

Special Issue on Force Control and Its Related Technologies

Guest Editors: **Prof. Sho Sakaino** (University of Tsukuba, Japan)
Prof. Sehoon Oh (Daegu Gyeongbuk Institute of Science and Technology, Korea)
Prof. Emre Sariyildiz (University of Wollongong, Australia)
Prof. Yuki Yokokura (Nagaoka University of Technology, Japan)
Prof. Toshiaki Tsuji (Saitama University, Japan)

Publication in Vol. 39, Issue 9 (May 2025)

SUBMISSION DEADLINE: September 30, 2024

Force control controls the interaction force with which the robot comes into contact with its environment and is essential during safe environmental contact and physical cooperation with humans. In particular, for robots that will be expected to perform irregular tasks in the future society, it is essential to control interactions with first-time objects and the environment, and force control is a key technology for this purpose. In recent years, its usefulness has been further enhanced by integration with machine learning techniques. However, because force control involves controlling interactions with unknown objects, it is inherently different from conventional control methods that model and control objects. Therefore, there still remains much room for research.

According to this background, this special issue discusses techniques related to force control to accelerate the development and implementation of force control. Prospective contributed papers may cover, but are not limited to, the following topics related to advanced technologies for force control:

- Controller designing of force control
- Force/torque sensor
- Machine learning using force responses
- Signal analysis of force
- Haptics
- Human-robot interaction
- Imitation learning (Learning from demonstration)

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **September 30, 2024** to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through the homepage of Advanced Robotics (<https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>). Instructions for authors and manuscript template are available at the website as well.

*Special Issue on
The Future of Assistive Robotics: Innovative Approaches
and Insights into Enhancing Lives*

Guest Editors:

Prof. Hiroaki Kawamoto (University of Tsukuba, Japan)

Prof. Jun Ueda (Georgia Institute of Technology, USA)

Prof. Olmo A Moreno (Istituto Italiano di Tecnologia, Italy)

Prof. Hideki Toda (University of Toyama, Japan)

Prof. Junji Ohyama (National Institute of Advanced Industrial Science and Technology, Japan)

Publication in Vol. 39, Issue 7 (April 2025)

SUBMISSION DEADLINE: August 31st, 2024

Assistive robotics has become one of the key innovations to ensure that everyone, including vulnerable groups like the elderly and people with disabilities, can live independently and enrich their lives without feeling left behind. These robots are expected to find wide applications across various fields, particularly in providing daily life support and medical rehabilitation for people with disabilities and those in need of nursing care, as well as offering labor support for caregivers. However, for assistive robots to be widely implemented throughout modern society and incorporated into our daily lives, many challenges must still be addressed. Nevertheless, significant advancements in AI, data science, VR, AR and soft materials have expanded the potential to create assistive robotics with unprecedented varieties and applications in the near future.

This special issue invites contributions that lead the development of assistive robotics and those from related fields that leverage these advanced technologies. It also welcomes contributions on the operational methods of assistive robotics, based on accumulated insights from verification experiments aimed at their societal implementation. We sincerely hope that by sharing innovative and practical research in this special issue with the community, we can collectively advance the field of assistive robots, creating a future where everyone's life experiences can be enhanced.

Topics relevant to the special issue include (but are not limited to):

- Exoskeletal robots / Wearable robots
- Robotic prosthetic limbs
- Soft assistive robotics
- Assistive mobility
- Assistive manipulators
- VR/AR integration
- Data analysis and its effective utilization
- Implementation of machine learning
- Clinical research / Translational research
- Operational method

Submission:

The full-length manuscript (either in PDF or Microsoft Word format) should be sent to the editorial office of Advanced Robotics, the Robotics, Society of Japan, through its website at: <https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>. Manuscript templates and author instructions are available on the website.

Special Issue on Embodied Intelligence

-Understanding Animal Locomotion and Its Robotic Implementations-

Editor:

Assoc. Prof. Dai Owaki (Tohoku University, Japan)

Guest editors:

Prof. Poramate Manoonpong (Vidyasirimedhi Institute of Science & Technology (VISTEC), Thailand / University of Southern Denmark (SDU), Denmark)

Prof. Alexander Badri-Sprowitz (Max Planck Research School for Intelligent Systems, Germany / KU Leuven, Belgium)

Publication in Vol. 39, Issue 1 (Jan 2025)

SUBMISSION DEADLINE: 31 May 2024

“Embodied Intelligence (EI)” pertains to the inherent ability of animals to exploit their body morphologies and the surrounding environment in synergy with their brain and nervous systems, allowing them to achieve flexible, versatile, robust locomotion and complex tasks. Even in modern robotics, where the transformative evolution of artificial intelligence (AI) continues to make remarkable breakthroughs, the harmony and continuous dynamic interaction between the neural computation (control, memory, and plasticity), the physical (flexible) body, and the environment — encapsulated by the term “embodiment” — remains a cornerstone. Since animals display adaptive movement strategies in varied real-world scenarios, understanding this facet can open doors to innovative robotic systems echoing “nature intelligence”.

This special issue aims to highlight the forefront of developments in nature-inspired embodied intelligence for robotic systems. Fusing domains such as robotics, biomechanics, neuroscience, and more, we invite contributions that might surpass the scope of conventional mono-disciplinary journals. The epicenter of our interest orbits around pioneering methodologies, ideations, and multi-disciplinary collaborations driving adaptive intelligence’s evolution. We also welcome survey papers that clarify current essential topics in EI. Prospective contributed papers are invited to cover, but are not limited to, the following topics:

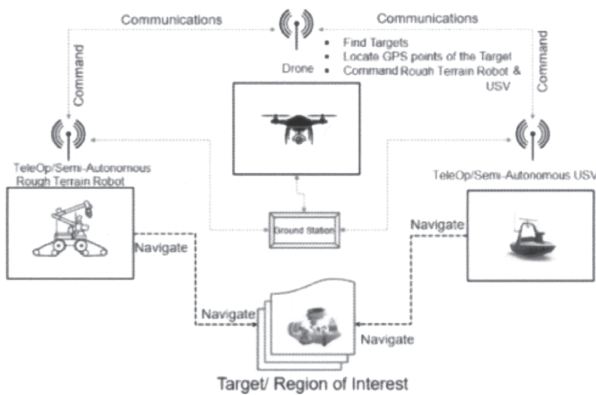
- Bio-inspired Robotics
- Robotics-inspired Biology
- Neural mechanism for a mathematical model
- Body morphology for mechanical design
- Bio-hybrid system (Cyborg)
- Theoretic and synthetic approaches
- Neural and behavioral measurements in animals
- Simulation and robot implementation
- Bio-hacking technology
- Neuro-robotics
- Soft robotics
- Centralized and decentralized controls
- Sensory-motor coordination
- Real-time adaptation
- Learning and plasticity

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **31 May 2024** to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through the homepage of Advanced Robotics (<https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>). Instructions for authors and manuscript template are available at the website as well.

