

〔 2024 年度日本ロボット学会名誉会員のご紹介 〕

2024 年度日本ロボット学会名誉会員のご紹介

日本ロボット学会では、「名誉会員の推薦等に関する内規」第2項（ロボットの学術または技術に関する権威者で、かつ本会に対し功績顕著な者）に従い、理事会にて次の方を新しく名誉会員に推挙し、過日の日本ロボット学会定常総会（2024年3月22日）にて満場一致で選任頂きました。ここに謹んでご報告いたします。

新名誉会員におかれましては、今後も益々ご壮健にて、当該分野ならびに当学会の発展のために尚一層のご尽力とご指導を節にお願い申し上げます。

記



浅田 稔 氏

(1953年10月1日生)

[現職]:

大阪国際工科専門職大学 副学長
大阪大学先導的学際研究機構 共生知能システム研究センター 特任教授
中部大学創発学術院 客員教授
情報通信研究機構 (NICT) 脳情報通信融合研究センター (CiNet) PI

[略歴]:

1982年3月 大阪大学大学院基礎工学研究科後期課程修了（工学博士）
1995年4月 大阪大学工学部教授
1997年4月 大阪大学大学院工学研究科知能・機能創成工学専攻教授
2019年4月 大阪大学先導的学際研究機構 共生知能システム研究センター 特任教授
2019年4月 日本ロボット学会会長
2021年4月 大阪国際工科専門職大学 副学長に就任し現在に至る

[受賞]:

1996年 学会誌論文賞
2001年 文部科学大臣賞
2007年 大川出版賞
2008年 日本ロボット学会フェロー
2008年 グッドデザイン賞
2009年 学会誌論文賞
2018年 立石賞 功績賞
2018年 ロボカップ日本委員会フェロー
2021年 IEEE Life Fellow
2023年 日本機械学会賞（技術功績）

2024年度日本ロボット学会フェローのご紹介

2024年度 日本ロボット学会フェローのご紹介

日本ロボット学会では、本会の管掌する学術・技術分野の発展に顕著な貢献をされた正会員や、本会の運営発展に多大な貢献をされた正会員に対して、フェローの称号を授与してそのご功績を顕彰しております。本年は、新しく下記の4名の方々がフェローに選ばれましたので、ここに謹んでご報告いたします。なお、新フェローの皆様には、当該分野ならびに本会の発展のために、今後も引き続きご尽力・ご指導を頂きたい、切にお願い申し上げます。(アイウエオ順、敬称略)

岡田 聡 (Satoshi Okada) (正会員)



業績:

福島第一原子力発電所の廃炉に向けたロボット技術開発ならびに学会運営への貢献

職歴:

1993年 (株)日立製作所エネルギー研究所入所

2004年 (株)日立製作所エネルギー

・環境システム研究所主任研究員

2015年 日立 GE ニュークリア・エナジー(株)原子力設計部主任技師

2020年～現在 日立 GE ニュークリア・エナジー(株)福島・廃止措置エンジニアリングセンタ主管技師

本会関係:

2015年～2019年 代議員

2015年～2017年 事業計画委員会委員

2016年～2018年 研究奨励賞選考委員会委員

2019年～2021年 庶務理事

2021年～ 代議員

2023年～ 実用化技術賞選考委員会委員

近野 敦 (Atsushi Konno) (正会員)



業績:

多様に動作するロボット機構・制御、および知覚情報処理分野の研究および、学会活動を通じたロボティクス分野への貢献

職歴:

1993年 東北大学工学部助手

1995年 東京大学大学院工学系研

究科助手

1998年 東北大学大学院工学研究科助教授

2012年 北海道大学大学院情報科学研究科教授

2020年 北海道大学大学院情報科学研究科副研究院長(教育担当)

2022年～現在 北海道大学大学院情報科学研究科副研究院長(総務・研究担当)

本会関係:

2001年～2003年 評議員

2003年～2005年 論文賞選考委員会委員

2007年～2009年 事業理事

2009年～2011年 評議員

2012年～2014年 論文賞選考委員会委員

2017年 Advanced Robotics Best Paper Award 受賞

Gordon Cheng (正会員)



業績:

ヒューマノイド、ニューロロボティクス、人工触覚皮膚の研究開発および国内外研究者育成への貢献

職歴:

1991-1993 Master of Computer Science, University of Wollongong, Australia.

