

〔2024年学会賞選定結果のご報告〕

日本ロボット学会第38回学会誌論文賞の贈呈 —第38回学会誌論文賞選考結果報告—

本学会では、ロボット学の発展への貢献を奨励することを目的として、本学会の学会誌に発表された論文のうち、特に優秀なものに対して毎年学会誌論文賞を贈呈しています。

今回選考の対象となったのは、2022年1月から2023年12月に学会誌に掲載された論文であり、この中から皆様より23件の論文の推薦を受けました。この候補論文を対象として、第38回学会誌論文賞選考小委員会を組織し、3回にわたる厳正かつ公正な審査を行った結果、次の4件の論文が受賞論文として選考され、理事会で最終決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状と副賞のメダルが贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の皆様に心からのお喜びを申し上げるとともに、今後のご活躍をお祈りいたします。

第38回学会誌論文賞選考小委員会委員長 木口 量夫

密生した圃場における一部が隠れた果菜類の 主茎の検出

—写実的なCG画像で学習した
深層畳み込みニューラルネットワークによる
Image-to-Image変換—

三上 泰史 石川 弘也 原 直裕 夏迫 和也
空閑 融 大和田恭平 北浦 勇人 上田 隆一
(日本ロボット学会誌 第40巻 第2号, pp.143-153)

圃場で作業するロボットのために、密生した果菜類のカラー画像から葉と茎を検出し、さらに葉で隠れた主茎を検出するための手法を提案した。人が葉と茎、背景を識別して訓練データを作ることが困難であったが、写実的なコンピュータグラフィック(CG)画像を用いて深層畳み込みニューラルネットワーク(DCNN)を訓練することで、これらの検出を実現した。CG画像の作成には三次元CG映画などで使われる手法を利用した。



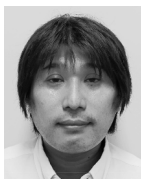
三上泰史

2019年千葉工業大学先進工学部未来ロボティクス学科卒業。2021年同工学研究科未来ロボティクス専攻修了。2021年4月よりパナソニック株式会社アプライアンス社勤務。在学中は機械学習による画像認識の研究に従事。



石川弘也

2021年3月千葉工業大学先進工学部未来ロボティクス学科卒業。在学中より3DCGデザイナーとして活動し、ゲーム開発や玩具開発に携わる。2021年4月よりユーザー株式会社勤務。



原 直裕

2008年電気通信大学電気通信学研究科修了。同年ヤンマー株式会社入社。主に船舶の操船制御システムの開発に従事。2015年より果菜類の認識システムの研究開発に従事。



夏迫和也

2018年千葉工業大学工学研究科未来ロボティクス専攻修了。在学中は自律移動ロボットの研究に従事し、つくばチャレンジに参加。同年ヤンマー株式会社に入社。果菜類の認識システムの研究開発に従事。2024年退社。同年、住友重機械工業株式会社に入社。産業車両自律化の研究開発に従事。



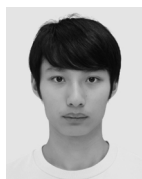
空閑 融

2003年東京工業大学大学院機械宇宙システム専攻修了。生産装置、自走ロボットなどの開発に携わる。2016年ヤンマー入社。2017年より果菜類ハンドリングの研究開発に従事。



大和田恭平

2020年千葉工業大学先進工学部未来ロボティクス学科卒業。2023年同工学研究科未来ロボティクス専攻修了。同年4月より京セラみらいエンビジョン株式会社勤務。在学中は機械学習による画像認識の研究に従事。



北浦勇人

2018年より千葉工業大学先進工学部未来ロボティクス学科入学。RoboCup ヒューマノイドロボットリーグにおける認識システムの開発、植物の認識システムの研究に従事。現在、在学中に立ち上げた事業に専念している。



上田隆一

2001年東京大学工学部精密機械工学科卒業。2003年東京大学大学院工学系研究科精密機械工学専攻修士課程修了。2004年同専攻博士課程中退後同専攻助手、2008年同専攻助教。2009年有限会社USP研究所技術研究員。2013年産業技術大学院大学産業技術研究科情報アーキテクチャ専攻助教。2015年千葉工業大学工学部(現、先進工学部)未来ロボティクス学科准教授。2024年同教授。2020年度日本機械学会教育賞。自律ロボットの研究に従事。博士(工学)。

選考理由：

本論文は密生した圃場での果菜類の主茎の検出という問題に対して、CG画像で学習した深層畳み込みニューラルネットワークを用いた手法を提案した論文である。実環境の問題を良く解析したうえで適切な方法が提案されており、評価・考察も充実していて論文としての完成度が高い。農業分野でロボットが活動するための基盤技術の構築に貢献するシステム設計・構築分野の学術・技術論文として高く評価された。(システム設計・構築分野)

カルバック・ライブラ情報量の非対称性に着目した
サンプリングベースモデル予測制御
福本 晃汰 小林 泰介 杉本 謙二
(日本ロボット学会誌 第40巻 第2号, pp.174-177)

本論文は、クロスエントロピー法 (CEM) を用いたモデル予測制御が、汎用性の代わりに収束に時間を要してリアルタイム性に欠けている課題の解決に取り組んだ。具体的には、CEMの扱う最適化問題がカルバック・ライブラ情報量に関する点に着目して、その非対称性を基に新たなアルゴリズムを導出した。これは、性能の悪い候補から積極的に逃れ、性能の良いものへの収束を優先するため、早期に安全に実行可能な解を見いだせる。この理論的特性の有用性を自動運転シミュレーションで検証し、運転の安全性を高めることに成功した。



福本晃汰

2020年大阪府立大学卒業。2022年奈良先端科学技術大学院大学修了。現在は閃電システムズに勤務。サンプリングベースモデル予測制御の理論的改良に関する研究に従事。



小林泰介

2016年名古屋大学を短縮修了。博士(工学)取得。同年奈良先端大学院大学助教。2022年より国立情報学研究所/総合研究大学院大学助教となり現在に至る。その他、日本学術振興会特別研究員、ミュンヘン工科大学滞在研究員、JST さきがけ研究者、ロボット応用に向けた機械学習理論の研究に従事。日本ロボット学会などの会員。



杉本謙二

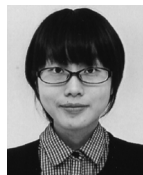
1982年京都大学大学院工学研究科修士課程修了。同年三菱電機に入社。1985年京都大学工学部助手。1989年岡山大学工学部助教授。1995年名古屋大学工学部助教授。1999年奈良先端科学技術大学院大学教授。2022年南山大学教授となり現在に至る。制御工学の研究に従事。工学博士。奈良先端科学技術大学院大学名誉教授。計測自動制御学会のフェロー。IEEE、システム制御情報学会の会員。

選考理由：

本論文はサンプリングベースのモデル予測制御における最適制御問題に対して、交差エントロピー法の最適化アルゴリズムをカルバック・ライブラ情報量の非対称性に着目して再導出することで、高効率なアルゴリズムへの改良を行った論文である。シンプルではあるが重要な視点の転換を行った提案であり、高い新規性が認められるとともに波及効果も高く、要素分野の論文として高く評価された。(要素分野)

子どものためのロボット研究における科学館での
研究者とロボットによる合同発表の有用性評価
東風上奏絵 岡田 慧 稲葉 雅幸
(日本ロボット学会誌 第40巻 第7号, pp.621-630)