Full Papers

A heterogeneous robots collaboration for safety, security, and rescue robotics: e-ASIA joint research program for disaster risk and reduction management
 Branesh M. Pillai, Jackrit Suthakorn, Dileep Sivaraman, Sakol Nakdhamabhorn, Nantida Nillahoot, Songpol Ongwattanakul, Fumitoshi Matsuno, Mikhail Svinin & Evgeni Magid
 Pages: 129-151
Keywords: Rescue robotics, search and rescue, heterogeneous multi-robot systems, informational system, path planning algorithms

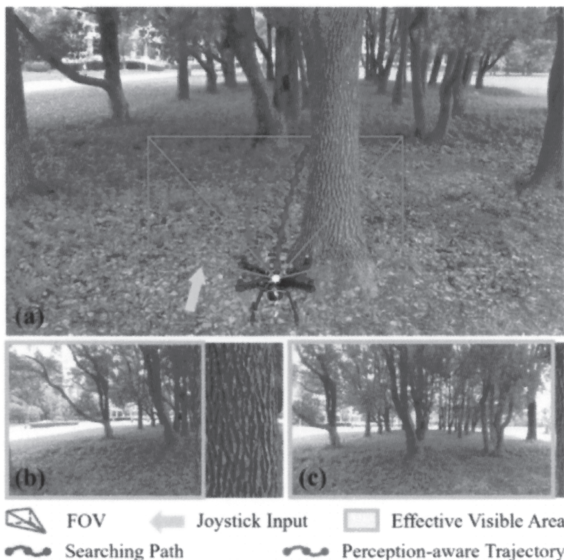
Graphical Abstract



Human-guided motion planner with perception awareness for assistive aerial teleoperation

Hang Shi, Lingkun Luo, Shiqi Gao, Qiuyu Yu & Shiqiang Hu
 Pages: 152-167
Keywords: Assistive aerial teleoperation, human-computer interaction, motion and path planning, perception awareness

Graphical Abstract



Single-shot global localization via graph-theoretic correspondence matching

Shigemichi Matsuzaki, Kenji Koide, Shuji Oishi, Masashi Yokozuka & Atsuhiko Banno
 Pages: 168-181
Keywords: Global localization, graph-theoretic data association

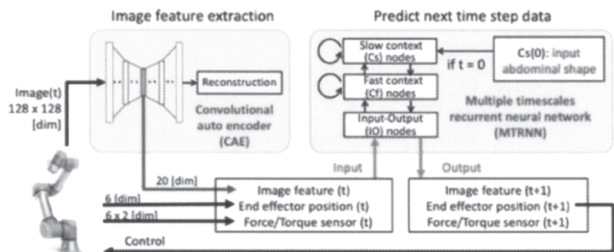
Graphical Abstract



Autonomous scanning motion generation adapted to individual differences in abdominal shape for robotic fetal ultrasound

Namiko Saito, Kiyoshi Yoshinaka, Shigeki Sugano & Ryosuke Tsumura
 Pages: 182-191
Keywords: Ultrasound scanning, multimodal deep learning, recurrent neural networks

Graphical Abstract



**Upcoming Special Issues of
Advanced Robotics**

Advanced Robotics vol. 38, issue 6 (March 2024)
 Special Issue on **Recent Advances in Nonlinear Robot Control Technology (Part I)**

Advanced Robotics vol. 38, issue 7 (April 2024)
 Special Issue on **Social Interaction with More than One Robot**

Advanced Robotics vol. 38, issue 9 (May 2024)
 Special Issue on **Advanced Technologies for Augmenting Canine-Human Communication**

お知らせ

終身会員制度のご案内

<ご案内>

日本ロボット学会では、このたび新たな会員資格として終身会員を制定いたしました。趣旨は、65歳以上の方に、経済的なご負担をかけない形で、続けて学会員として学会活動にご参加を頂きたいというものです。下記の条件を全て満たす方で、**正会員から終身会員への種別変更の申請を頂いた方**につき、理事会での審議の上、終身会員と認定させていただきます。下記の終身会員の特典、無効化事項および終身会員への移行に伴う年会費の支払条件をご確認の上、ご検討頂ければ幸いです。

<終身会員になるための条件>

- 1) 65歳以上の正会員
- 2) 種別変更申請時点で常勤職を持たない方
- 3) 種別変更申請時の年度までの年会費を納入済みであること

<終身会員の特典と無効化事項>

● 特 典

- 1) 種別変更申請のあった年度の次の年度分からの年会費の支払が免除されます。
- 2) 下記の無効化事項を除き、学術講演会や講習会等の参加費の会員価格、日本ロボット学会誌および欧文誌“Advanced Robotics”の電子購読等の会員専用サービスは引き続き提供させていただきます。

● 無効化事項

- 1) 学会誌冊子の配布を停止させていただきます。ただし、最新号以外の解説記事および論文は、J-Stageにて電子閲覧できます。また、会告記事は、学会HPより最新版のものをご覧いただけます。
- 2) 定款第5条に定める代議員の選挙権、被選挙権および立候補権が無くなります。
- 3) 定款第5条10項に定める各種書面の閲覧要求の権利が無くなります。