1995-2006 Managing Director, G.T.i.

Computing Pty. Ltd., Sydney, Australia

2001 PhD in Systems Engineering, The Australian National University, Australia.

2003-2008 Department Head (Humanoid Robotics and Computational Neuroscience), Department of Humanoid Robotics and Computational Neuroscience, ATR Computational Neuroscience Laboratories, Kyoto, Japan

2004 Visiting Professor (Computer Science), University of Karlsruhe, Germany

2004-2008 Group Leader (Humanoid Cognitive Systems), Japan Science and Technology Agency (JST), International Cooperative Research Project (JST-ICORP) "Computational Brain", Japan

2007-2008 Project Leader/Research Expert (Non-verbal communication), National Institute of Information and Communications Technology (NICT), Japan

2008-2011 Visiting Professor (Neuroengineering), Edmond and Lily Safra International Institute of Neuroscience of Natal (ELS-IINN), Brazil

2008-2014 CoTeSys Professor (Cognitive Technical Systems), Technische Universität München (TUM), Germany

2008 to 2012 Visiting Professor (Mechatronics), Versailles Saint-Quentin-en-Yvelines University (UVSQ), France

2010 to date Full Professor Chair for Cognitive Systems, TUM Department of Electrical and Computer Engineering, Germany

2011 to 2015 Distinguished Visiting Professor of Neuroscience, (ELS-IINN), Brazil

2012 to date Coordinator: Centre of Competence NeuroEngineering, TUM Department of Electrical and Computer Engineering, Germany

2016 to date Program Director of the Elite Master of Science program in Neuroengineering (MSNE) of the Elite Network of Bavaria

2018-2022 Visiting Professorship Waseda University, Japan

2019 Visiting Professorship the University of Hong Kong, Hong Kong

2019-2021 The University of Newcastle President's Visiting Fellowship, Australia

2022 to date Acting Head Professorship of Human-centered Assistive Robotics and Computational Neuroengineering

2022 to date Member of Scientific Advisor Board Centre for Transformative Garment Production, Hong Kong

細田 耕 (Koh Hosoda) (正会員)



業績:

学会の国際活動活性化及びソフトロボティクス研究への貢献

履歴:

1993年 大阪大学工学部助手

1997年 大阪大学大学院工学研究科准教授

2010年 大阪大学大学院情報科学

研究科教授

2014年 大阪大学大学院基礎工学研究科教授

2023年～現在 京都大学大学院工学研究科教授

本会関係:

2002年～2004年 評議員

2003年～2005年 論文賞選考委員会委員

2010年～2012年 実用化技術賞選考委員会委員

2010年～2012年 欧文誌理事

2017年～2022年 欧文誌編集委員長

2014年～2016年 Advanced Robotics Paper Awards 選考委員会委員

1995年 研究奨励賞受賞

1996年 論文賞受賞

2022年 功労賞受賞

2025年度フェローの推薦公募について

日本ロボット学会では、創立20周年を機にフェロー制度を制定し、毎年顕彰を実施してきましたが、今回ここに2025年度フェロー候補の公募を行います。この制度は、本会の正会員で、本学会の所掌する学術・技術分野の発展に顕著な功績をされた方々、もしくは本学会の運営発展に顕著な貢献をされた方々に対し、フェローの称号を授与してその功績を称えようとするものです。