子どもを対象にしたロボット研究では、研究者が一般の人々のロボットに関する期待と不安を理解し、同時にロボットの可能性と限界を伝えることが求められる。本論文では、科学館での研究者とロボットによる合同発表が、子ども向けのロボットに対する一般の人々の思いの把握・一般の人々への robotic literacy に関する情報発信に有用であり、さらに、合同発表後のロボットとの移動を通じた研究者と一般の人々の交流創出にも繋がることを報告した。



東風上奏絵

2015年東京大学工学部機械情報工学科卒業。2022年東京大学大学院学際情報学府博士課程修了(学際情報学)。2022年東京大学特任助教。2023年京都大学特定助教となり現在に至る。ロボットを介した人どうしの交流創出についての研究に従事。



岡田 慧

1997年京都大学工学部情報工学科卒業。2002年東京大学大学院工学系研究科情報工学専攻博士課程修了。博士(工学)。2002年東京大学大学院情報理工学系研究科科学技術振興特任教員。2006年同特任講師。2009年同准教授。2018年同教授となり現在に至る。ヒューマノイド統合システム、ヒューマノイドプランナ、実時間三次元ビジョンの研究に従事。



稲葉雅幸

1981年東京大学工学部機械工学科卒業。1986年東京大学大学院情報工学専門課程博士課程修了(工学博士)。1986年東京大学講師。助教授を経て、2000年から2024年まで教授として知能ロボットシステムの研究教育に従事。

選考理由：

本論文は科学館における長期間運用を通じて研究者とロボットによる合同発表の有用性を評価した論文である。特に子供たちへもたらした影響について量的・質的な分析が詳細に行われており、科学コミュニケーションの側面を備えた取り組みであるとともに、実環境での実証実験を設計するにあたって多数の有益な知見が示されていることが、実証実験分野の学術・技術論文として高く評価された。(実証実験分野)

推力により天井固定可能な
ロータ分散型飛行マニピュレータの
開発と飛行・吸着および手先位置制御

西尾 卓純 趙 漢居 岡田 慧 稲葉 雅幸
(日本ロボット学会誌 第40巻 第8号, pp.701-711)

本論文では、ロータ分散型マニピュレータを開発し、飛行・環境吸着、および手先位置制御手法を提案している。提案機体は、ロータ推力を用いて天井に固定することで安定した作業を行うとともに、環境からの反力を利用してより大きな力を発揮することが可能である。環境固定時には、静摩擦と ZMP 条件を考慮した推力制御や手先制御を用いることで、高所で安定したドリルによる穴あけ、塗装、バルブ開閉作業を可能にしている。



西尾卓純

2017年大阪府立大学工学域航空宇宙工学課程卒業。2022年東京大学学際情報学府学際情報学専攻博士課程を修了し、同年より東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻特任助教。2023年度より同研究科助教となり現在に至る。ロボット制御・認識を活用したフィールドロボットシステムに関心を持つ。



趙 漢居

2013年東京大学工学部機械情報工学科卒業。2018年東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻博士課程修了。博士(情報工学)。2018年東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻特任助教。2021年東京大学工学系機械工学専攻特任講師となり現在に至る。飛行ロボット、制御理論、動作計画、学習認識、およびフィールドロボティクスに興味を持つ。



岡田 慧

1997年京都大学工学部情報工学科卒業。2002年東京大学大学院工学系研究科情報工学専攻博士課程修了。博士(工学)。2002年東京大学大学院情報理工学系研究科科学技術振興特任教員。2006年同特任講師。2009年同准教授。2018年同教授となり現在に至る。ヒューマノイド統合システム、オープンソースロボティクス、長期記憶双腕ロボットシステム、学習認識双腕マニピュレーションに興味を持つ。



稲葉雅幸

1981年東京大学工学部機械工学科卒業。1986年東京大学大学院情報工学専門課程博士課程修了(工学博士)。1986年東京大学講師。助教授を経て、2000年教授。現在東京大学大学院情報理工学系研究科創造情報学専攻所属。知能ロボットシステムの研究教育に従事。

選考理由：

本論文は天井吸着が可能なロータ分散型飛行マニピュレータの安定かつ高精度なマニピュレーションのための機構と制御について提案し、実機評価を行った論文である。モデル化、制御則の提案、実機での検証まで高いレベルで行われており、提案機構とそれに基づく制御手法に新規性があるだけでなくシステムとしての完成度も高く、システム設計・構築分野の学術・技術論文として高く評価された。(システム設計・構築分野)

第38回学会誌論文賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫 (九州大学)
幹事 田村 雄介 (東北大学)
石井 裕之 (早稲田大学)

委員

青山 忠義 (名古屋大学) 中島 康貴 (九州大学)
有泉 亮 (東京農工大学) 原田 孝 (近畿大学)
衣笠 哲也 (岡山理科大学) 東森 充 (大阪大学)
小山 佳祐 (大阪大学) 三浦 智 (東京工業大学)
辻田 哲平 (防衛大学校) 山本 正樹 (パナソニック)

注) 本年度退任委員のみ掲載。また一次審査のみ担当した委員も含む

日本ロボット学会第12回 Advanced Robotics Paper Awards の贈呈 —第12回 Advanced Robotics Paper Awards 選考結果報告—

本学会では、ロボット学の発展への貢献を奨励することを目的として、本学会の欧文誌 (Advanced Robotics) に発表された論文のうち、特に優秀なものに対して毎年 Advanced Robotics Paper Awards を贈呈しています。

今回選考の対象となったのは、2022年1月から2023年12月に Advanced Robotics 誌に掲載された論文であり、この中から皆様より24件の論文の推薦を受けました。この候補論文を対象として、第12回 Advanced Robotics Paper Awards 選考小委員会を組織し、3回にわたる厳正かつ公正な審査を行った結果、次の4件の論文が受賞論文として選考され、理事会で最終決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状と副賞が贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の皆様に心からのお喜びを申し上げるとともに、今後のご活躍をお祈りいたします。

第12回 Advanced Robotics Paper Awards 選考小委員会委員長
木口 量夫

[Advanced Robotics Best Paper Award]

Learning-based collision-free planning on arbitrary optimization criteria in the latent space through cGANs

Tomoki Ando, Hiroto Iino, Hiroki Mori, Ryota Torishima, Kuniyuki Takahashi, Shoichiro Yamaguchi, Daisuke Okanohara, Tetsuya Ogata
(Advanced Robotics Vol.37, No.10, pp.621-633)

We propose a new method for collision-free planning using Conditional Generative Adversarial Networks (cGANs) to transform between the robot's joint space and a latent space that captures only collision-free areas of the joint space, conditioned by an obstacle map. Generating multiple plausible trajectories is convenient in applications such as the manipulation of a robot arm by enabling the selection of trajectories that avoids collision with the robot or surrounding environment. In the proposed method, various trajectories that avoid obstacles can be generated by connecting the start and goal state with arbitrary line segments in this generated latent space. Our method provides this collision-free latent space, after which any planner, using any optimization conditions, can be used to generate the most suitable paths on the fly. We successfully verified this method with a simulated and actual UR5e 6-DoF robotic arm. We confirmed that different trajectories could be generated depending on optimization conditions.



Tomoki Ando

Tomoki Ando received BS and MS degrees from Waseda University in 2020 and 2022, respectively. He was a technical staff in the National Institute of Advanced Industrial Science and Technology (AIST) from 2019-2022. He has been working for Sony Semiconductor Solutions Corporation since 2022. His research interest is deep learning for robotics.



Hiroto Iino

Hiroto Iino received BS and MS degrees from Waseda University in 2022 and 2024, respectively. He was a technical staff in the National Institute of Advanced Industrial Science and Technology (AIST) from 2021-2024. He has been working for Panasonic Holdings Corporation since 2024. His research interest is deep learning for robotics.



