

Special Issue on Methodology for Performance Evaluation of Field Robots

Guest Editors: **Dr. Noritaka Sato** (Nagoya Institute of Technology, Japan)
Prof. Tetsuya Kimura (Nagaoka University of Technology, Japan)
Dr. Kuniaki Kawabata (Japan Atomic Energy Agency, Japan)
Dr. Hideki Masago (Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology, Japan)
Dr. Toshio Yoshida (Manufacturing Science and Technology Center, Japan)
Prof. Kazunori Ohno (Tohoku University, Japan)
Dr. Raymond Sheh (National Institute of Standards and Technology, USA)
Prof. Oskar von Stryk (The Technical University of Darmstadt, Germany)

Publication in Vol. 39, Issue 15 (Aug 2025)

SUBMISSION DEADLINE: December 31, 2024

Manufacturers independently evaluate the performance of many field robots including drones, making it difficult to compare and select them by users to deploy in actual work. This is one of the factors hindering the social implementation of field robots. In order to solve this problem, there is a need to establish an engineering methodology for formulating a standard performance evaluation method (e.g. automobile fuel efficiency, etc.) that allows users to quantitatively and objectively compare the performance of robots. Furthermore, by summarizing and improving this engineering methodology, a new academic field called “robot performance evaluation engineering” will be able to be developed and established.

In this special issue, based on above background, the focus is not on robots/drones themselves, but on how to evaluate their performance. For example, we call for papers that demonstrate the usefulness of the test method itself, and papers that discuss knowledge that contributes to the establishment of engineering methodologies for formulating test methods. Papers that contribute to the new academic field of robot performance evaluation engineering are widely invited.

We also welcome survey and short papers that clarify current essential topics in methodology for performance evaluation of robots. Prospective contributed papers may cover, but are not limited to, the following topics:

- Development and verification of robot/drones/sensors test methods.
- Standardization of developed test methods.
- Lessons learned for developed test methods through field demonstration.
- Comparison of robots/drones/sensors by developed test methods.
- Methodology for rule creation in robot competition.
- Survey on methodology for performance evaluation of robots/drones/sensors.

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **December 31, 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 homepage.

Special Issue on Robot Olfaction

Guest Editors: Shunsuke Shigaki, National Institute of Informatics (Japan)
John Greg Gillen, National Institute of Standards and Technology (USA)
Patrick P. Neumann, Bundesanstalt fuer Materialforschung und -pruefung (Germany)
Yusuke Shiota, Max Planck Institute for Chemical Ecology (Germany)
Daisuke Kurabayashi, Tokyo Institute of Technology (Japan)

Publication in Vol. 39, Issue 5 (March 2025)

SUBMISSION DEADLINE: 31 July 2024

Although the olfaction is considered a primitive sense, it plays many important roles. We can detect the smell of burning stuff, which is a precursor to fire, and the smell of rotting food, which can be used to detect danger in advance. In the medical field, halitosis and body odor can be used to diagnose diseases. Although smells are utilized in various situations, even in this age of artificial intelligence, we still rely on organisms' olfaction. In addition to the fact that some odors are harmful to living organisms, problems of habituation and saturation exist in the organisms' olfaction. To achieve odor-based estimation or spatial cognition and so on, there is an urgent need to artificialize olfaction and implement it in robots.

Therefore, this special issue focuses on "Robot Olfaction," which aims to implement olfaction in robots. A wide range of fields are involved in the establishment of robot olfaction, including chemical detection, artificial nasal cavity design, and odor learning and recognition. For that reason, we invite contributions that go beyond the scope of a traditional single-discipline journal as well as elemental technologies, such as methodologies for chemical detection that support robotic olfaction, insights into biological olfactory behavior, and the implementation of olfaction in robots. We also welcome survey papers that identify current essential topics in robotic olfaction. Prospective contributed papers are invited to cover, but are not limited to, the following topics:

- Bio-inspired Robotics
- Computational neuroscience
- Chemical detection
- Body morphology for mechanical design
- Bio-hybrid system (Cyborg)
- Ethology
- Electrophysiology
- Neuroethology
- Simulation and robot implementation
- Neuro-robotics
- Soft robotics
- Particle image velocimetry
- Sensory-motor integration
- Learning and plasticity

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **July 31, 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 homepage.

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 homepage.

*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 Nursing Robotics

Guest Editors: Tetsuyou Watanabe (Kanazawa University), Jane Li (Worcester Polytechnic Institute), Gojiro Nakagami (The University of Tokyo), Misako Dai (Ishikawa Prefectural Nursing University), Yuka Miura (Fujita Health University), Maya Torii (University of Tsukuba), Thrishantha Nanayakkara (Imperial College London), and Shinichi Hirai (Ritsumeikan University)

Publication in Vol. 39, Issue 13 (July 2025)

SUBMISSION DEADLINE: 30 November 2024

Scope:

We invite researchers, practitioners, and innovators to contribute to a special issue focused on the evolving field of Nursing Robotics. Positioned at the forefront of a healthcare and caregiving revolution propelled by advancements in robotics technology, this special issue seeks to explore the application of robotics in nursing care with the goal of improving the quality of life for individuals in various settings and throughout their lifespan.