<終身会員への移行に伴う年会費の支払条件>

正会員から終身会員への種別変更を申請された時点の年度までの年会費はお支払い頂きます。また申請時点の年度以前の年度分の未納年会費についてもお支払い頂きます。その上で、種別移行が受理された場合、申請時点の年度の次年度分からの年会費を免除させていただきます。また申請時点までに、次年度分の年会費を前納頂いていた場合には、前納された年会費を返金させていただきます。なお、日本ロボット学会の年度は、1月1日~12月31日となっております。

<申請手続き>

正会員から終身会員への種別変更をご希望の方は、下記の項目をご記入の上、下記事務局宛てにご返答ください。頂いた申請については、理事会にて審議させて頂いた上で結果を連絡させていただきます。

会員番号： 会員氏名： 生年月日：西暦 年 月 日 住所等の最新の会員情報に関しては、学会HP 会員専用サービス(https://www.rsj.or.jp/members/index.html)より改訂頂ければ幸いです。

<申請の送付先および本件に関する問い合わせ先>

一般社団法人 日本ロボット学会 事務局 会員管理係

Email: service@rsj.or.jp Tel: 03-3812-7594 Fax:03-3812-4628

〒113-0033 東京都文京区本郷 2-19-7 ブルービルディング 2階

以 上

カレンダー

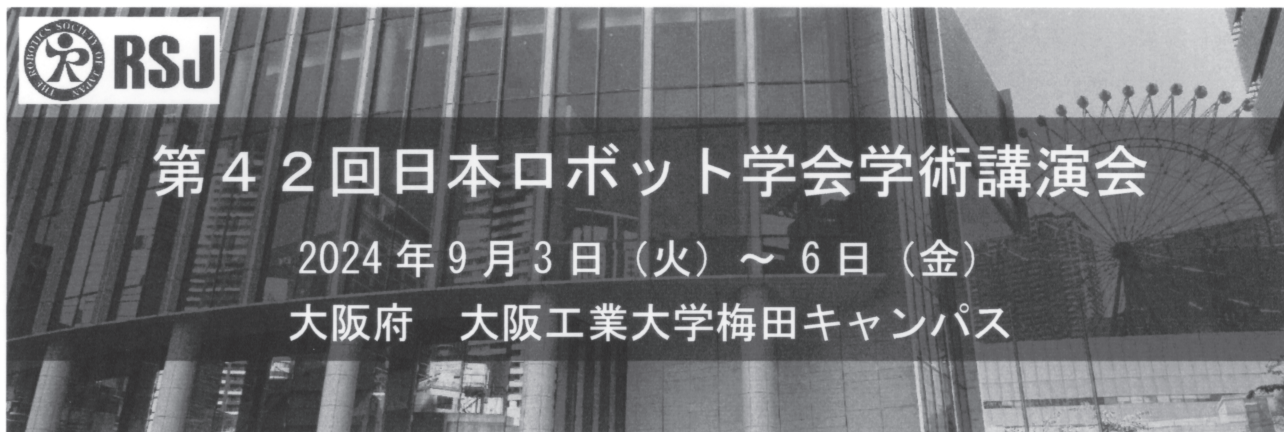
(2024年4月～2024年12月)

開催日	行	事	開催地	会誌掲載号
4/12	2024年	日本時計学会 春季研究会	東京	42巻3号
4/22・23	第23回	機素潤滑設計部門講演会	大分	42巻2号
4/24～26	OPTICS & PHOTONICS International Exhibition 2024	(OPIE'24)	神奈川・ オンライン	42巻2号
4/26～29	ロボカップ	ジャパンオープン 2024	滋賀	42巻3号
5/21・22	第391回	講習会	京都	42巻3号
5/27	デジタルツイン	シンポジウム	東京・ オンライン	41巻9号
5/29～6/1	ロボティクス・メカトロニクス	講演会 2024	栃木	42巻2号
6/12～14	第30回	画像センシングシンポジウム	神奈川・ オンライン	42巻2号
6/19～21	エッジAI	イニシアチブ 2024	オンライン	41巻8号
6/20・21	2024年	春季フルードパワーシステム講演会	東京	42巻3号
6/26～28	安全工学	シンポジウム 2024	東京・ オンライン	42巻1号
7/29・30	第9回	ロボット倫理と標準化に関する国際会議 (ICRES 2024: the 9th issue of the International Conference Series on Robot Ethics and Standards)	神奈川	41巻8号
8/4～7	The 2024 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (IEEE ICMA 2024)		中国天津	42巻3号
8/5～8	MoViC 2024 & APVC 2024		東京	42巻2号
8/6～9	第27回	画像の認識・理解シンポジウム (MIRU2024)	熊本	42巻2号
9/6～8	2024年度	工学教育研究講演会	福岡	42巻3号
9/10～12	第28回	バイオメカニズム・シンポジウム in 加賀	石川	42巻3号
9/18	第11回	ロボット大賞	東京	42巻2号
10/8～10	第22回	建設ロボットシンポジウム	茨城	42巻2号
11/9～13	Joint 13th International Conference on Soft Computing and Intelligent Systems and 24th International Symposium on Advanced Intelligent Systems (SCIS & ISIS 2024)		兵庫	41巻8号
11/20・21	第5回	AI・データサイエンスシンポジウム	東京・ オンライン	42巻2号
12/7・8	第45回	バイオメカニズム学術講演会	東京	42巻3号

(詳細は表中の右欄に記載の会誌名号の会告・お知らせをご参照下さい。)

*日程などが変更になる場合があります。最新の情報は各主催者のHPなどをご確認下さい。

主催行事のお知らせ



主催 一般社団法人 日本ロボット学会 (共催 学校法人常翔学園 大阪工業大学)

協賛 (予定) 計測自動制御学会、システム制御情報学会、情報処理学会、人工知能学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、日本感性工学会、日本機械学会、日本シミュレーション学会、日本神経回路学会、日本設計工学会、日本人間工学会、日本バーチャルリアリティ学会、農業食料工学会、バイオメカニズム学会、日本知能情報ファジィ学会、日本フルードパワーシステム学会、自動車技術会、ヒューマンインタフェース学会、サービス学会、レーザー学会

後援 (予定) 日本ロボット工業会、製造科学技術センター、マイクロマシンセンター、IEEE Robotics and Automation Society Japan Joint Chapter