フェロー候補を推薦される方は、下段に提示する要領にてご申請をお願いします。

ご推薦頂いた候補者については、会長を委員長とする選考委員会で慎重に審議し、最終候補を選定して理事会に提案し、理事会で最終決定します。決定された新フェローは、次回の学術講演会の場で公表し顕彰します。

<フェロー推薦公募申請要領>

・推薦申請資格:

申請者は当会正会員であり他2名の賛同者が必要

・推薦書フォームに関するご請求連絡先:

フェロー公募受付係: secretary@rsj.or.jp

・公募締め切り: 2024年11月29日(金)

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 Technology for food handling automation

Guest Editors: **Assoc. Prof. Kazuyoshi Wada** (Tokyo Metropolitan University, Japan)
 Prof. Shinichi Hirai (Ritsumeikan University, Japan)
 Prof. Kensuke Harada (Osaka University, Japan)
 Prof. Máximo A. Roa (DLR, Germany)
 Assoc. Prof. Pablo Valdivia y Alvarado (Singapore University of Technology and Design, Singapore)

Publication in Vol. 39, Issue 17 (Sep 2025)
SUBMISSION DEADLINE: January 31, 2025

Today, automation in the food industry is attracting attention as an area for the social implementation of human-collaborative robots. While many processes in food production are being automated by specialized machines, many manual tasks remain, such as packing and serving lunch boxes. Food products are not as stable in shape and physical properties as workpieces in the manufacturing industry, and there are many challenging factors for robotic handling, such as flexibility, wetness and rapid change over time, as well as a wide variety of food products.

This special issue focuses on the latest relevant technologies and research cases for food handling automation. It covers not only robotic hands and their control technology for handling a wide variety of food products, but also a wide range of technologies related to the evaluation of food handling.

We also welcome survey and short papers that clarify current essential topics in technology for food handling automation. Prospective contributed papers may cover, but are not limited to, the following topics:

- Robotic hands for food handling
- Evaluation of food handling
- Food Sorting and Classification
- Food Handling and Transportation
- Food Processing
- Food Packaging
- Sensor Technology
- Human-robot collaboration
- AI and Machine Learning
- Food sample

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **January 31, 2025** 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.

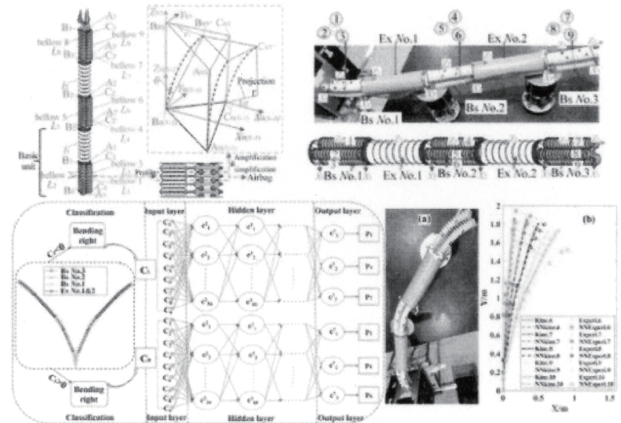
Full Papers

A novel methodology for vision-based path planning and obstacle avoidance in mobile robot applications

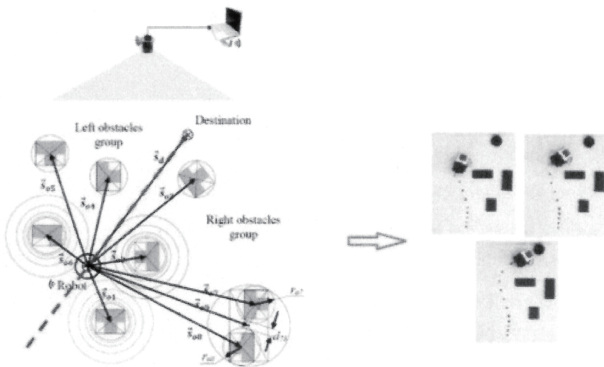
Mostafa A. Shoeib, Jacek Lewandowski & Ahmed M. Omara