The scope of this special issue includes, but is not limited to, the following areas:

Nursing Care Support: Explorations of how robotics can assist in daily nursing care tasks, enhancing efficiency and patient care quality.

Caregiver Support: Innovations that alleviate the physical and emotional burden on caregivers, enabling better care and well-being for both caregivers and recipients.

Rehabilitation: Robotic solutions that aid in the rehabilitation process, helping individuals regain or maintain their physical functions.

Assisting Mobility: Technologies that support mobility for individuals with limited physical capabilities, promoting independence and mobility.

Assist with Physical Functions: Robotic aids designed to support or enhance physical functions, contributing to improved daily living.

Abnormalities Detection: Advanced systems capable of detecting health abnormalities, facilitating early intervention and care.

Pressure Ulcer Prevention: Robotics interventions that help in preventing or managing pressure ulcers, a common challenge in prolonged care scenarios.

Simulator for Training: Use of robotics in creating realistic training simulations for caregivers and medical professionals, enhancing skills and preparedness.

Sensing Biosignals: Innovative uses of robotics in monitoring vital biosignals, offering real-time insights into patient health.

RT (Robotics Technology)-Assisted Nursing: Papers that explore the integration of RT in various aspects of nursing, from direct care to educational applications.

Nursing Education Based on RT: Insights into how robotics technology can transform nursing education, making it more interactive, practical, and effective.

Nursing Workflow Support Based on RT: Studies on how robotics can streamline nursing workflows, reducing workload and increasing time for patient care.

We are especially interested in submissions that highlight collaborative research between the fields of robotics and nursing, presenting solutions that have been effectively implemented and exploring challenges that remain unresolved but have the potential for significant impact through interdisciplinary efforts.

This special issue aims to advance the field of robotics and open new pathways for the integration of robotics into nursing and caregiving. We look forward to receiving your innovative contributions that will drive this exciting field forward, blending state-of-the-art technology with compassionate care.

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **30 November 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 homepage.

Full Papers

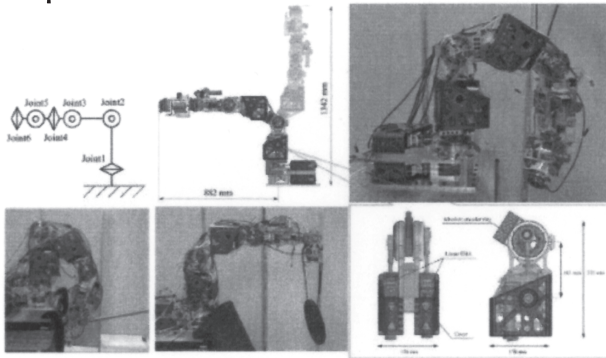
Development of 6-DOF manipulator driven by ceramics reinforced hydrostatic actuators and its experimental evaluations on force control and payload abilities

Mitsuo Komagata, Yutaro Imashiro, Ryoya Suzuki, Kento Oishi, Ko Yamamoto & Yoshihiko Nakamura

Pages: 511-523

Keywords: Hydraulic actuators, manipulator, flexible robots, backdrivability

Graphical Abstract



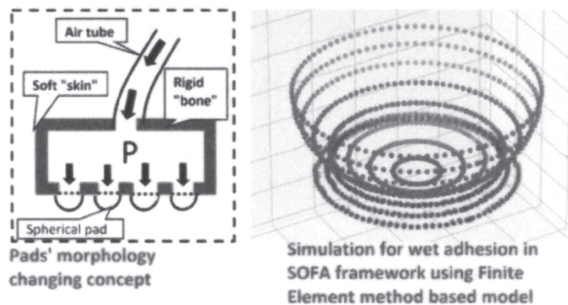
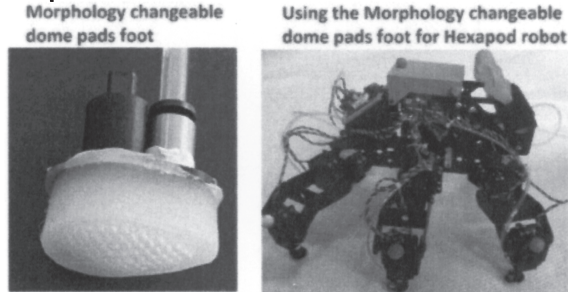
Enhancing wet surface adhesion in walking robots: finite element-based analysis and morphology-changeable soft pads

Duy Dang Nguyen, Nam Phuong Dam & Van Anh Ho

Pages: 524-540

Keywords: Tribology, capillary, morphology computation, soft toe pad, animal locomotion