各種締切日 (予定) 2024年4月2日(火) 正午 オーガナイズドセッション申込締切
2024年6月6日(木) 正午 講演申込締切
2024年7月3日(水) 機器・書籍・カタログ展示、スポンサーシップ申込締切
2024年7月4日(木) 正午 論文投稿締切
2024年8月6日(火) 正午 早期参加登録締切

開催会場 大阪府 大阪工業大学梅田キャンパス (〒530-0013 大阪市北区茶屋町 1-45)
※JR「大阪駅」から徒歩5分

学会一時託児 (託児費用は学会負担予定。申込み多数の場合、変更の可能性あり。)
乳幼児・児童を同伴する参加者のために、会場内ないし近隣にて一時託児サービス (事前申し込み・完全予約制) を提供いたします。利用を希望・検討されている方は人数の概数把握のため、担当委員にお知らせください。詳細は講演会ホームページを御覧ください。

一般講演の募集

講演申込、概要集および講演論文原稿 (PDF形式) の投稿は、インターネット経由で行います。
※日本ロボット学会誌の「レター」(速報論文、4ページ以内) として期日までに所定の方法でご投稿いただいた場合も、学術講演会で発表していただけます。レターの論文誌への採否は、通常の査読プロセスを経て行われ、採録時は別途掲載料が請求されます。詳細は講演会ホームページを御覧ください。

スポンサーシップ、機器・書籍・カタログ展示の募集

本講演会は、例年約700件の講演論文発表と、約1200名の参加があります。今年は大阪梅田での開催となり、全国各地からさらに多くのご参加が見込まれます。この機会に、賛助会員をはじめ企業の皆様には、スポンサー、展示、広告掲載をぜひご検討ください。詳細は講演会ホームページを御覧ください。

開催組織 実行委員長 河合俊和 (大阪工業大学)、運営委員長 野田哲男 (大阪工業大学)、
プログラム委員長 谷口浩成 (大阪工業大学)、同副委員長 松添静子 (富士通株式会社)

問い合わせ rsj2024@ac.rsj-web.org (RSJ2024 実行委員会)
Web サイト https://ac.rsj-web.org/2024/ (右のQRコードからアクセス)



セミナーのご案内

主催：一般社団法人 日本ロボット学会

協賛：計測自動制御学会、産業技術連携推進会議 医療福祉技術分科会、システム制御情報学会、情報処理学会、人工知能学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本感性工学会、日本機械学会、日本シミュレーション学会、日本神経回路学会、日本設計工学会、日本時計学会、日本人間工学会、日本バーチャルリアリティ学会、日本ロボット工業会、農業食料工学会、バイオメカニズム学会（以上20団体予定）



第152回 ロボット工学セミナー

ロボットのためのLLM・VLM利活用

日時：2024年5月23日（木）9:50～17:20（9:30開場）

会場：日立製作所中央研究所 日立馬場記念ホール およびオンライン配信
（詳細はお申込み後にご案内します）

住所：東京都国分寺市東恋ヶ窪一丁目280番地（JR中央線 国分寺駅下車北口 徒歩約10分）

定員：現地90名、配信180名（定員になり次第締め切ります）

参加費（税込）：現地/オンライン共通

※ お支払の際、別途システム手数料「220円」を頂戴致します。

当学会及び協賛学会の正会員（個人）／8,500円、会員外（一般）／20,000円

当学会及び協賛学会の学生会員（個人）／3,000円、会員外（学生）／10,000円

当学会賛助会員 招待券ご利用／無料、優待券ご利用／3,000円、左記サービス券なし／20,000円

特別優待券使用の場合：学生（RSJ会員非会員問わず）／無料、学生以外／3,000円

オンラインのみ：団体申込み（*）～10名まで／40,000円、～25名まで／100,000円

（*）団体申込みは、申込者はRSJ会員であること、また申込者以外の聴講者は学生であることが条件です。

口上：近年発展を続けているLLM(Large Language Models)及びVLM(Vision Language Models)は、ロボットシステムでも活用されるようになってきました。ロボットシステムへのLLM・VLM利用は、例えばロボットの利用者視点から見ると、ロボットの操作が容易に利用できるといった利点を持ちます。一方で実利用時は、ロボットの低レイヤーの制御や基本的な認識技術をどこまで用意する必要があるか、どのような入力があるかなど、実際に開発する際に検討を要する項目もあります。本セミナーでは専門家の方々に講師を迎えて、LLM・VLMの概要から様々なロボットへのLLM応用までをご紹介します。本セミナーを通じて、LLM・VLMをロボットに利用する知見を共有します。

オーガナイザー：坂井 亮（日立製作所）

WEBサイト：「日本ロボット学会>ロボット工学セミナー」よりご確認ください。

<https://www.rsj.or.jp/seminar>

講演内容：

09:30 <開場>

09:50-10:10 <開会挨拶・講師紹介>

10:00-11:00 第1話 自己教師あり学習によるビジョン基盤モデルの事前学習

中部大学 藤吉 弘亘

自己教師あり学習は、ラベルなしデータを用いた事前学習法である。自己教師あり学習では、データから正

解ラベルを自動で作成できるプレテキストタスクにより事前学習を行い、様々な下流タスクに効果的な特徴表現を獲得する。対照学習に基づく手法が教師あり事前学習法と同程度以上の学習効果が示されて以降、対照学習の派生手法が数多く提案された。また、Vision Transformer (ViT) の台頭以降は、ViTの構造に合わせた方法として Masked Image Modeling が提案され、現在に至るまで盛んに研究が行われている。本チュートリアルではまず自己教師あり学習の概要と代表的な評価方法について紹介し、対照学習と Masked Image Modeling 手法について解説する。

11:00-11:05 <休憩>

11:05-12:05 第2話 ロボティクスにおける大規模言語モデル・視覚言語モデルの利活用

慶応義塾大学 杉浦 孔明

大規模言語モデル（LLM）や視覚言語モデル（VLM）の急速な発展は社会全体に影響を与えており、ロボティクスも大きな転換期を迎えている。複雑な環境の理解、自然な対話、長期の動作計画、等を統合したロボットシステムの構築には複数分野に亘る専門性が必要であったが、LLMやVLMは各機能の汎用性を向上させるとともに、それらの統合を容易にした。本講演では、LLMやVLMの概要、視覚言語情報の利用方法、マルチモーダル言語処理の応用、ロボティクス応用における注意すべきポイントと展望について述べる。紹介を行う。