Pages: 802-817

Keywords: Mobile robot localization, motion and path planning, trajectory generation, modelling, planning and control



Graphical Abstract



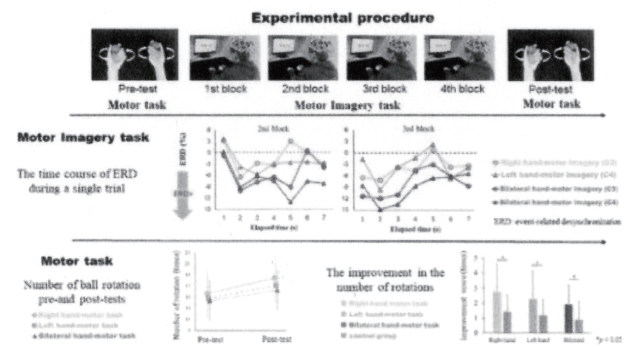
Bilateral vs unilateral motor imagery training: effects on motor execution performance and ERD

Kazuya Umeno & Yoshihiro Itaguchi

Pages: 837-848

Keywords: Mental practice, bilateral movement, motor imagery, ERD, complex movement

Graphical Abstract



Combined classification and regression inverse kinematics modeling for overall shape prediction of soft manipulators

Jing-Qian Wang, Yong Zhao, Xiang Zhang, Tao Sheng, Kang-Jia Fu & Wen Yao

Pages: 818-836

Keywords: Soft manipulators, inverse kinematics, singularity, neural network, microgravity experiments

Graphical Abstract (upper right column)

Full Papers

APEX: affordance-based plan executor for indoor robotic navigation

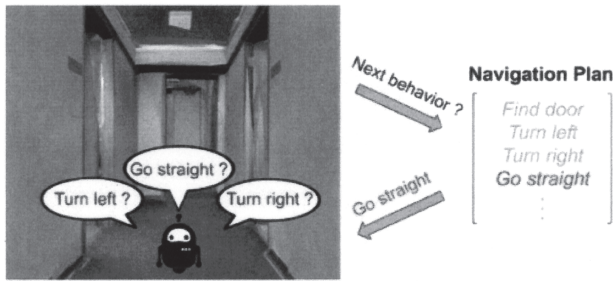
Gabriel Sepulveda, Marynel Vázquez & Alvaro Soto

Pages: 849-862

Keywords: Navigational affordances, navigation plan execution, behavior-based low-level control

Graphical Abstract

#



Motion design of a pipe cleaning snake robot with a long brush

Haruki Tanihira & Motoyasu Tanaka

Pages: 863-879

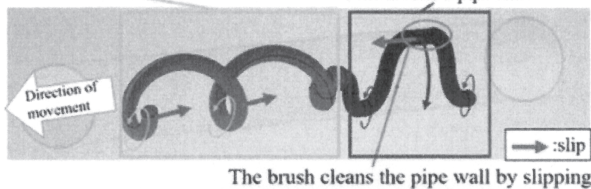
Keywords: Snake robot, pipe cleaning, helical rolling, non-uniform long link structure

Graphical Abstract

Controlling two parts using a rolling motion.

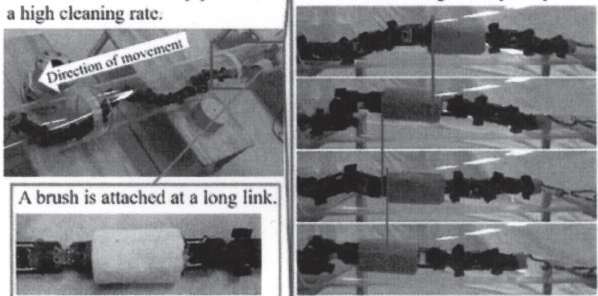
A pulling part pulls a cleaning part.

A cleaning part has a brush and rolls around a pipe axis.



A snake robot cleans a pipe wall at a high cleaning rate.