Graphical Abstract



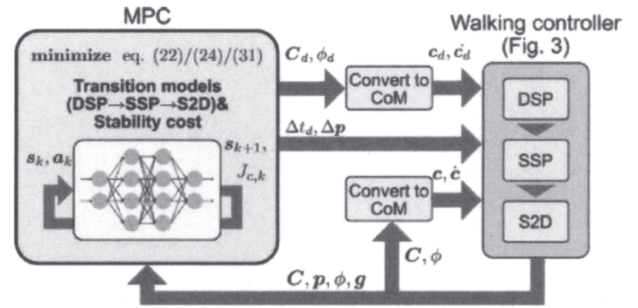
Constrained footstep planning using model-based reinforcement learning in virtual constraint-based walking

Takanori Jin, Taisuke Kobayashi & Takamitsu Matsubara

Pages: 541-561

Keywords: Bipedal locomotion, virtual constraint-based walking, model-based reinforcement learning

Graphical Abstract (Upper right column)

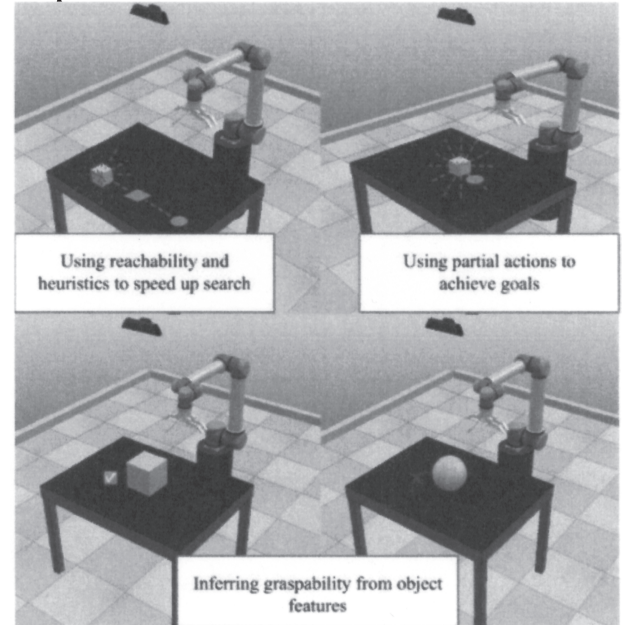


Multi-step planning with learned effects of partial action executions

Hakan Aktas, Utku Bozdogan & Emre Ugur

Pages: 562-576 Keywords: Affordances, effect prediction, object motion trajectory prediction, multi-step planning

Graphical Abstract



Bipedal Robot running: human-like actuation timing using fast and slow adaptations

Yusuke Sakurai, Tomoya Kamimura, Yuki Sakamoto, Shohei Nishii, Kodai Sato, Yuta Fujiwara & Akihito Sano

Pages: 577-588 Keywords: Humanoid and bipedal locomotion, modeling and simulating humans, passive walking, CPG

Graphical Abstract

Human-like running by musculoskeletal biped robot
utilizing adaptive behavior of nervous system

	Only fast adaptation	Fast and slow adaptation & actuation timing adjustment
Sim.	17 steps	Stable limit cycle
Exp.	18 steps	44 steps

Two time-scale (fast and slow) adaptations of nervous system and actuation timing adjustment contribute to produce human-like continuous running.

Full Papers

Distributed online primal-dual subgradient method on unbalanced directed networks

Keishin Tada, Naoki Hayashi & Shigemasa Takai
 Pages: 591-602 *Keywords:* Distributed online optimization, multiagent system, primal-dual algorithm

Graphical Abstract

Algorithm 1 Distributed Online Algorithm for DOCO

Initialize:
 $x_i(1) \in \mathcal{X}_i$, $\lambda_i(1) = 0_m$, and $v_i(0) = e_i$.

for $t \in \mathcal{T}$ do
 Exchange the primal and dual estimations with neighboring agents, and compute their weighted averages by

$$w_i(t) = \sum_{j=1}^N a_{ij} \lambda_j(t),$$

$$v_i(t) = \sum_{j=1}^N a_{ij} v_j(t-1).$$

Update the primal and dual estimations by

$$x_i(t+1) = \Pi_{\mathcal{X}_i} [x_i(t) - \alpha(t) \mathcal{H}_{i,t,x_i}(x_i(t), w_i(t))],$$

$$\lambda_i(t+1) = \left[w_i(t) + \alpha(t) \left(\frac{\mathcal{H}_{i,t,\lambda}(x_i(t), w_i(t))}{v_{ii}(t)} - \sigma(t) w_i(t) \right) \right]^+.$$

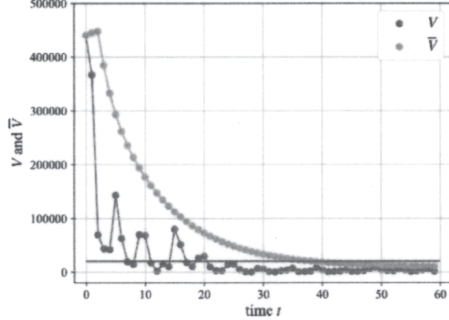
end for

Lyapunov-based approach to event-triggered control with self-triggered sampling

Shota Nakayama, Koichi Kobayashi & Yuh Yamashita
 Pages: 603-609

Keywords: Cyber-physical systems, event-triggered control, self-triggered sampling, Lyapunov function, uniformly ultimately boundedness