12:05-13:00 <休憩(昼食)>

13:00-14:00 第3話 LLM・VLMの実ロボット応用例とその分類

東京大学 河原塚 健人

LLM・VLMに代表される基盤モデルは、言語や画像、音声、深度などの多様な入出力を扱うことができ、すでにロボットの認識・制御・動作計画などの様々な領域に応用が広がっている。本講演ではまず、実ロボットへの適用という観点から、多様な入出力を持つ基盤モデルを分類し、その特徴を整理する。次に、ロボットの認識・制御・動作計画のそれぞれについて、どのような形で基盤モデルを適用することができるのか、世界中の研究例、そして我々の事例を紹介する。

14:00-14:05 <休憩>

14:05-15:05 第4話 ロボット基盤モデルの構築に向けて

東京大学 松嶋 達也

近年、GPTやCLIPなどの大規模言語モデル(LLMs)や大規模視覚言語モデル(VLMs)を、認識やプランニングのモジュールとして活用し、実世界の中でタスクや環境の変化に頑健な汎用性の高いロボットシステムの研究開発が盛んになっている。一方で、ロボットが実世界で行動することにより蓄積されるデータを活用して、ロボットの制御とより密接に結

びついた基盤モデル(いわばロボット基盤モデル)を構築しようとする研究も進行している。本発表では、これらのロボット基盤モデルの構築を目指した、モデルやデータセットのスケール化に向けた取り組みを解説する。

15:05-15:15 <休憩>

15:15-16:15 第5話 大規模マルチモーダル物理基盤モデルとしてのロボティクス

早稲田大学 尾形 哲也

大規模言語モデル(LLM)のロボティクス利用が活発となってきている。しかし言語は世界の抽象表現であり、今後、マルチモーダル情報を基盤とした世界モデル(能動的なインタラクションモデル)が重要となるだろう。本講演では、これらの概念の基盤となる能動的推論についての基本的な考え方を概説し、実ロボットへの応用事例を紹介する。またムーンショットプロジェクトを例に今後の展望についても議論する。

16:15-16:20 <休憩>

16:20-17:20 パネルディスカッション
<閉会>

内容は予告無く変更される場合がございます。最新情報は学会WEBページにてご確認ください。

<申込方法/問合せ先>

各セミナーの詳細を学会HP(<https://www.rsj.or.jp/seminar/>)からご確認の上、お申し込み下さい。

お問合せ先:RSJ事務局セミナー係:TEL.03-3812-7594 E-mail. seminar@rsj.or.jp

※賛助会員招待券/優待券および特別優待券(複数回受講特別優待制度)の詳細は下記WEBページをご参照ください。

<https://www.rsj.or.jp/event/seminar/ticket/>

<注意事項>

1. 会場、講師、日時等は都合により変更になる可能性がございますのでご了承下さい。最新の情報は学会ロボット工学セミナーHP(<https://www.rsj.or.jp/seminar/>)に掲載されます。
2. 警報発令時のセミナー開催中止判断については右記WEBページをご確認ください。(<https://www.rsj.or.jp/event/seminar/cancel/>)
3. 参加者の理解を深めるため電子テキストを配布致します。この電子テキストは、諸事情により講演に使用されるスライド資料から修正・抜粋がされている場合がございます。ご了承下さい。また、電子テキストの後日販売は行いません。
4. 参加者のセミナー会場内での撮影・録音行為は禁止させていただきます。なお、撮影・録音を含む取材をご希望の場合は必ず事前に学会事務局までお問い合わせ下さい。

共催・協賛行事のお知らせ

本会共催行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
ロボカップジャパンオープン2024 ロボカップジャパンオープン2024開催委員会		2024年4月26～29日 滋賀ダイハツアリーナ	https://www.robocup.or.jp/JapanOpen2024/

本会協賛行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
2024年 日本時計学会 春季研究会 一般社団法人 日本時計学会		2024年4月12日 中央大学 後楽園キャンパス 2号館2階 製図室	セイコーエプソン株式会社 ウェアラブル機器事業部 WP設計技術部 中宮 信二 Nakamiya.Shinji@exc.epson.co.jp
第391回講習会 日本機械学会 関西支部		2024年5月21・22日 島津製作所 三条工場研修センター	日本機械学会 関西支部事務局 info@kansai.jsme.or.jp
2024年春季フルードパワーシステム講演会 日本フルードパワーシステム学会・日本機械学会 共催		2024年6月20・21日 機械振興会館	一般社団法人 日本フルードパワーシステム学会 info@jfps.jp
The 2024 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (IEEE ICMA 2024) IEEE Robotics and Automation Society		2024年8月4～7日 天津シャングリラホテル	http://2024.ieee-icma.org/
2024年度工学教育研究講演会 日本工学教育協会・九州工学教育協会		2024年9月6～8日 九州大学伊都キャンパス	公益社団法人日本工学教育協会 2024_jsee_conference@jsee.or.jp
第28回バイオメカニズム・シンポジウム in 加賀 バイオメカニズム学会		2024年9月10～12日 ホテルアローレ (石川県加賀市)	事務局：金沢大学医薬保健研究域保健学系 リハビリテーション科学領域理学療法科学講座 bms28th@gmail.com
第45回バイオメカニズム学術講演会 バイオメカニズム学会		2024年12月7・8日 電気通信大学	第45回バイオメカニズム学術講演会運営事務局 sobim2024@gmail.com

理事会報告

第133回理事会

日時：2024年2月21日（水）14：00～17：00

場所：ロボット学会事務室およびオンライン

出席理事：菅野重樹、久保田哲也、木口量夫（遠隔）、岸宏亮、小野幸彦（遠隔）、堀内悠平（遠隔）、星野由紀子（遠隔）、宮田なつき（遠隔）、菅原雄介、田村雄介（遠隔）、辻俊明（遠隔）、谷口忠大（遠隔）、姜山（遠隔）、安孫子聡子（遠隔）、上田悦子（遠隔）、山野辺夏樹（遠隔）、香月理絵（記）