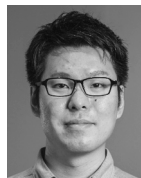
Hiroki Mori

Hiroki Mori received his B.E.M.E. from Toyohashi University of Technology, and Ph.D. in Information Science and Technology from The University of Tokyo. He was appointed as an assistant professor at Osaka University from 2011 to 2016, a researcher at the University of Cergy-Pontoise (now CY Cergy Paris University), France from 2016 to 2017, and an associate professor at Waseda University from 2017 to 2023. He is currently working at Waseda University as a visiting associate professor and is a co-founder and director at Tokuiten Inc. His research interests include cognitive developmental robotics, learning-based robotics, soft robotics, and agricultural robotics.



Ryota Torishima

Ryota Torishima received BS and MS degrees from Waseda University in 2019 and 2021, respectively. He was a technical staff in the National Institute of Advanced Industrial Science and Technology (AIST) from 2018-2021. He has been working for SoftBank Corp. since 2021. His research interest is deep learning for robotics.



Kuniyuki Takahashi

Kuniyuki Takahashi received B.S., M.S., and Ph.D. degrees from Waseda University in 2011, 2013, and 2017, respectively. He has been working for Preferred Networks, Inc. since 2017. His research interest is in machine learning for robotics. He received the FA Foundation Paper Award in 2019, the Advanced Robotics Best Paper Award in 2019, was an ICRA 2019 Best Paper Award finalist, and received the ICRA 2018 Best Paper Award on HRI.



Shoichiro Yamaguchi

Shoichiro Yamaguchi received B.S. and M.S. degrees from Kyoto University in 2016 and 2018, respectively. He has been working for Preferred Networks, Inc. since 2018. His research interest is in machine learning.



Daisuke Okanohara

Daisuke Okanohara received B.S., M.S., and Ph.D. degrees from the University of Tokyo in 2001, 2007, and 2010, respectively. He is a Representative Director and Chief Executive Researcher of Preferred Networks, Inc. He is also the Chief Executive Officer of Preferred Computational Chemistry. His interests are in deep learning for applications.



Tetsuya Ogata

Tetsuya Ogata received a D.E. degree from Waseda University, Japan in 2000. He held various positions at Waseda University, RIKEN Brain Science Institute, and Kyoto University. Since 2012, he has been a Professor at Waseda University. He is a Joint-Appointed Fellow at AIST's AI Research Center. He has served as a director for the Robotics Society of Japan and the Japanese Society for Artificial Intelligence etc., and is a board member of the Japan Deep Learning Association. He is the Director of Waseda's AI and Robotics Institute. He received the 2023 MEXT Science and Technology Award etc.

選考理由：

本論文は、条件付き敵対的生成ネットワーク (cGAN) を利用し、ロボットの関節空間と障害物のない領域を捉えた潜在空間との間で変換する新しい衝突フリーな計画法を提案した。コンセプトから理論的提案、シミュレーションによる実験、実機による実験まで述べられており、完成度が高く、計算効率を維持しつつ成功率を高める工夫がなされ汎用性の高さから有用性も高く、Best Paper Award に相応しいものと評価された。

[Advanced Robotics Best Survey Paper Award]

World models and predictive coding for cognitive and developmental robotics: frontiers and challenges

Tadahiro Taniguchi, Shingo Murata, Masahiro Suzuki, Dimitri Ognibene, Pablo Lanillos, Emre Ugur, Lorenzo Jamone, Tomoaki Nakamura, Alejandra Ciria, Bruno Lara, Giovanni Pezzulo
(Advanced Robotics Vol.37, No.13, pp.780-806)

Creating autonomous robots that can actively explore the environment, acquire knowledge and learn skills continuously is the ultimate achievement envisioned in cognitive and developmental robotics. Importantly, if the aim is to create robots that can continuously develop through interactions with their environment, their learning processes should be based on interactions with their physical and social world in the manner of human learning and cognitive development. Based on this context, in this paper, we focus on the two concepts of world models and predictive coding. Recently, world models have attracted renewed attention as a topic of considerable interest in artificial intelligence. Cognitive systems learn world models to better predict future sensory observations and optimize their policies, i.e. controllers. Alternatively, in neuroscience, predictive coding proposes that the brain continuously predicts its inputs and adapts to model its own dynamics and control behavior in its environment. Both ideas may be considered as underpinning the cognitive development of robots and humans capable of continual or lifelong learning. Although many studies have been conducted on predictive coding in cognitive robotics and neurorobotics, the relationship between world model-based approaches in AI and predictive coding in robotics has rarely been discussed. Therefore, in this paper, we clarify the definitions, relationships, and status of current research on these topics, as well as missing pieces of world models and predictive coding in conjunction with crucially related concepts such as the free-energy principle and active inference in the context of cognitive and developmental robotics. Furthermore, we outline the frontiers and challenges involved in world models and predictive coding toward the further integration of AI and robotics, as well as the creation of robots with real cognitive and developmental capabilities in the future.



Tadahiro Taniguchi

Tadahiro Taniguchi received his M.E. and Ph.D. degrees from Kyoto University, in 2003 and 2006, respectively. From 2005 to 2008, he was a Japan Society for the Promotion of Science Research Fellow in the same university. From 2008 to 2010, he was an Assistant Professor at the Department of Human and Computer Intelligence, Ritsumeikan University. From 2010 to 2017, he was an Associate Professor in the same department. From 2015 to 2016, he was a Visiting Associate Professor at the Department of Electrical and Electronic Engineering, Imperial College London. From 2017 to 2024, he was a Professor in the same department, and a Visiting General Chief Scientist at Panasonic (Holdings) Corporation. Since 2024, he is a Professor at Graduate School of Informatics, Kyoto University. He has been engaged in research on machine learning, emergent systems, cognitive robotics, and symbol emergence in robotics.



Shingo Murata

Shingo Murata received his B.E., M.E., and D.E. from Waseda University in 2011, 2013, and 2016, respectively. From 2016 to 2018, he served as a Research Associate in the Department of Modern Mechanical Engineering at Waseda University. Then, from 2018 to 2020, he held the position of Assistant Professor at the Principles of Informatics Research Division, National Institute of Informatics (NII). During this period, he was appointed as an Assistant Professor in the Department of Informatics, The Graduate University for Advanced Studies (SOKENDAI). From 2020 to 2024, he was a Senior Assistant Professor in the Department of Electronics and Electrical Engineering at Keio University. Presently, he is an Associate Professor in the same department. His current research interests include cognitive robotics, robot learning, and computational psychiatry.



Masahiro Suzuki

Masahiro Suzuki is a project assistant professor in the Graduate School of Engineering at the University of Tokyo. He was formerly a project researcher at the University of Tokyo from 2018 to 2020. He received his PhD from the University of Tokyo in 2018 and his MS degree from Hokkaido University in 2015. His research interests are in deep generative models, multimodal learning, and transfer learning.



Dimitri Ognibene

Dimitri Ognibene graduated in Information Engineering at the University of Palermo in 2004 and his PhD in Robotics in 2009 from University of Genoa. He was research associate at ISTC-CNR in Rome since 2005 till 2010. In 2010 he joined the Personal Robotics Lab of Imperial college. In 2014 he moved to at Centre for Robotics Research, Kings' College London. In 2015 he was awarded a Marie Curie Actions COFUND fellowship and joined the AI and ML group of UPF, Barcelona. In 2017 he became lecturer in Computer Science and Artificial Intelligence at the University of Essex, where he still holds a visiting position. He is Associate Professor of Human Technology Interaction at the University of Milan-Bicocca, Italy since 2020. His main interest lies in understanding how social agents with limited sensory and computational resources can adapt to complex and uncertain environments. To this end it develops both neural and Bayesian models and applies them both in the physical field, e.g., robots, and virtual, e.g., social media, settings.