Graphical Abstract



Stochastic stabilization based on kinetic-potential energy shaping for stochastic mechanical port-Hamiltonian systems

Satoshi Satoh & Kenji Fujimoto
 Pages: 610-618 *Key words:* Stochastic port-Hamiltonian systems, mechanical systems, stochastic asymptotic stability, stochastic bounded stability, kinetic potential energy shaping

Graphical Abstract

Summary of this paper

Objective
 Extension of Kinetic Potential Energy Shaping (KPES) based stabilization to stochastic port-Hamiltonian systems

Main results

- Proposition 3.1 and Lemma 3.2 :
 Coordinate and input transformations based on KPES
 The dissipative matrix becomes positive definite.
- Theorem 3.3 : Sufficient conds. for stochastic asymptotic stability
 Asymptotic stability is guaranteed when the origin is an equilibrium point.
- Theorem 3.6 : Sufficient conds. for stochastic bounded stability
 The boundedness of solutions is guaranteed with a specified probability when the origin is not an equilibrium point.

Distributed control for flock navigation using nonlinear model predictive control

Aneek Nag & Kaoru Yamamoto
 Pages: 619-631 *Keywords:* Flocking rules, nonlinear MPC collective behaviour, navigation

Graphical Abstract

(a) Success of the proposed rules: All agents seamlessly navigate through the challenging environment until destination.

(b) Failure of static trade-off weights Q_1 : At the second obstacle, the flock loses momentum by not prioritising cohesion.

(c) Failure of Cucker-Smale rule: Using orientation-blind weights can easily result in "drag-behind" situations.

(d) Failure of static hierarchies: Trailing agents causes the flock to lag behind without a smart hierarchy.

Route design in sheepdog system—traveling salesman problem formulation and evolutionary computation solution—

Wataru Imahayashi, Yusuke Tsunoda & Masaki Ogura
 Pages: 632-646 *Keywords:* Multi-agent system, sheepdog system, robot navigation

Graphical Abstract

Legend: ● Sheepdog ● No contact sheep ● Temporary guidance completed sheep ○ Goal

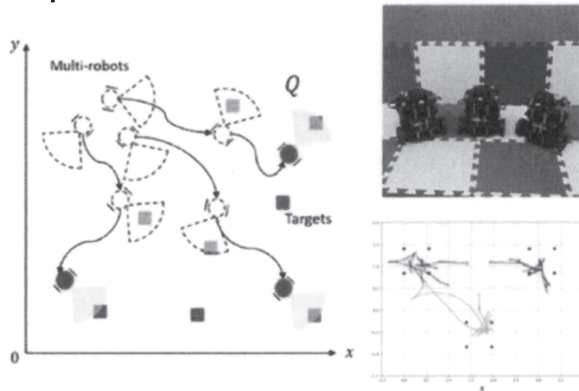
Optimize guidance route (off-line)

Guidance control (on-line)

Time-switching patrolling controller for holonomic and nonholonomic multi-robot systems

Hirokazu Sakata, Kazunori Sakurama, Mitsuhiro Yamazumi & Toshihiro Wada Pages: 647-658 *Keywords:* Multi-robot systems, mobile sensors, distributed controller, time-varying objective function, consensus

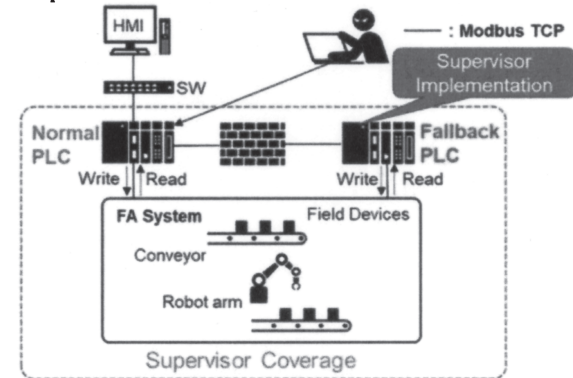
Graphical Abstract



Synthesis of resilient fallback control system under cyber-attacks via supervisory control

Kousei Sakata, Kenji Sawada, Takashi Ogura, Junya Fujita & Noritaka Matsumoto Pages: 659-671 *Keywords:* Industrial control system, control system security, fallback control system, discrete event system, supervisory control

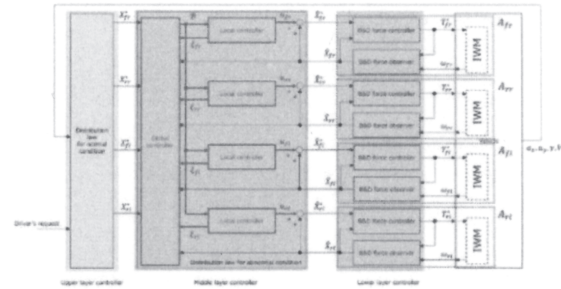
Graphical Abstract



Autonomous distributed braking and driving force control architecture based on broadcast control for vehicles with in-wheel motors on four wheels