出席理事数：17名（理事総数21名、過半数11名以上）

出席監事：村上弘記

事務局：細田祐司、水谷俊徳（遠隔）

〈議事〉

1. 議事録確認

第132回理事会議事録が承認された。

2. 審議・報告事項

2.1 会長・副会長・庶務関連事項

- 事務局職員に関する規程（D-03）および事務局員の退職手当に関する特例措置（D-19）の改訂が承認された。
- 令和5年度事業報告および決算報告が承認された。

2.2 学術講演会関連事項

- RSJ2024準備状況が報告された。

2.3 事業関連事項

- 優秀研究・技術賞候補8件、優秀講演賞候補8件、若手講演賞候補6件が承認された。
- 2024年度事業計画委員会委員が承認された。

- 女子中高生向けイベント「ロボットをデザインして動かそう！」発表会の様子が報告された。

- Girls Unlimited Program 特別講演「ロボットがコーヒーを入れた」の様子が報告された。

2.4 企画関連事項

- ネットワークを利用したロボットサービス研究専門委員会の継続申請が承認された。
- 2024年度優秀学生賞の候補者45名が承認された。

2.5 財務関連事項

- 2023年度決算の分析結果が報告された。
- 2023年度予算と実績について報告された。

3. 定例報告事項

- 下記の内訳で、2024年2月21日現在の会員総数は3,570名となり、賛助会員は増減なしで98団体119口となったことの報告があり、入会および退会の申請が承認された。
 - 正会員：2,734名（入会8名、復会2名、退会6名、会員資格喪失0名、種別変更 学A→正：2名増、学B→正：0名増、正→学A：0名減、正→学B：0名減、正→終：0名減）、学生会員A：168名（入会5名、復会0名、退会2名、会員資格喪失0名、種別変更 学A→正：2名減、正→学A：0名、学A→学B：0名、学B→学A：0名）、学生会員B：472名（入会54名、復会0名、退会3名、会員資格喪失0名、種別変更 学B→正：0名減、正→学B：0名増、学A→学B：0名、学B→学A：0名）、終身会員：183名（退会1名、種別変更 正→終身：0名増）、名誉会員：13名（退会0名）
 - 国内協賛、後援イベントが報告され、国内共催1件が承認された。
 - 国際協賛イベント1件が報告され、承認された。

新入会員

（2024年2月入会の会員）

正会員			学生会員								
18833	和田 英之	18847	金井 広行	18849	西村 陽樹	18820	櫻井 彬光	18821	鈴木 健太	18822	大石 裕斗
18854	鈴木章太郎	18864	武田 洸晶	18867	谷田貝凌太	18823	塩田 和陽	18824	佐藤 杜斗	18825	松山 玲央
18880	守屋 充則	18885	瀬戸 悠介			18826	近岡倫太郎	18827	小川 康輔	18828	長岡 瞬
						18829	越智 淳伎	18830	執行 由樹	18831	山之下海里
						18832	中嶋 駿月	18834	小巖 哲史	18835	高砂茉莉花
						18836	新美 大樹	18837	ニシザワ エイジ		
						18838	島田 豊藏	18839	田中 純聖	18840	中澤 皓太
						18841	鈴木 寛大	18842	山本 大輝	18843	尾崎 永
						18844	横井 健人	18845	トブシン バトル		
						18846	PRATAP SUBHASH	18848	長田 京右		
						18850	齊藤 勇太	18851	Li Yue	18852	藤生 拓真
						18853	姚 成松	18855	橋本健太郎	18856	石川 太一
						18857	楊 劉一	18858	板原正太郎	18859	茂 郁良
						18860	古田 雄大	18861	赤星 達也	18862	下村 幸生
						18863	住田 圭吾	18865	タキ キミタカ		
						18866	日高 風詩	18868	吉岡 聡司	18869	入江佑理花
						18870	久米 佑弥	18871	岩瀬 裕亮	18872	阿久津佑熙
						18873	石井峻太郎	18874	吉田 航大	18875	曾根 優夏
						18876	門永 梨瑚	18877	林 輝	18878	松尾 健登
						18879	堀越 萌	18881	山本 瑚子	18882	王 爽
						18883	大道 麻由	18884	駒井 佑哉	18886	金子 透也

刊行物のご案内

第 23 回学術講演会講演概要集 (予稿集 CD-ROM 付)	
本学会個人会員	5,000 円
本学会個人会員以外	10,000 円
第 24 回学術講演会講演概要集 (予稿集 CD-ROM 付)	
本学会個人会員	5,000 円
本学会個人会員以外	10,000 円
第 25 回学術講演会講演概要集 (予稿集 CD-ROM 付)	
本学会個人会員	6,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 26 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	6,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 27 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	6,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 28 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	6,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 29 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	6,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 30 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 31 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 32 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 33 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 34 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 35 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 36 回学術講演会講演概要集 (予稿集 DVD-ROM 付)	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 37 回学術講演会予稿集 DVD-ROM	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 38 回学術講演会予稿集 DVD-ROM	
本学会個人会員	10,000 円
本学会個人会員以外	12,000 円
第 14 回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000 円
第 18 回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000 円
第 21 回 ロボティクスシンポジウム予稿集	10,000 円