Pablo Lanillos

Pablo Lanillos received a Ph.D. in computer science engineering from the Department of Computer Engineering and Automatic Control, Complutense University of Madrid, Spain, in 2013. He is principal investigator at the Cajal International Neuroscience Center, Spanish National Research Council, and the

Donders Institute for Cognition in the Netherlands. He was awarded the Marie Skłodowska-Curie H2020 Grant at the Technical University of Munich and gained tenure as Assistant Professor at Radboud University Nijmegen. His research group, Neuro AI and Robotics (NAIR), develops neuroscience-inspired artificial intelligence algorithms for achieving human-like perception and action in robots and he currently coordinates three international projects where the leitmotif is to transform our understanding of human cognition into technologies of the future.



Emre Ugur

Emre Ugur is an associate professor of computer engineering at Bogazici University, Istanbul, Turkey, and the head of the Cognitive, Learning, and Robotics (CoLoRs) Lab. He received his PhD in Computer Engineering from Middle East Technical University, Ankara, worked as a research scientist at ATR, Japan,

visited Osaka University as a specially appointed assistant and associate professor, and worked as a senior researcher at the University of Innsbruck. He is a Senior IEEE Member. He has been awarded The Young Scientist Award by the Science Academy (BAGEP) and The Excellence in Teaching Award by the Faculty of Engineering in 2021. He has been the principal investigator of the IMAGINE and INVERSE projects funded by the European Commission and the DEEPSYM, DEEPPLAN, AFFORD, and SOFT-EXO projects funded by the Scientific and Technological Research Council of Turkiye (TUBITAK). He is interested in robotics and artificial intelligence in general and robot learning, cognitive robotics, and neuro-symbolic robotics in particular.



Lorenzo Jamone

Lorenzo Jamone is a Senior Lecturer in Robotics and Director of the CRISP team at the School of Engineering and Materials Science (SEMS) of the Queen Mary University of London (QMUL), in the UK. The CRISP team is part of the ARQ (Advanced Robotics at Queen Mary) group. Since 2018 he is a

Turing Fellow at The Alan Turing Institute. He received the MS (Hons) degree in computer engineering from the University of Genoa, Italy, in 2006, and the PhD degree in humanoid technologies from the University of Genoa and the Italian Institute of Technology, in 2010. He was an Associate Researcher with the Takanishi Laboratory, Waseda University, Tokyo, Japan, from 2010 to 2012, and with VisLab, Instituto Superior Técnico, Lisbon, Portugal, from 2013 to 2016. His main research interest is Cognitive Robotics, with more than 120 publications (h-index 28) on object manipulation, tactile sensing, affordance perception, sensorimotor learning and control.



Tomoaki Nakamura

Tomoaki Nakamura received his BE, ME, and Dr. of Eng. degrees from the University of Electro-Communications in 2007, 2009, and 2011. From April 2011 to March 2012, He was a research fellow of the Japan Society for the Promotion of Science. In 2013, he worked for Honda Research Institute Japan Co., Ltd.

From April 2014 to March 2018, he was an Assistant Professor at the Department of Mechanical Engineering and Intelligent Systems, the University of Electro-Communications. Since April 2019, he has been an Associate Professor at the same department. His research interests are intelligent robotics and machine learning.



Alejandra Ciria

Alejandra Ciria obtained her Ph.D. in Experimental Psychology from the Universidad Nacional Autónoma de México (UNAM). In 2019, she completed a post-doctoral fellowship in the Adaptive Systems group at Humboldt-Universität zu Berlin, funded by the Alexander von Humboldt Foundation. Since 2020, she

has been an associate professor in the Department of Cognitive and Behavioral Sciences at the Faculty of Psychology at UNAM and the head of the Embodied Cognition Lab. She is also a Diverse Intelligences Summer Institute (DISI) fellow. Her research focuses on perceptual, predictive, attentional, and emotional mechanisms within the embodied and grounded cognition framework.



Bruno Lara

Bruno Lara received a PhD in Mechatronics from King's College London. He did a postdoc at the TheoriLabor in the University of Jena, working on evolutionary robotics, and then a postdoc in the Max Planck Institute for Psychology Research in Munich, focusing on research on Cognitive Robotics. He is a

Professor at the Universidad Autónoma del Estado de Morelos (UAEM) and the Head of the Cognitive Robotics Lab at the Science Research Centre since 2005. In 2011 and then again in 2019, he did long research stays in the Adaptive Systems group at the Humboldt-Universität zu Berlin. He is an Alexander von Humboldt Fellow. His research interests include internal models, prediction and predictive processing in the framework of cognitive robotics.



Giovanni Pezzulo

Giovanni Pezzulo received his MSc from the University of Pisa and his Ph.D. degree from the University of Rome La Sapienza. He is Research Director at the Institute of Cognitive Sciences and Technologies, National Research Council of Italy, in Rome. He uses a combination of theoretical, computational and empirical methods to study cognitive processing in humans and other animals, with a focus on goal-directed behavior, decision-making, prediction, and planning. His research was funded by the European Research Council, the EU's Horizon 2020, the Human Frontier Science Program, and other agencies.

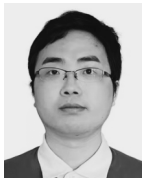
選考理由：
本論文は、認知発達ロボティクスにおける世界モデルと予測コーディングに関するサーベイ論文である。極めて幅広く調査・分析し、様々なアプローチ方法を場合分けして課題を明確に提示している。さらなる展開が予想される分野であり、この分野を俯瞰するために有用な論文であることが評価された。

【Advanced Robotics Excellent Paper Award】

Multi-step motion learning by combining learning-from-demonstration and policy-search

Yaqiang Mo, Hikaru Sasaki,
Takamitsu Matsubara, Kimitoshi Yamazaki
(Advanced Robotics Vol.37, No.9, pp.560-575)

In this paper, we focus on tasks that require multi-step motions to achieve the goal, and we describe a method for a robot to automatically achieve the goal. We proposed a method based on reinforcement learning and “Teaching by Showing” for multi-step tasks. A robot can learn how to complete a task automatically by referring to the motions of a human operator, even if the task consists of multi-step motions. Because a human operator is not required to operate the robot during the learning process, we believe that our proposed method can reduce the burden on the human operator. Finally, we conducted experiments to validate the effectiveness of the proposed method and compared it to a conventional reinforcement learning method.



Yaqiang Mo

Yaqiang Mo received his BE from Sichuan University, China, in 2015. He received his ME and PhD degrees from Shinshu University, Japan, in 2019 and 2022, respectively. He is currently a lecturer at Yangzhou Polytechnic Institute. His research interests include machine learning and motion planning for robotics.



Hikaru Sasaki

Hikaru Sasaki received his Ph.D. degree from the Nara Institute of Science and Technology (NAIST), Japan, in 2021. He was appointed as a Specially Appointed Assistant Professor in January 2022 and was appointed as Assistant Professor in April 2022 at NAIST.