Akira Ito & Shun-ichi Azuma Pages: 672-683 *Keywords:* Autonomous distributed control, broadcast control, vehicle motion control, in-wheel motor

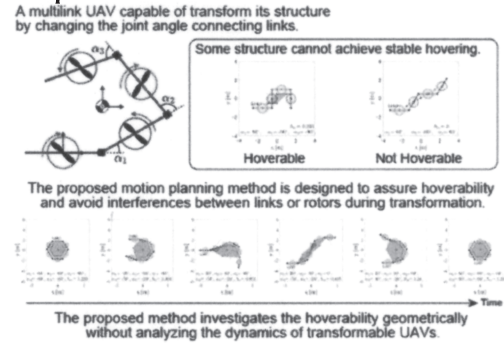
Graphical Abstract (Upper right column)



Hoverable structure transformation for multirotor UAVs with laterally actuated frame links

Riku Funada, Mustafa Soliman, Tatsuya Ibuki & Mitsuji Sampei Pages: 684-697 *Keywords:* Aerospace control, transformable aerial vehicle, motion planning, system analysis and design, safety control

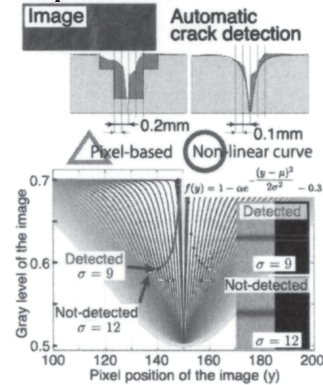
Graphical Abstract



An image processing mechanism for aerial inspection robots to detect submillimeter-width concrete cracks in social infrastructures

Ankur Dixit, Wataru Oshiumi, Manu Shrivastava & Hiroaki Wagatsuma Pages: 698-714 *Keywords:* Sparse modeling, morphological component analysis, image texture, anisotropic diffusion, basis-pursuit (BP) algorithm

Graphical Abstract



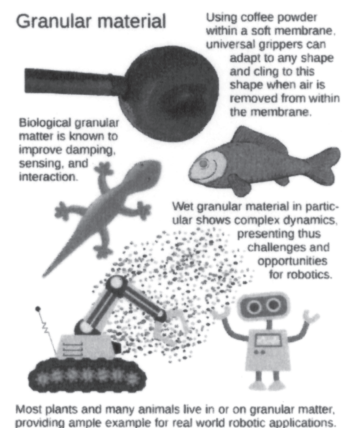
ADVANCED ROBOTICS Vol.38, Issue 11

Survey Paper

Beyond jamming grippers: granular material in robotics

Han Li, Jin Sun & J. Michael Herrmann Pages: 715-729 *Keywords:* Granular matter, Soft robotics, Jamming grippers, Shock absorption, Robot design

Graphical Abstract



Full Papers

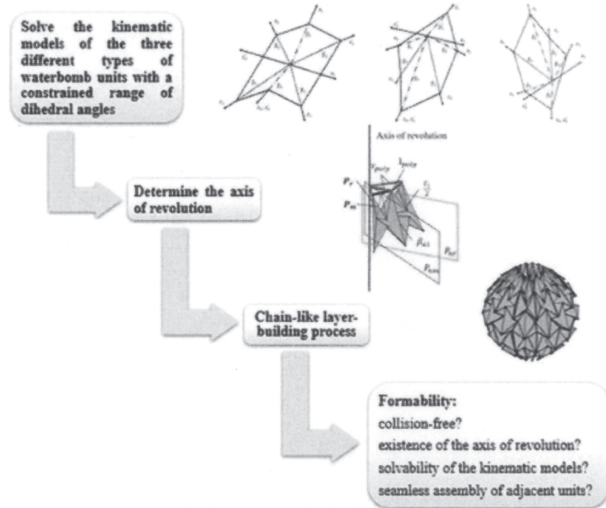
Kinematic modeling and formability analysis of revolved bodies formed by origami waterbomb units based on a chain-like layer-building method

Guanyu Chen, Songhao Liu & Xuelin Wu

Pages: 730-744

Keywords: Kinematic model, origami, waterbomb unit assembly, chain-like layer-building method, formability