Positions of a long brush per lap.



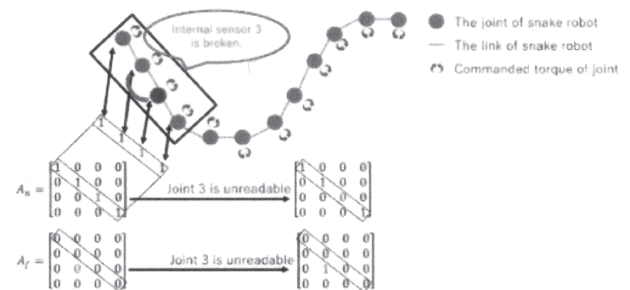
Fault-tolerant joint state feedback adaptive control for snake robots that move through random pole environments

Yongdong Wang, Yuya Shimizu, Jiaxu Wu, Yusheng Wang, Tetsushi Kamegawa, Akio Gofuku & Hajime Asama

Pages: 880-895

Key words: Snake robot, torque control, obstacle adaptive locomotion, decentralized control, particle swarm optimization (PSO)

Graphical Abstract



Elastic material selection for omni-wheels of in-pipe robots with high traction capability

Kenya Murata, Makoto Kusumegi, Atsushi Kakogawa & Shugen Ma

Pages: 896-905

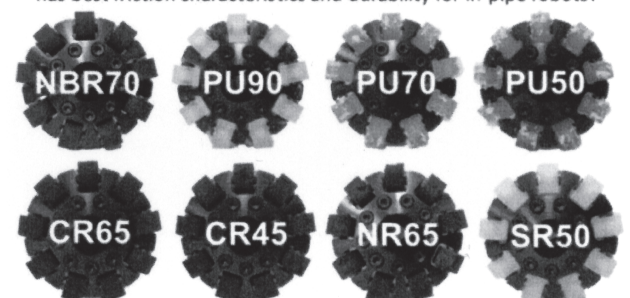
Keywords: Inspection robots, field robots, mechanism design, omni-wheel, high friction material

Graphical Abstract

#



Which of the following elastic materials for omni-wheel rollers has best friction characteristics and durability for in-pipe robots?



カレンダー

(2024年9月～2025年7月)

開催日	行 事	開催地	会誌掲載号
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	長 崎	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	東 京	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	東 京	42巻6号
9/18～20	センサエキスポジャパン2024	東 京	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
9/24	No.24-80 講習会「メカトロニクス機械設計の基礎講座」	東 京	42巻7号
9/28～12/7	つくばチャレンジ2024	茨 城	42巻6号
10/1～15	第439回講習会	オンライン	42巻7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	42巻4号
10/22～25	JFPS 国際シンポジウム広島 2024	広 島	42巻7号
10/26	第6回 日本再生医療とリハビリテーション学会学術大会	埼 玉	42巻7号
10/26・27	第15回最適化シンポジウム2024	北海道	42巻7号
10/29～30	xEV テスティング・イニシアティブ2024	東 京・ オンライン	42巻7号
11/1～3	第31回機械材料・材料加工技術講演会	富 山	42巻7号
11/8～10	第33回日本コンピュータ外科学会大会	東 京	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
11/17～12/6	2024年度 計算力学技術者 (CAE 技術者) 資格認定事業	全 国	42巻7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
11/20～22	CBS 2024	愛 知・ オンライン	42巻7号
11/22～24	MHS 2024	愛 知	42巻7号
11/23	第67回自動制御連合講演会	兵 庫	42巻7号

お 知 ら せ

開催日	行 事	開催地	会誌掲載号
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
12/15	第17回ロボットを活用したプログラミング教育シンポジウム	オンライン	42巻7号
2025年 1/22～24	AROB 30th 2025	大 分	42巻7号
3/5～6	動的画像処理実利用化ワークショップ DIA2025	福 井	42巻7号
7/1～4	COMPSAFE2025	兵 庫	42巻7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。