Takamitsu Matsubara

Takamitsu Matsubara received his Ph.D. in Information Science from the Nara Institute of Science and Technology (NAIST), Japan, in 2007. He was a Research Fellow (DC1) at the Japan Society for the Promotion of Science from 2005 to 2007. From 2013 to 2014, he was a visiting researcher at the Donders Institute for Brain, Cognition, and Behavior at Radboud University Nijmegen in the Netherlands. He is a professor at NAIST and holds visiting researcher positions at ATR in Kyoto and the AIST AI Center in Tokyo, Japan. His research focuses on machine learning and motor control in robotics.



Kimitoshi Yamazaki

Kimitoshi Yamazaki received BE, ME and Ph.D. degrees from University of Tsukuba in 2002, 2004 and 2007, respectively. From 2006 to 2007, he was a JSPS research fellow. From 2007 to 2012, he was a project assistant professor in the University of Tokyo. From 2010 to 2014, he was also a researcher of PRESTO, JST. He joined Shinshu University in 2012 and is currently a professor. His research interests are in robot vision and motion planning. He is a member of RSJ, SICE, JSME and IEEE.

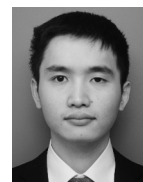
選考理由：

本論文は、複数の手順から構成されるマルチステップタスクを段階ごとに明示的に分ける必要なく最終的な報酬のみから学習する手法を提案している。実機を用いて食器の片付けと布を畳むという異なる種類のタスクに対して適用し、手法の一般性を示しており、有用性が高く評価された。

Principle of object support by Rope deformation and its application to Rope climbing by snake robot

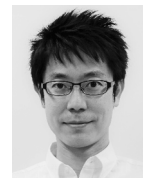
Ryota Watanabe, Motoyasu Tanaka
(Advanced Robotics Vol.37, No.9, pp.591-602)

This study proposes a principle of object support by rope deformation and demonstrates the application of this principle to the operation of a snake robot that moves up and down on a rope. To realize the object support, the minimum tension required to support the object under deformation of the rope and the principle and effect of rotation of the object's posture are considered. An effective method for winding the rope is additionally examined. For the rope-climbing motion of the snake robot, we designed and fabricated a snake-shaped robot that can apply the principle of object support by rope deformation using multiple joints.



Ryota Watanabe

Ryota Watanabe received the B.Eng. and M.Eng. from the Department of Mechanical and Intelligent Systems Engineering, The University of Electro-Communications, Tokyo, Japan, in 2020 and 2022, respectively. He is currently with NACHIFUJIKOSHI CORP., Toyama, Japan.



Motoyasu Tanaka

Motoyasu Tanaka received the B.Eng., M.Eng., and Ph.D. degrees in engineering from the Department of Mechanical Engineering and Intelligent Systems, University of Electro-Communications, Tokyo, Japan in 2005, 2007, and 2009, respectively. From 2009 to 2012, he was with Canon, Inc., Tokyo. He is currently a Professor with the Department of Mechanical and Intelligent Systems Engineering, University of Electro-Communications. His research interests include biologically inspired robotics and dynamics-based nonlinear control. He is a member of IEEE, the Robotics Society of Japan, and the Society of Instrument and Control Engineers.

選考理由：

本論文は、ロープ変形による物体支持の機構の原理からヘビ型ロボットによるロープ登りの適用と実機による実現を示した。ロープ上のロコモーションはユニークな発想であり、理論的な分析から実装まで丁寧になされており、独創性が高く評価された。

第12回 Advanced Robotics Paper Awards 選考小委員会委員

委員長 木口 量夫 (九州大学)
幹事 田中 由浩 (名古屋工業大学)
辻 俊明 (埼玉大学)

委員

荒田 純平 (九州大学) 菊植 亮 (広島大学)
岡田 慧 (東京大学) 鈴木 智 (千葉大学)
岡田 浩之 (東京情報デザイン専門 田中 基康 (電気通信大学)
職大学) 中臺 一博 (東京工業大学)
小椋 優 (IHI) 中村 明生 (東京電機大学)
金崎 朝子 (東京工業大学) 新山 龍馬 (明治大学)

(注) 本年度退任委員のみ掲載、また一次審査のみ担当した委員も含む

日本ロボット学会第 29 回実用化技術賞の贈呈

—第 29 回実用化技術賞選考結果報告—

実用化技術賞は、産業分野の自動化の推進や、社会生活の改善にロボット技術の研究開発成果が直接役立てられ、ロボット技術の社会への貢献が一層進むことを目的として、ロボットに関する優秀な実用化技術の開発を行った個人やグループに毎年贈呈しております。

本年度は、6 件の応募がありました。本会選考規程に基づいて審査委員会を組織して慎重な審議を行い、まず第 1 段階として応募 6 件が規程で示す条件に合致することを確認し、書類選考の結果を経て、3 件をヒアリングすべき対象としました。

ついで第 2 段階として、この 3 件それぞれについて厳正な技術評価を行い、これに基づき委員会全体で受賞候補に値するかどうかを改めて慎重に審議しました。その結果、3 件ともに授賞対象として選定され、理事会で最終決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第 42 回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

最後に、受賞者の方々に心よりお慶びを申し上げますとともに、今後のご活躍をお祈りいたします。

第 29 回実用化技術賞選考小委員会委員長 木口 量夫

人共存型自律搬送ロボット「Potaro」と 多数統括システムによる リニアな病院内物流の実現

山岡 正明 松井 毅 小田 志朗 池内 祥人
豊島 聡 谷合 理 倉橋 幸慎
(トヨタ自動車 (株))

推薦理由：

本システムは、自律搬送ロボットと、その多数統括システムにより、病院内物流を実現している。現時点でのシステム導入実績は関係医療機関 1 箇所ではあるものの、運用台数の多さと病院実務での長期的な運用実績、デザインや経路制御、UI とそれぞれの完成度の高さが評価された。今後さらに医療系現場や他分野への導入が進むことへの期待も込めて、贈賞候補として推薦する。



山岡正明

1989 年大阪大学大学院基礎工学研究科修士課程修了。同年トヨタ自動車 (株) 入社。車両制御開発等を経て、愛知万博からロボット開発に従事。Potaro プロジェクトリーダー。車両用ハイブリッドシステムにて平成 16 年度全国発明表彰・経済産業大臣賞受賞。



松井 毅

2005 年日本大学理工学部航空宇宙工学科学士課程修了。同年トヨタ自動車 (株) 入社。国内外でのエンジン生産ライン立上げ・生産性向上活動を経て、2020 年より人共存型自律搬送ロボット Potaro の開発に従事。開発グループマネージャー。



小田志朗

1998 年熊本大学大学院工学研究科修士課程修了。同年川崎重工業 (株) 入社。クリーンロボット開発などに従事。2004 年トヨタ自動車 (株) 入社。愛知万博楽隊ロボットを開発したのち、施設案内ロボット Robina、リハビリ支援ロボット Welwalk などを開発設計。医療機器設計課長・事業化マネージャーを経て、院内搬送ロボット Potaro のハードウェア開発設計。



池内祥人

2011 年大阪大学大学院工学研究科知能・機能創成工学専攻修士課程修了。同年トヨタ自動車 (株) 入社。ガスタービンエンジンの制御系開発を経て、2019 年より人共存型自律搬送ロボット Potaro の研究開発にソフト開発リーダーとして従事。



豊島 聡

2013 年京都大学大学院工学研究科機械理工学専攻修士課程修了。同年トヨタ自動車 (株) 入社。モバイルマニピュレータロボットなどの設計開発を経て、2019 年より人共存型自律搬送ロボット Potaro の研究開発にシステム開発リーダーとして従事。