Graphical Abstract



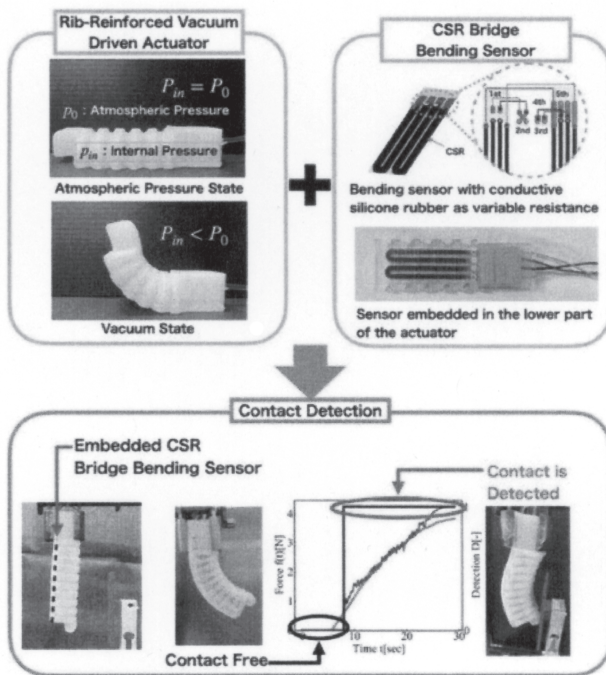
Contact detection in a rib-reinforced vacuum driven actuator with an embedded CSR bridge sensor

Ryotaro Taguchi & Yuichi Sawada

Pages: 745-757

Keywords: Soft robot, vacuum, flexible sensor, angle control, force detection

Graphical Abstract



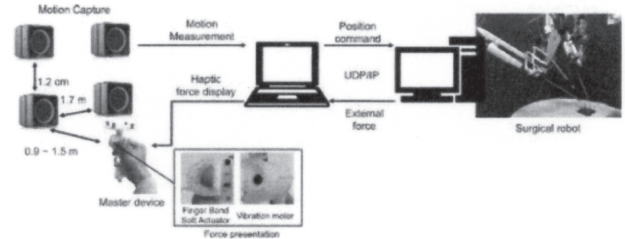
Motion sensor-based haptic master controller with finger band soft actuator for surgical robots

Yuta Soga, Soichiro Hano & Daisuke Haraguchi

Pages: 758-769

Keywords: Surgical assist robot, haptic master device, soft actuator, motion capture

Graphical Abstract



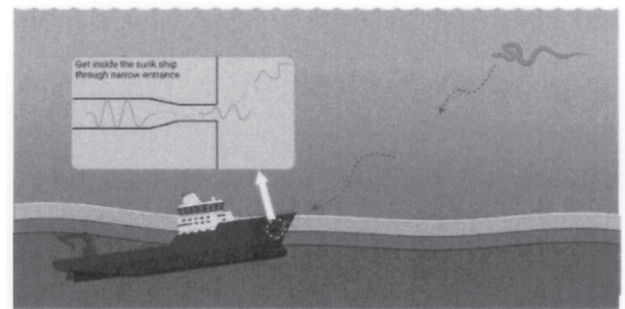
A low computation-cost locomotion control for underwater snake robot based on Monte Carlo model predictive control and curvature derivative control

Yiping Qiu & Hisashi Date

Pages: 770-783

Keywords: Snake robot, Monte Carlo method, model predictive control

Graphical Abstract



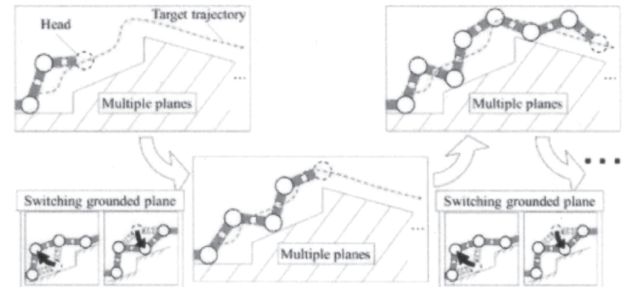
Motion control of a snake robot on multiple inclined planes

Mizuki Nakajima & Motoyasu Tanaka

Pages: 784-800

Keywords: Biologically-inspired robots, motion control, redundant robots, snake robot

Graphical Abstract



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

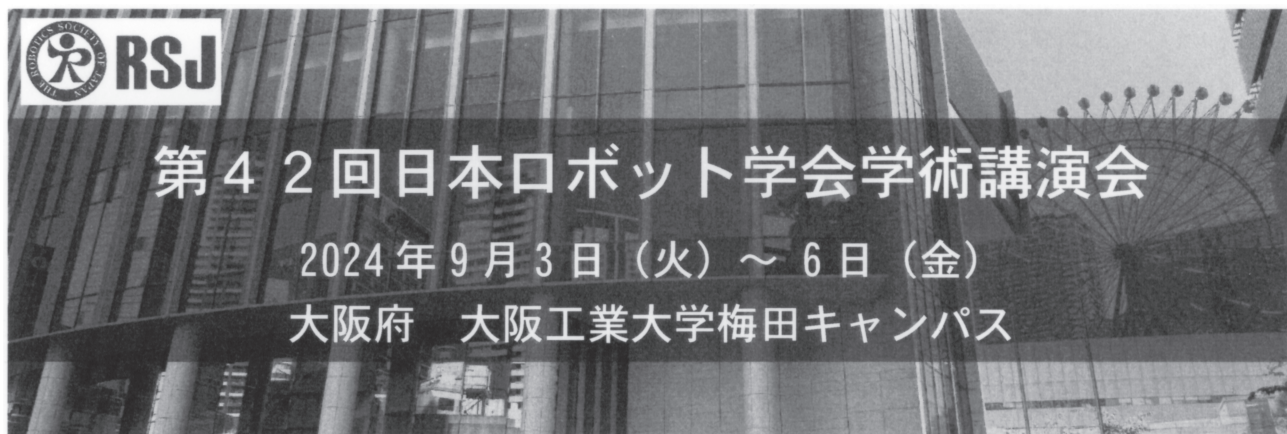
(2024年6月～2024年12月)