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 CBS 2024 (IEEE International Conference on Cyborg and Bionic Systems) IEEE, IEEE ROBOTICS AUTOMATION SOCIETY, NAGOYA UNIVERSITY	2024年11月20～22日 名古屋大学	cbs-2024.com
MHS 2024 35th International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science Humanware Network Initiative	2024年11月22～24日 名古屋大学およびオンライン	https://www.mein.nagoya-u.ac.jp/mhs/mhs2024-Top.html

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 No.24-80講習会 「メカトロニクス機械設計の基礎講座」 日本機械学会	2024年9月24日 日本機械学会会議室	https://www.jsme.or.jp/event/24-80/
第439回講習会 精密工学会	2024年10月1～15日 オンライン	https://www2.jspe.or.jp/form/koshukai/koshukai_form.html
JFPS 国際シンポジウム広島 2024 一般社団法人日本フルードパワーシステム学会	2024年10月22～25日 広島国際会議場	https://www.jfps.jp/net/12thjfps/
第6回 日本再生医療とリハビリテーション学会 学術大会 日本再生医療とリハビリテーション学会	2024年10月26日 埼玉大学	E-mail: jsrnr2024@robotics.ees.saitama-u.ac.jp
第15回最適化シンポジウム2024 日本機械学会	2024年10月26・27日 北海道大学札幌キャンパス	https://www.jsme.or.jp/conference/optis2024
第31回機械材料・材料加工技術講演会 日本機械学会	2024年11月1～3日 富山大学 五福キャンパス	https://jsmempd.com/conference/mpdc onf/2024
2024年度 計算力学技術者(CAE技術者) 資格認定事業 一般社団法人日本機械学会 計算力学技術者資格認定事業委員会	2024年11月17日～12月6日 全国	https://www.jsme.or.jp/cee/
第67回自動制御連合講演会 システム制御情報学会(幹事学会), 計測自動制御学会, 日本機械学会, 化学工学会, 精密工学会, 電気学会, 日本航空宇宙学会	2024年11月23日 姫路商工会議所	https://rengo67.iscie.or.jp/
AROBS 30th 2025 人工生命とロボット国際学会	2025年1月22～24日 B-Con Plaza	https://isarob.org/symposium/

お 知 ら せ

会 合 名 主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
動的画像処理実利用化ワークショップDIA2025 精密工学会 画像応用技術専門委員会	2025年3月5・6日 きらめきみなと館/敦賀市民文化センター	アドコム・メディア(株)内 画像応用技術専門委員会事務局 DIA2025 係 iaip@adcom-media.co.jp
COMPSAFE2025 日本計算工学会(JSCES), 日本計算力学連合(JACM)	2025年7月1~4日 神戸国際会議場	http://www.compsafe2025.org

本会後援行事

会 合 名 主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
xEVテストング・イニシアティブ2024 xEV テストング技術を考える ステアリングコミッティ	2024年10月29・30日 渋谷ストリームホール	https://www.xevtesting-cf.jp/
第17回ロボットを活用した プログラミング教育シンポジウム 特定非営利活動法人WRO Japan	2024年12月15日 オンライン	公式ホームページ: http://www.wroj.org

理事会報告

第136回理事会

日時：2024年5月22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、堀内悠平（遠隔）、野口直昭（遠隔）、宮田なつき（遠隔）、田村雄介（遠隔）、谷口忠大（遠隔）、田中由浩（遠隔）、安孫子聡子、小田嶋成幸（遠隔）、瀬戸文美（遠隔）、入部正継（遠隔）、河合俊和（遠隔）、倉林大輔（遠隔）、松原崇亮（遠隔）、上出寛子（遠隔）、下ノ村和弘（遠隔）、山本大介（記）