谷合 理

2014 年東京工業大学大学院理工学研究科機械宇宙システム専攻修士課程修了。同年トヨタ自動車 (株) 入社。パワートレーンの先行開発を経て、2021 年より人共存型自律搬送ロボット Potaro の研究開発に統括システム開発リーダーとして従事。



倉橋幸慎

2014 年筑波大学大学院システム情報工学研究科知能機能システム専攻修士課程修了。同年 (株) 本田技術研究所に入社。2021 年トヨタ自動車 (株) に入社。人共存型自律搬送ロボット Potaro の研究開発に自律移動ソフト開発リーダーとして従事。現 2024 年 Toyota Research Institute, Inc. に出向しロボットの環境認識に関する研究開発に従事。

自律移動制御システム「SIGNAS」および 搬送ロボット SIGNAS-BM

北野 齊 古川 潤 田續 博一 白井 翼
望月 恒星 羽生 明夫 内藤 隆 長尾 厚
(THK (株), THK インテックス (株))

推薦理由：

SIGNAS は、独自のマーカー (サインポスト) を経路付近に配置する搬送ロボットのナビゲーションシステムである。半屋外での変化の少ない長廊下や、悪路 (鉄板やグレーチングなど) に対し効果的で、物流センターや、食品工場、工場内倉庫等における搬送に適している。AGV (テープ方式) や AMR (SLAM 方式) とは棲み分け、床テーブルス、低コスト、設定の簡単さ、安定走行を重視するユーザーに選ばれており、販売実績台数も申し分ない。取れて枯れた技術でシステムをまとめ上げた点が評価でき、本賞に推薦する。



北野 齊

1986 年同志社大学工学部電子工学科卒業。同年松下電工 (株) (現パナソニック)。2015 年より THK (株)。パラレルメカニズム、全方向移動機構、自律移動ロボットなどの研究開発に従事。第 6 回日本ロボット学会実用化技術賞、第 2 回ロボット大賞日本機械工業連合会会長賞、2023 年度日本機械学会優秀製品賞受賞。日本ロボット学会正会員。



古川 潤

基板検査機器メーカーを経て、2000年 THK（株）に入社。生産設備の開発、ロボット制御の開発・設計、ロボットシステムインテグレーション、搬送ロボットの開発に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。



田續博一

1997年工学院大学工学部機械工学科卒業。2006年 THK（株）入社。再生可能エネルギー関連や医療機器関連等の装置内機構ユニットの設計開発、搬送ロボットの設計開発に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。



臼井 翼

2014年筑波大学大学院システム情報工学研究科機械知能システム専攻修士課程修了。同年 THK（株）入社。移動ロボット向け特殊マーカー、マーカーによる自己位置検出、マーカー検出画像処理、移動ロボットの開発に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。



望月恒星

2017年埼玉大学大学院理工学研究科機械科学系専攻修士課程修了。同年 THK（株）入社。搬送ロボットの GUI ソフトウェア、制御ソフトウェア開発に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。



羽生明夫

1982年埼玉大学工学部電子工学科卒業。東英工業（株）（東京都町田市）を経て THK インテックス（株）、モータ用ドライバコントローラの開発、搬送ロボットの電装、制御回路設計に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。



内藤 隆

2009年名古屋大学大学院理学研究科物質物理学専攻（物理系）博士課程前期修了。修士（理学）。同年 THK インテックス（株）入社。搬送ロボットの制御ソフトウェア開発、RT ミドルウェアによるシステム開発に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。



長尾 厚

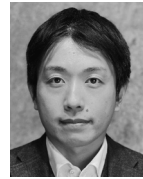
2003年工学院大学工学部機械工学科卒業。THK インテックス（株）入社。双腕ロボットを用いた生産システムの設計・製作、搬送ロボットの開発に従事。2023年度日本機械学会優秀製品賞受賞。

新方式のビジュアルフィードバック法で キャリブレーションの負担を克服する ソフトウェア「クルーボ」

西田 亮介 川村 貞夫 立花 京 立花 舞
（株）チトセロボティクス

推薦理由：

ソフトウェア「クルーボ」は、ユーザにビジュアルフィードバック技術を使ったシステムの簡便な実装を可能とするツールである。独自技術により、従来必須であったカメラ・ロボット間キャリブレーション作業が不要であり、ロボット導入の障壁を下げ様々な用途でのロボット活用に資する技術であり、波及効果が高い。多数のロボットメーカーの産業用ロボットにも対応しており、既に多様な分野での導入実績もあることも評価し、本賞候補として推薦する。



西田亮介

2013年立命館大学理工学研究科博士前期課程修了。リクルートホールディングスを経て、チトセロボティクス創業。ビジュアルフィードバック制御の研究開発、実用化、事業化に従事。東京都ベンチャー技術大賞敢闘賞、日本機械学会部門技術業績賞など受賞。



川村貞夫

2022年より立命館大学グローバル・イノベーション研究機構特別招聘研究教授。立命館大学理工学部ロボティクス学科において実用的なビジュアルフィードバック制御の基礎技術開発に従事。現在、ロボットのシステム化技術、エンドエフェクタ開発などに従事。



立花 京

2015年立命館大学理工学研究科博士前期課程修了。ソフトバンクグループを経て、チトセロボティクス創業。ビジュアルフィードバック制御活用のエンドエフェクタ開発に従事。東京都ベンチャー技術大賞知事特別賞、日本機械学会部門技術業績賞など受賞。



立花 舞

2017年京都工芸繊維大学デザイン経営工学専攻博士前期課程修了。チトセロボティクス創業。ビジュアルフィードバック制御ソフト販売のための多様なメディア活用による営業活動や広報活動に従事。ABB 主催 YuMi Cup 2017「最優秀賞」など受賞。

第 29 回実用化技術賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫（九州大学）
幹事 宮田なつき（産業技術総合研究所）
小林英津子（東京大学）

委員

有木 由香（ソニーグループ） 中嶋 秀朗（和歌山大学）
安藤 健（パナソニック） 原口林太郎（三菱電機）
大明 準治（東芝） 松日楽信人（東京大学）
岡田 聡（日立GEニュークリア・エナジー） 松本 高斉（日立製作所）
松本 吉央（東京理科大学）

注）本年度退任委員のみ掲載

日本ロボット学会第16回ロボット活用社会貢献賞の贈呈 —第16回ロボット活用社会貢献賞選考結果報告—

ロボットは、将来、人類のあらゆる活動において不可欠な存在となることが期待され、ロボット学・ロボット産業もそれを担う存在に成長することが望まれています。ロボット活用社会貢献賞は、この「ロボット活用社会」の実現に向けて、ロボットを様々な形で社会に普及・浸透させ、社会の変革に大きく貢献した、あるいは貢献しうる活動や知見を顕彰し、もってその将来像への接近を促進することを目的に制定されました。

選考過程は、規程により、まず正会員および選考小委員会委員から推薦を募り、5件の推薦が寄せられました。その内容を、選考小委員会において精査し、慎重に審議を行った結果、2件が授賞対象として選定され、理事会で最終決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方に賞状が贈呈されました。

最後に、受賞者の方々に心よりお慶びを申し上げますとともに今後のご活躍をお祈りいたします。

第16回ロボット活用社会貢献賞選考小委員会委員長 木口 量夫

「潜水機能付ボート型アクセス調査装置水中ROV」
の開発による福島第一原子力発電所1号機原子炉
格納容器内部詳細調査への貢献
日立GEニュークリア・エナジー株式会社