開催日	行 事	開催地	会誌掲載号
6/23, 8/10～11	レスキューロボットコンテスト 2024	兵庫県・ オンライン	42巻6号
7/6～8/17	高等学校ロボット相撲選手権 2024	全国6か所	42巻4号
7/26	第438回講習会「測長の基礎から応用 - 精密光計測技術」	東 京・ オンライン	42巻4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
8/23～25	第38回リハ工学カンファレンス in 東海	愛 知	42巻4号
9/2～4	第40回ファジィシステムシンポジウム (FSS2024)	愛 知	42巻4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
9/12・13	第41回センシングフォーラム 計測部門大会		42巻6号
9/12～14	LIFE2024	東 京	42巻4号
9/12～14	第26回日本感性工学会大会		42巻6号
9/18	第11回ロボット大賞	東 京	42巻2号
9/18～20	ヒューマンインタフェースシンポジウム 2024	京 都	42巻4号
9/18～20	Japan Robot Week 2024		42巻6号
9/18～20	センサエキスポジャパン 2024		42巻6号
9/22～11/17	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2024	東 京・ 他8県	42巻4号
9/28～12/7	つくばチャレンジ 2024		42巻6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
10/10・11	第28回日本医業経営コンサルタント学会新潟大会	新潟県	42巻4号
11/8～10	第33回日本コンピュータ外科学会大会	東京都	42巻6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
12/5・6	ViEW2024 ビジョン技術の実利用ワークショップ	神奈川・ オンライン	42巻4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などをご確認ください。

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 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 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
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)



共催・協賛行事のお知らせ

本会共催行事

会 合 名	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
主 催 レスキューロボットコンテスト2024	2024年6月23日, 2024年8月10～11日 パンドー神戸青少年科学館・オンライン、 神戸サンボホール	レスキューロボットコンテスト事務局 office@rescue-robot-contest.org
レスキューロボットコンテスト実行委員会、神戸市 つくばチャレンジ2024	2024年9月28日～12月7日 つくば市役所～研究学園駅前公園	つくばチャレンジ実行委員会事務局 info@tsukubachallenge.jp
筑波チャレンジ実行委員会／つくば市		

本会協賛行事

会 合 名	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
主 催 第41回センシングフォーラム 計測部門大会	2024年9月12・13日 長崎大学 文教キャンパス	公益社団法人計測自動制御学会 部門協議会担当 bumon@sice.or.jp (@を半角に変更ください)
計測自動制御学会 第26回日本感性工学会大会	2024年 9月 12日～14日 タワーホール船堀	第26回日本感性工学会大会事務局 jske26@jske.org 詳細URL:https://www.jske.org/
日本感性工学会 Japan Robot Week 2024	2024年 9月 18日～20日 東京ビックサイト	Japan Robot Week 事務局 (日刊工業新聞社) autumnfair@nikkan.tech
株式会社日刊工業新聞社		

本会后援行事

会 合 名	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
主 催 センサエキスポジャパン2024	2024年 9月 18日～20日 東京ビックサイト	産業経済新聞社東京事業本部 コンベンション事業部 sensor@sankei.co.jp
産経新聞社 第33回日本コンピュータ外科学会大会	2024年 11月 8～10日 東京科学大学湯島キャンパス M&Dタワー	第33回日本コンピュータ外科学会大会 運営事務局 jscas33@intergroup.co.jp
日本コンピュータ外科学会		

新入会員

(2024年5月入会の会員)

正 会 員

18929 西垣戸貴臣	18930 寺川 達郎	18932 陳 辛波
18933 COLAN JACINTO		18934 吉川 健人
18935 大谷 馨	18936 工藤 聖人	18938 田村 秀一
18940 渡邊 拓	18941 大和 信夫	18942 本田 恒太
18943 下沢 智啓	18948 山口龍太郎	18949 金 星喜
18950 王 永東	18951 近藤 浩史	18952 森 堅史
18953 森本 大智		

学 生 会 員

18931 佐久間 翔	18937 張 志楠	18939 糸川 葵
18945 家根 和樹	18946 昼間 彪吾	18947 矢野 雄大
18954 濱村貴美香	18955 北村 悠人	18956 野村 優衣
18957 山口 稜太	18958 宮脇 海斗	18959 温井 啓紀
18960 吉年 大地		