出席理事数：20名（理事総数22名、過半数11名以上）

出席監事：村上弘記（遠隔）

事務局：細田祐司（遠隔）、水谷俊徳（遠隔）

〈議事〉

1. 議事録確認

第135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

- 2025年度認定フェロー推薦委員会案が承認された。
- 功労賞受賞者候補状況について報告があった。
- 学会委員会体制の見直し案が示された。審議の結果、体制整備委員会、情報システム管理委員会を統合し、総務委員会（仮）を設置すること。学術講演会運営委員会、フェロー選考小委員会、功労賞選考小委員会、ロボット研究アーカイブ実行委員会の幹事を庶務理事から事務局長に移管することが承認された。
- 学会価値委員会の見直し案が示され、学会価値委員会を廃止することが承認された。
- RSJ学生活動委員会準備委員会の検討状況について報告された。
- 学会の男女比KPI検討として女性比率の調査結果が報告された。

2.2 学術講演会関連事項

- RSJ2024の準備状況について報告された。
- RSJ2025の準備状況について報告された。
- 学術講演会運営委員会の検討状況について報告された。

2.3 事業関連事項

- ロボット活用社会貢献賞選考小委員会の検討状況について報告された。

2.4 学会誌関連事項

- 学会誌42巻4号特集記事の『ロボ學』への早期掲載について承認された。

2.5 財務関連事項

- 2024年3月末までの財務状況が報告された。

3. 定例報告事項

- 下記の内訳で、会員総数は3,581名となり、賛助会員は103団体124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：2,759名（入会18名、復会0名、退会7名、会員資格喪失0名、種別変更学A→正：2名増、学B→正：0名、正→学A：0名、正→学B：0名、正→終：4名減、正→名誉：0名減）、学生会員A：162名（入会5名、復会0名、退会3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：460名（入会8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、正→学B：0名、学A→学B：0名、学B→学A：0名）、終身会員：187名（種別変更正→終：4名増）、名誉会員：13名（退会0名）、賛助会員：103団体124口（入会3団体3口、退会0団体）
- 1件の国内共催が承認され、国内協賛・後援案件が報告された。

第137回理事会

日時：2024年7月10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）、山本大介、堀内悠平（遠隔）、野口直昭（遠隔）、宮田なつき（遠隔）、小林英津子（遠隔）、田村雄介（遠隔）、谷口忠大（遠隔）、田中由浩（遠隔）、安孫子聡子（遠隔）、小田嶋成幸（遠隔）、瀬戸文美（遠隔）、入部正継（遠隔）、河合俊和（遠隔）、倉林大輔（遠隔）、松原崇亮（遠隔）、下ノ村和弘（遠隔）、岸宏亮（記）

出席理事数：20名（理事総数22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136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

- 次年度理事候補者につき報告があった。
- 各種学会賞表彰選考結果が報告され、承認された。
- 委員会体制として、フェロー選考委員会、功労賞、学術講演会運営委員会の幹事を事務局長に変更すること、および2024年度学会HP編集委員会の体制が承認された。
- 科研費増額に関する署名に賛同し、協力することが確認された。
- 学会価値委員会から議事録および学会価値向上のための検討リストが共有され、今後、理事会にて優先順位をつけながら討議することが確認された。

2.2 学術講演会関連事項

- RSJ2024の準備状況について報告された。
- RSJ2025の準備状況について報告された。

2.3 事業関連事項

- ロボティクスシンポジウム第30回記念企画開催費用分担が承認された。

2.4 企画関連事項

- インテリジェントホームロボティクス研究専門委員会の継続および委員長変更が承認された。

2.5 財務関連事項

- 2024年5月末までの財務状況が報告された。

3. 定例報告事項

- 下記の内訳で、会員総数は3,662名となり、賛助会員は102団体123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：2,775名（入会22名、復会1名、退会15名、会員資格喪失0名、種別変更学A→正：1名増、学B→正：9名増、正→学A：1名減、正→学B：0名減、正→終：1名減）、学生会員A：182名（入会25名、復会0名、退会5名、会員資格喪失0名、種別変更学A→正：1名減、正→学A：1名、学A→学B：0名、学B→学A：0名）、学生会員B：504名（入会68名、復会1名、退会16名、会員資格喪失0名、種別変更学B→正：9名減、正→学B：0名、学A→学B：0名、学B→学A：0名）、終身会員：188名（種別変更1名）、名誉会員：13名（退会0名）
- 国内協賛・後援案件が報告され、国際共催案件が承認された。