日本ロボット学会誌

第 37 巻	第 1 号	〔特集〕	ソフトロボティクス
	第 2 号	〔 〕	多脚生物の歩容とロボットによる実現
	第 3 号	〔 〕	World Robot Summit 2018
	第 4 号	〔 〕	人間機械協調系
	第 5 号	〔 〕	触覚センサの要素技術・応用技術
	第 6 号	〔 〕	食品マニピュレーションのためのロボット技術
	第 7 号	〔 〕	衛星測位とロボティクス
	第 8 号	〔 〕	産業用ロボットの IoT 化
	第 9 号	〔 〕	ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ
	第 10 号	〔 〕	人手不足に効く協働ロボット・自動化システム
第 38 巻	第 1 号	〔 〕	ヒトとロボットの共生社会のための哲学・心理学・法学
	第 2 号	〔 〕	福祉ロボットの社会実装
	第 3 号	〔 〕	実災害現場に求められるロボット技術
	第 4 号	〔 〕	スポーツとロボティクス
	第 5 号	〔 〕	ロボットの国際標準化に立ち向かえ
	第 6 号	〔 〕	AI ベースドロボットマニピュレーション最前線
	第 7 号	〔 〕	さがみロボット産業特区が育むロボットたち
	第 8 号	〔 〕	デザイン思考を取り入れたロボットの社会実装
	第 9 号	〔 〕	教育・技術開発の場としてのロボットコンテスト
	第 10 号	〔 〕	身体と環境の相互作用
第 39 巻	第 1 号	〔 〕	ロボットと哲学：哲学的観点から見たロボット研究
	第 2 号	〔 〕	NEDO 先導研究プログラム
	第 3 号	〔 〕	手術ロボットの社会実装
	第 4 号	〔 〕	3D プリンティングとロボティクス
	第 5 号	〔 〕	ロボットと言語
	第 6 号	〔 〕	極限作業ロボット
	第 7 号	〔 〕	強化学習最先端とロボティクス
	第 8 号	〔 〕	ERATO 稲見自在化身体プロジェクト
	第 9 号	〔 〕	ワイヤ機構とロボティクス
	第 10 号	〔 〕	収穫ロボット
第 40 巻	第 1 号	〔 〕	〈ヒト中心の〉未来情報社会再考
	第 2 号	〔 〕	海外でのロボティクス研究活動
	第 3 号	〔 〕	ロボットへの応用に向けた AI の品質
	第 4 号	〔 〕	索状ロボットの昨日・今日・明日
	第 5 号	〔 〕	把持と操りのためのロボットハンド最前線
	第 6 号	〔 〕	福島ロボットテストフィールド
	第 7 号	〔 〕	デジタルツインと人・ロボット協調
	第 8 号	〔 〕	触覚と疼痛、意識と無意識、知覚と認知
	第 9 号	〔 〕	予測に基づくロボットの動作学習
	第 10 号	〔 〕	ベイズ推論の新体系と未来
第 41 巻	第 1 号	〔 〕	ロボット ELSI 研究の現状と課題
	第 2 号	〔 〕	身体のダイナミクスと環境の相互作用から創発する受動的な脚ロコモーション
	第 3 号	〔 〕	神経・身体・環境の相互作用から創発する多脚ロボットの歩容
	第 4 号	〔 〕	臨床応用を目指した医療福祉ロボットシステムの開発
	第 5 号	〔 〕	ロボティクス新パラダイムの受容、過去と未来
	第 6 号	〔 〕	ロボティクスと微分幾何学
	第 7 号	〔 〕	開かれた知能のフロンティア
	第 8 号	〔 〕	JST ACT-X AI 活用で挑む学問の革新と創成
	第 9 号	〔 〕	AI の安全性とロボティクス
	第 10 号	〔 〕	ワイヤ駆動機構・システムの新展開
第 42 巻	第 1 号	〔 〕	「文化」としてのロボット
	第 2 号	〔 〕	Cyber-Physical-Human Systems のためのシステム制御技術

※以上のものはいずれも消費税込、送料は別にかかります。

刊行物のご注文は書面(FAX)または Email にて事務局あてにお申し込みください。Email: order@rsj.or.jp

会員の方で学会誌を巻毎にまとめてお申し込みの場合は会費と同額で、その他の場合は実費として第 1 巻～第 8 巻 2 号まで 1 冊 1,500 円、第 8 巻 4 号より 1 冊 2,000 円、第 12 巻 1 号より 1 冊 2,500 円 (いずれも消費税、送料別) でお求めになれます。また、第 37 巻 1 号以前の在庫につきましても事務局あて別途お問い合わせください。

一般社団法人 日本ロボット学会 令和6・7年度(2024・2025年)役員

理事 会長

菅野 重樹 (早稲田大学)

副会長

久保田哲也 (川崎重工業)

木口 量夫 (九州大学)

庶務担当

岸 宏亮 (オリンパス)

*山本 大介 (東芝)

財務担当

堀内 悠平 (川崎重工業)

*野口 直昭 (日立製作所)

企画・広報担当

宮田なつき (産業技術総合研究所)

*小林英津子 (東京大学)

学会誌担当

田村 雄介 (東北大学)

*石井 裕之 (早稲田大学)

欧文誌担当

谷口 忠大 (立命館大学)

*田中 由浩 (名古屋工業大学)

事業担当

安孫子聡子 (芝浦工業大学)

*小田嶋成幸 (富士通)

入部 正継 (大阪電気通信大学)

*瀬戸 文美 (東北大学)

学術講演会担当

河合 俊和 (大阪工業大学)

*倉林 大輔 (東京工業大学)

国際担当

松原 崇充 (奈良先端科学技術大学院大学)

上出 寛子 (名古屋大学)

*下ノ村和弘 (立命館大学)

監事

村上 弘記 (IHI)

*橋本 浩一 (東北大学)

無印 2023年3月より2025年総会時まで

*印 2024年3月より2026年総会時まで

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2021年3月～2025年3月 50音順

石黒 浩 (大阪大学)

一藁 秀行 (日立製作所)

牛久 祥孝 (オムロンサイニクエック
クス/Ridge-i)

内部 英治 (国際電気通信基礎技術
研究所)

太田 祐介 (千葉工業大学)

岡田 聡 (日立GEニュークリア・
エナジー)

岡田 浩之 (玉川大学)

上出 寛子 (名古屋大学)

亀井 泉寿 (ロボティック・バイオロ
ジー・インスティテュート)

榎原 伸明 (アイシン精機)

小林 亮介 (日立製作所)

小山 虎 (山口大学)

塩見 昌裕 (国際電気通信基礎技術
研究所)

渋谷 文哉 (IHI)

高橋 泰岳 (福井大学)

武居 直行 (東京都立大学)

田中 文英 (筑波大学)

長井 隆行 (大阪大学)

長井 志江 (東京大学)

永岡 健司 (九州工業大学)

永谷 圭司 (東京大学)

中村 恭之 (和歌山大学)

並木 明夫 (千葉大学)

新妻実保子 (中央大学)

蓮沼 仁志 (川崎重工業)