推薦理由：

原子炉格納容器の内部調査では初となる中性子計測やγ線エネルギー分析など高度な調査技術の開発と現場実証を重ね、1号原子炉格納容器内部のコンクリート構造物の損傷状態を明らかにした。これは、今後も長期にわたり安全かつ確実に遂行されなければならない廃炉検討に資する貢献であり、本賞贈賞にふさわしいと判断した。

日立GEニュークリア・エナジー株式会社

当社では、プラントメーカーとしての経験や実績から、東京電力ホールディングス(株)福島第一原子力発電所での原子炉格納容器内部の調査、燃料デブリ取り出し等に資する技術開発を通じて廃止措置の推進に貢献していきます。

超小型変形ロボットSORA-Qによる
月面完全自律探査成功と玩具製品化による
ロボット普及への貢献
株式会社タカラトミー
渡辺 公貴(同志社大学)
ソニーグループ株式会社
宇宙航空研究開発機構

推薦理由：

本年1月に「日本初の月面ロボット探査・世界初の完全自律ロボットによる月面探査・世界初の複数ロボットによる同時月面探査」を達成しただけでなく、月面探査ロボットとして世界最小最軽量の形態を生かし、1/1スケールで同種の動作が可能なロボットを、誰もが手にとれるおもちゃとして市場に送り出した。ロマン溢れるコンテクストで一般の方とロボットとの接点を作り出した本功績は、ロボットと人との距離感を縮め、ロボットが日常で活用される社会実現に資するものであり、本賞贈賞にふさわしいと判断した。

株式会社タカラトミー

今年創業100周年を迎えた玩具会社。トミカ、リカ、プラレール等の50年以上愛される玩具の企画開発製造販売を行う。これからも私たちは変わらぬ情熱を持ち続け「総合アソビメーカー」として世の中にアソビを発信し続けてまいります。

同志社大学

同志社大学は、1875年京都の地に設立され、現在14学部・16研究科で構成される総合大学です。新島襄に創立され、現代にいたるまでの約150年間引き継ぎ、建学の精神「良心を手腕に運用する人物」送り出し続けています。

ソニーグループ株式会社

ソニーグループ株式会社は、テクノロジーに裏打ちされたクリエイティブエンタテインメントカンパニーです。ゲーム&ネットワークサービス、音楽、映画、エンタテインメント・テクノロジー&サービス、イメージング&センシング・ソリューション、金融などの事業を展開し、「クリエイティブティとテクノロジーの力で、世界を感動で満たす」ことをPurpose(存在意義)としています。http://www.sony.com/ja

宇宙航空研究開発機構

宇宙航空研究開発機構(JAXA)は、政府全体の宇宙開発利用を技術で支える中核の実施機関であり、「宇宙と空を活かし、安全で豊かな社会を実現する」という経営理念のもと、同分野の基礎研究から開発・利用に至るまで一貫して行っています。

第16回ロボット活用社会貢献賞 選考小委員会委員

委員長 木口 量夫(九州大学)
幹事 星野由紀子(川田テクノロジーズ)
宮田なつき(産業技術総合研究所)

委員

香月 理絵(東芝) 姜 山(富士通)
岸 宏亮(オリンパスメディカル) 安孫子聡子(芝浦工業大学)
システムズ) 細田 祐司(日本ロボット学会)

日本ロボット学会第 17 回功労賞の贈呈 —第 17 回功労賞選考結果報告—

功労賞は、本会の運営ならびに諸活動への貢献を奨励することを目的とし、そのような具体的貢献のうち、特に顕著な成果を得た個人もしくは法人に贈呈し、その功労に報いるものです。

選考過程は規程により、正会員から推薦を募り寄せられました推薦を、選考小委員会において内容を精査し慎重な審議を行った結果、1 件が授賞対象として選定され、理事会で最終決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第 42 回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

最後に、受賞者の方に心よりお慶びを申し上げますとともに、今後のご活躍をお祈りいたします。

第 17 回功労賞選考小委員会委員長 木口 量夫

ジェンダー対策 WG によるジェンダーバランス 改革活動立上げへの貢献 ジェンダー対策ワーキンググループ

推薦理由：

【貢献の顕著さ】2020 年国際理事就任期間に、国際会議の協賛依頼につきジェンダーバランスへの配慮がないことにつき問題提起を行い、それをきっかけにして、当学会内のジェンダーバランス改革に向けた一連の活動が立ち上がり、2022 年にはダイバーシティー推進対応の専任理事を新たに選定し、活動が学会の基本事業の一つになった。

【候補者の努力の程度】当会学会委員会での女性委員の一定参加に関する規定の立上げ、ジェンダー対策 WG でのジェンダーバランス改革議論のリーディング、SICE 等の他学会との連携活動の推進、その結果としての現ダイバーシティー推進委員会の立上げと、その中での各種施策に向けた活動の継続。

ジェンダー対策ワーキンググループ

上田悦子 (Etsuko Ueda) 鹿児島高等工業専門学校

香月理絵 (Rie Katsuki) 株式会社東芝

星野由紀子 (Yukiko Hoshino) 川田テクノロジーズ株式会社

ベンチャー ジェンチャン (Gentiane Venture) 東京大学

植木美和 (Miwa Ueki) 富士通株式会社

村上弘記 (Hiroki Murakami) 株式会社 IHI

小椋 優 (Yu Ogura) 株式会社 IHI

村上ちほ (Chiho Murakami) 一般社団法人日本ロボット学会

第 17 回功労賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫 (九州大学)

幹事 細田 祐司 (日本ロボット学会)

委員

岸 宏亮 (オリンパスメディカル システムズ) 山本 大輔 (東芝)

日本ロボット学会第 39 回研究奨励賞の贈呈 —第 39 回研究奨励賞選考結果報告—

研究奨励賞は、研究や技術開発を奨励し、若手の研究者、技術者を積極的に育成することを目的として、優れた業績をあげた新進の研究者または技術者に贈呈する賞で、申請年度の4月1日において35歳以下の方を対象に選考されます。

今回は公募申請のあった5名の方を対象として、第39回研究奨励賞選考小委員会を組織し、3回にわたる厳正かつ公正な審査を行った結果、以下の3名の方を選考し、理事会において授与が決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状と副賞のメダルが贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の方々には心からお喜びを申し上げるとともに、今後ますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願いいたします。

第39回研究奨励賞選考小委員会委員長 木口 量夫



西村 齊寛 (1993年4月8日生)

金沢大学

1つのモータで複数の機能を実現するロボットハンド機構の研究

このたびは栄誉ある賞を賜り誠に光栄に存じます。研究活動を支えていただいた皆様に心より御礼申し上げます。本研究はロボット機構において「真」に必要な動作・構造を探求することを目指しており、単一のモータで把持と付加機能を実現するロボットハンド機構を開発しました。高可搬と受動なじみ動作を両立するロボットハンドと3種類の動作を実現する狭隘空間把持用ロボットグリッパの2種類のロボット機構を提案しています。AI等のソフトウェア技術の発展が著しい昨今において、上記のロボット機構は、優れたハードウェアがなければ達成できないタスクを実現しており、引き続き、独創的機構の創出に取り組んで参ります。



小林 亮太 (2000年2月17日生)

東京工業大学

ソフトテンセグリティモジュールの開発とロボットへの応用

このたびは大変栄誉ある賞を賜り誠に光栄に存じます。日頃より研究活動を支えていただいている皆様に心より御礼申し上げます。本研究では、細径人工筋駆動により「伸縮、曲げ、ねじり」を行う3種類のソフトテンセグリティモジュールを開発しました (<https://www.youtube.com/watch?v=BDgmuv6mrFY>)。これらのモジュールは非常に大きな変形が可能であり、組み合わせることでインチワーム機構やマニピュレータといったソフトテンセグリティロボットの構築に成功しました。軽量かつ柔軟性の高いこのロボットは、環境や物体形状に柔軟に適応しながら動作します。今後は、センシング機能や制御システムを搭載したソフトテンセグリティロボットの開発を目指し、研究を進めていく所存です。