新入会員

(2024年7月入会の会員)

正 会 員

18962 劉 洋	18974 川原 圭博	18978 大谷 真弘
18982 安達 美穂	18989 王 迦安	18992 是兼 慎也
18995 澤田 将太	19000 ALEMAYOH TSIGE TADESSE	
19014 樋口 藍	19021 西村 博一	19038 石本 篤史
19039 加藤 史洋	19049 小森 顕博	19052 南里 勇気
19055 塩澤 邦久	19057 貞本 敦史	19059 照月 大悟
19063 張 磊	19064 小根山冬樹	19065 仇 哲
19066 森脇 規太	19072 野澤 光	

学 生 会 員

18961 國谷 大樹	18963 中村 拓斗	18964 青木 陸
18965 奥山 秀伸	18966 井上 弘貴	18967 李 国秀
18968 光村 一帆	18969 神原 元就	18970 朴 善奎
18971 富士瀨勇人	18972 森 和起	18973 Lee Junwoon
18975 石丸 清梧	18976 深川 備叶	18977 金澤 政宜
18979 永田 彩羽	18980 迫 秀太	18981 富野 駿
18983 遠藤 巧人	18984 横田 遥大	18985 阿坂 脩平
18986 春原 優太	18987 峯岸凜太郎	18988 渋谷 遼典
18990 陳 建強	18991 黒木 優作	18993 中村 裕哉
18994 柴原 昂暉	18996 竹尾 彰恵	18997 大城 響
18998 楊 舒博	18999 平尾 至韻	19001 三浦 龍一
19002 谷口 健太	19003 福田 直季	19004 吉永 智哉
19005 井戸康太郎	19006 須藤 陸	19007 周 昊
19008 小林 完輔	19009 徳田 孝介	19010 山脇 怜真
19011 橋田 翔	19012 上田 純矢	19013 堀江 悠生
19015 堀川 皓史	19016 めいたに かりど	
19017 寺田 光慧	19018 井貝 章人	19019 坂井 優
19020 関 真哉	19022 藤田 亘	19023 大場 玄翔
19024 ほつく ふあいむる		19025 山口 慶純
19026 ななやっから がじた		19027 新江田航大
19028 NEPPEL ELIAN	19029 ラナディベ ニシタ	
19030 齋藤 礼人	19031 Char Jacob	19032 MAJUMDER ANAS
19033 小池 優作	19034 米原 悠人	19035 塚原 一裕
19036 衣川 達大	19037 里中健一郎	19040 坂本 滉也
19041 ardiansyah al farouq		19042 兵頭 侑樹
19043 中川 紗花	19044 トラン クヤンヴィン	
19045 久保 幸大	19046 郡司 紘教	19047 Xue Weiheng
19048 矢野 翼	19050 瀬戸 晴登	19051 田中 雄輝
19053 工藤 遼	19054 米田 拓未	19056 中塚 陸登
19058 飯森 優斗	19060 是方 諒介	19061 長谷川琢真
19062 三浦 愛祐	19067 北澤 拓人	19068 亀井佐以蔵
19069 石原 拓真	19070 國田 裕介	19071 三田 渉
19073 齋藤 一誠	19074 佐々木将太	19075 藤貫 雄大

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	〔 〕	ソフトロボット学の「これまで」と「これから」I
	第 6 号	〔 〕	ソフトロボット学の「これまで」と「これから」II

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(慶應大)	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(芝浦工)	*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)
	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(北海道科学大)	*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7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。