賛 助 会 員

S0366 モベンシス (株)	S0367 (株) やまびこ
S0368 (株) エルザ ジャパン	

有料広告

東京都立産業技術高等専門学校 ものづくり工学科 教員公募

募集人員：ものづくり工学科 AI スマート工学コース 准教授または助教1名

専門分野：機械系を主とした融合システム分野

応募資格：(1) 高専での教育・研究に理解と強い意欲がある方、(2) 学生指導に熱意をもち、本校の運営に積極的に貢献できる方、(3) 博士の学位を有する方、もしくはこれに相当する顕著な研究業績の認められる方、(4) 専攻科の学生の指導ができる方

着任時期：令和7年4月1日

応募締切：令和6年8月9日（金）必着

問合せ先：〔公募全般〕東京都立大学法人総務部人事課人事制度係

TEL 042-677-1111（内）1027

E-mail：kyoinsaiyo@jmj.tmu.ac.jp

〔専門分野〕高専品川キャンパス教務主事 篠原知子

TEL 03-3471-6331

E-mail：sinohara@metro-cit.ac.jp

詳細：https://www.houjin-tmu.ac.jp/recruit_teacher/cit/

東京都立産業技術高等専門学校 ものづくり工学科 教員公募

募集人員：ものづくり工学科 ロボット工学コース 准教授または助教1名

専門分野：メカトロニクス

応募資格：(1) 高専での教育・研究に、理解と強い意欲がある方、(2) 学生指導に熱意をもち、本校の運営に積極的に貢献できる方、(3) 博士の学位を有するか取得見込みの方、もしくはこれに相当する研究業績の認められる方、(4) ゼミナール、卒業研究にてロボットに関連する指導ができる方、(5) 専攻科の学生の指導ができる方

着任時期：令和7年4月1日

応募締切：令和6年8月9日（金）必着

問合せ先：〔公募全般〕東京都立大学法人総務部人事課人事制度係

TEL 042-677-1111（内）1027

E-mail：kyoinsaiyo@jmj.tmu.ac.jp

〔専門分野〕高専荒川キャンパス教務主事 田村恵万

TEL 03-3801-0145

E-mail：kshuji_a@metro-cit.ac.jp

詳細：https://www.houjin-tmu.ac.jp/recruit_teacher/cit/

高知工科大学システム工学群 教員公募

募集人数：教授、准教授、講師または助教2名（各専門分野1名ずつ）

所 属：高知工科大学 システム工学群

専門分野：航空宇宙工学における制御（無人機、航法、飛行力学等）、または推進工学（空気力学、流体機械等）に関する分野

応募資格：(1) 博士の学位を有する、または着任までに取得見込の方、(2) 専門分野での研究および学群・大学院での教育に熱心な方、(3) ほかの教員と連携し、教育・研究・管理運営のすべての業務において大学運営に貢献できる方

着任時期：令和7年4月1日（着任時期については応相談）

任 期：5年以内（業績による再任、昇任あり）

選考方法：書類選考後、面接を実施する

応募期限：令和6年9月2日（月）17：00 必着

詳 細：JREC-IN/ 高知工科大学、または高知工科大学 HP

(<https://www.kochi-tech.ac.jp/disclosure/corporate/post-4.html>) を参照

問合せ先：高知工科大学 システム工学群 学群長 岡 宏一

E-mail：oka.koichi@kochi-tech.ac.jp

TEL 0887-53-1031

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

※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。

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
	第 3 号	〔 〕	COMPASS5.0 ロボット分野～新しいロボット教育の潮流～
	第 4 号	〔 〕	ロボット研究者と妊娠・出産・育児
	第 5 号	〔 〕	ソフトロボットの「これまで」と「これから」I

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

<p>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)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>野田哲男(大阪工大) *上野史(岡山大) *菅佑樹(ユガスライトロボティクス) *松浦和也(東洋大)</p> <p>琴坂信哉(埼玉大) *大澤友紀子(慶應大) 菅原雄介(東京工大) *松谷祐希(近畿大)</p> <p>永谷圭司(東京大) *大谷拓也(芝浦工) *鈴木昭二(公立ほこだて未来大) 峯下弘毅(神奈川大)</p> <p>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)</p> <p>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)</p> <p>*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)</p> <p>*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)</p> <p>*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)</p> <p>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)</p> <p>*石上玄也(慶應大) 橘高達也(安川電機) *土井智晴(大阪府大高専) 山川寛晶(日立)</p> <p>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)</p> <p>稲谷龍彦(京都大) *久木田水生(名古屋大) 浪花啓右(北海道科学大) *は論文査読小委員会委員</p> <p>岩谷靖(近畿大) 小村啓(九州工大) *新妻実保子(中央大)</p> <p>*岩本憲泰(信州大) *小山虎(山口大) *野口博史(大阪市立大)</p>

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6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。