林 浩一郎 (IHI)

松本 吉央 (産業技術総合研究所)

光永 法明 (大阪教育大学)

吉川雄一郎 (大阪大学)

吉田 洋明 (日本大学)

一般社団法人 日本ロボット学会 代議員

任期：2023年3月～2027年3月 50音順

青木 岳史 (千葉工業大学)

有木 由香 (ソニーグループ)

植木 美和 (富士通)

内山瑛美子 (東京大学)

遠藤 玄 (東京工業大学)

遠藤 央 (東京工業大学)

大川 一也 (千葉大学)

大武美保子 (理化学研究所)

太田 順 (東京大学)

小椋 優 (IHI)

小田嶋成幸 (富士通)

衣川 潤 (福島大学)

菅沼 直孝 (東芝エネルギーシステムズ)

高木 健 (広島大学)

田原 健二 (九州大学)

田村 佳宏 (三菱重工業)

橋本 浩一 (東北大学)

原口 大輔 (東京工業高等専門学校)

測脇 大海 (横浜国立大学)

Venture (東京大学/産業技術総合
Gentiane 研究所)

干場功太郎 (東京工業大学)

前田 雄介 (横浜国立大学)

横田 諭 (福岡工業大学)

松添 静子 (富士通)

三浦 智 (東京工業大学)

盛真 唯子 (日本精工)

山本 大介 (東芝)

米澤 直晃 (青山学院大学)

若林 勇太 (舞鶴工業高等専門学校)

会誌編集委員会委員

委員長	田村雄介(東北大)	*上野隆雄(東急建設)	*佐倉統(東京大)	*バハックサーカ(中央大)
論文査読小委員長	松野文俊(大阪工大)	*植村充典(立命館大)	*志鷹拓哉(川崎重工)	濱崎峻資(中央大)
副委員長	石井裕之(早稲田大)	内山瑛美子(東京大)	*姜平(東芝)	深野亮(コマツ)
	野田哲男(大阪工大)	*上野史(岡山大)	*菅佑樹(ユガソフト研)	*松浦和也(東洋大)
	琴坂信哉(埼玉大)	*大澤友紀子(産総研)	菅原雄介(東京工大)	*松谷祐希(近畿大)
	永谷圭司(東京大)	*大谷拓也(早稲田大)	*鈴木昭二(公立ほこだて未来大)	峯下弘毅(神奈川大)
	浅田稔(大阪大)	*岡田佳都(東北大)	*鈴木剛(東京電機大)	宮澤和貴(大阪大)
委員	*秋元俊成(日本工大)	*尾崎功一(宇都宮大)	*瀬名秀明(作家)	宮野竜也(豊田中研)
	*有我祐一(山形大)	*垣内洋平(豊橋技科大)	*高島昭彦(北海道科学大)	*明和政子(京都大)
	*安藤健(パナソニック)	笠井栄良(ソニー)	武田洸晶(豊橋技科大)	元田智大(産総研)
	*安藤慶昭(産総研)	*笠木雅史(広島大)	*玉本拓巳(福岡工大)	森川玲於奈(三菱重工)
	池田圭吾(北海道科学大)	*上出寛子(名古屋大)	*池勇勳(JAIST)	*安川真輔(九州工大)
	*石上玄也(慶応大)	橘高達也(安川電機)	*土井智晴(大阪府大高専)	山川寛晶(日立)
	板寺駿輝(産総研)	木村航平(電気通信大)	仲野聡史(名古屋工大)	*吉岡崇(香川高専)
	稲谷龍彦(京都大)	*久木田水生(名古屋大)	浪花啓右(大阪大)	*は論文査読小委員会委員
	岩谷靖(近畿大)	小村啓(九州工大)	*新妻実保子(中央大)	
	*岩本憲泰(信州大)	*小山虎(山口大)	*野口博史(大阪市立大)	

学生編集委員

石井優丞(中央大)	小島豪介(名古屋工大)	只野竣也(東北大)	袴田遼典(東京工大)
伊藤文臣(中央大)	斎藤天丸(東京工大)	田中瀬李(名古屋工大)	長谷川翔一(立命館大)
鶴澤匠吾(中央大)	澤橋龍之介(中央大)	塚崎優生(名古屋工大)	土方祥平(名古屋工大)
大下悠也(名古屋工大)	清水空博(名古屋工大)	鶴岡萌捺(名古屋工大)	牧原昂志(大阪大)
川脇優輝(東京大)	清水翔也(東北大)	寺山伊織(中央大)	山本晃平(東北大)
釵持優人(東北大)	下田祐輔(中央大)	長岡瞬(福島大)	鷲山玄(名古屋工大)
小嶋麻由佳(東京大)	竹内優大(名古屋工大)	中村優真(名古屋工大)	

複写される方へ

一般社団法人日本ロボット学会は一般社団法人 学術著作権協会（学著協）に複写に関する権利委託をしていますので、本誌に掲載された著作物を複写したい方は、学著協より許諾を受けて複写して下さい。但し、社団法人日本複写権センター（学著協より複写に関する権利を再委託）と包括複写許諾契約を締結されている企業の社員による社内利用目的の複写はその必要はありません（※社外頒布用の複写は許諾が必要です）。

権利委託先：一般社団法人 学術著作権協会

〒107-0052 東京都港区赤坂9-6-41 乃木坂ビル3階

電話：03-3475-5618 FAX：03-3475-5619 E-mail：info@jaacc.jp

注意：複写以外の許諾（著作物の転載・翻訳等）は、学著協では扱っていませんので、直接日本ロボット学会へご連絡ください（TEL：03-3812-7594）。

また、アメリカ合衆国において本書を複写したい場合は、次の団体に連絡して下さい。

Copyright Clearance Center, Inc.

222 Rosewood Drive, Danvers, MA 01923 USA

Phone：1-978-750-8400 FAX：1-978-646-8600

日本ロボット学会誌(第42巻3号)(税込価格2,750円)

©編集・発行 一般社団法人日本ロボット学会 発行人 細田祐司

〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7 ブルービルディング2F

TEL. 03(3812)7594 FAX. 03(3812)4628

本誌掲載記事の無断転載を禁じます。