佐竹 祐紀 (1995年4月17日生)

立命館大学

オンデマンドな熱加工機構を用いた伸展型ソフトロボットに関する研究

このたびは大変栄誉ある賞を賜り誠に光栄に存じます。研究活動を支えていただいた皆様に心より御礼申し上げます。本研究では、インフレーター構造をボディに用いて植物のように伸展動作を行うロボットのためのオンデマンドな形状加工機構を実現しました。ニクロム線を用いた小型の熱加工機構をロボットに搭載することにより、従来人の手で施されていたボディの加工作業をロボット自身がオンデマンドに行うことができ、屈曲や分岐といった形状を状況に応じて作成することを可能としました。今後は、複合的な形状変化によって核となる状態から用途や環境に適応した多様な機能を発現するロボットの実現を目指したいと考えています。

第 39 回研究奨励賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫 (九州大学)

幹事 宮田 なつき (産業技術総合研究所)

小林 英津子 (東京大学)

委員

大隅 久 (中央大学)

長井 志江 (東京大学)

大矢 晃久 (筑波大学)

中臺 一博 (東京工業大学)

岡田 浩之 (東京情報デザイン専門職大学)

原田 達也 (東京大学)

柴田 智広 (九州工業大学)

道木 加絵 (愛知工業大学)

渋川 文哉 (III)

山本 大介 (東芝)

注) 本年度退任委員のみ掲載、昨年度のみおよび一次審査のみ審査に参加した委員も含む

日本ロボット学会第5回優秀研究・技術賞の贈呈

—第5回優秀研究・技術賞選考結果報告—

2019年度から新設した優秀研究・技術賞は、毎年度の学術講演会で発表された講演の中から、優れた研究発表を行った講演に進呈する賞で、基調講演など一部を除くすべての講演を対象に選考されます。

今回は2023年開催の第41回学術講演会において発表された講演を対象に、選考小委員会において厳正な審査を行って以下の8講演を選考し、理事会において授与が決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の方々には心からお喜びを申し上げるとともに、今後ますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願い致します。

2024年度学術講演会関連賞選考小委員会委員長 木口 量夫

作業空間拡張機能を有するロボットハンドの開発

石川 素晴 西村 斉寛 渡辺 哲陽
(第41回学術講演会 1E3-02)



石川 素晴

2022年金沢大学理工学域フロンティア工学類卒業、工学学士取得。現在金沢大学大学院自然科学研究科フロンティア工学専攻の学生である。主にロボットハンドの機構やハンドリングの研究に従事。



西村 斉寛

2019年金沢大学自然科学研究科機械科学専攻博士後期課程修了。2018～2021年にかけてファナック株式会社ロボット機構開発研究所にて協働ロボットCR/CRXシリーズの機構開発に従事。2021年より金沢大学理工学域フロンティア工学系助教。現在に至る。ロボットの機構開発や3Dプリンタ技術の研究に従事。IEEE/RSJ

IROS Best Paper Award on Robot Mechanism and Design Finalistやロボティクスシンポジウム最優秀賞などを受賞している。博士(工学)。



渡辺 哲陽

2003年京都大学大学院工学研究科博士後期課程修了。同年山口大学工学部助手。2006年講師。2007年金沢大学大学院自然科学研究科講師。2011年金沢大学理工学域准教授。2018年金沢大学理工学域教授となり、現在に至る。ロボットハンド、ロボット技術の医療応用などの研究に従事。IROS Best Paper Award on

Robot Mechanism and Design Finalist, RoboSoft Best Poster, 計測自動制御学会論文賞, ロボティクスシンポジウム最優秀賞, World Robot Summit Second Prize of World Robot Challenge Industrial Robotics Category などを受賞している。

現場環境で学習した知識に基づく 曖昧な発話からの生活物理支援タスク

萩原 良信 長谷川翔一 大山 瑛 谷口 彰
エル ハフィ ロトフィ 谷口 忠大
(第41回学術講演会 1J1-05)



萩原 良信

立命館大学総合科学技術研究機構准教授、同ロボティクス研究センター准教授(兼任)。2010年創価大学大学院工学研究科博士後期課程修了。博士(工学)。2010年創価大学工学部助教、2013年国立情報学研究所特任研究員、2015年立命館大学情報理工学部助教、2018年同講師を経て現職。知能ロボティクス、知能情報処理を専門とする。生活支援ロボットのための感覚運動情報に基づく概念形成、記号創発システムのモデル化に関する研究に従事。人工知能学会賞、日本ロボット学会賞、NEDO理事長賞、経済産業大臣賞など各賞を受賞。IEEE、日本ロボット学会、人工知能学会、情報処理学会、システム制御情報学会、ロボカップ日本委員会等の会員。



長谷川翔一

2022年立命館大学大学院情報理工学研究科情報理工学専攻博士前期課程修了。修士(工学)。現在同研究科博士後期課程在学中。2022年立命館大学NEXT学生フェロー。2023年日本ロボット学会学生編集委員。人工知能、サービスロボットなどを用いた空間の意味理解や行動計画の研究に従事。Best Paper Award (SII2023)、計測自動制御学会関西支部奨励賞など受賞。計測自動制御学会、人工知能学会、日本ロボット学会、IEEEの各学生会員。



大山 瑛

2022年立命館大学情報理工学部情報理工学知能情報コース卒業。現在同大学大学院情報理工学研究科博士前期課程在学中。サービスロボットを用いた言語理解に関する研究に従事。言語処理学会第29回年次大会(NLP2023)若手奨励賞を受賞。日本ロボット学会、IEEEの学生会員。



谷口 彰

2018年立命館大学大学院情報理工学研究科情報理工学専攻博士後期課程修了。博士(工学)。2017年日本学術振興会特別研究員(DC2)、2018年同(PD)。2019年立命館大学情報理工学部特任助教。2022年より同講師となり現在に至る。確率的生成モデルに基づいたロボットによる場所概念の形成および語彙獲得に関する研究に従事。SSI優秀論文賞・研究奨励賞、WBAI奨励賞、日本ロボット学会研究奨励賞などを受賞。人工知能学会、日本ロボット学会、計測自動制御学会、システム制御情報学会などの会員。



エル ハフィ ロトフィ

立命館大学総合科学技術研究機構研究教員(准教授)。2013年ベルギーのルーヴァン・カトリック大学(UCLouvain)修士課程修了。2017年奈良先端科学技術大学院大学博士課程修了。博士(工学)。同年、立命館グローバルイノベーション研究機構(R-GIRO)専門研究員。2019年同研究教員(助教)を経て現職。サービスロボティクスや人工知能の研究に従事。経済産業大臣賞、NEDO理事長賞、計測自動制御学会賞、HSRコミュニティ研究奨励賞、IEEE論文賞、IET論文賞など各賞を受賞。日本ロボット学会、IEEEなどの会員。また、コアロボ合同会社設立者であり、代表社員を務める。



谷口忠大

立命館大学情報理工学部教授。2006年京都大学工学研究科博士課程修了。博士（工学・京都大学）。2005年より日本学術振興会特別研究員（DC2）、2006年より同（PD）。2008年より立命館大学情報理工学部助教、2010年より同准教授。2015年より2016年までImperial College London 客員准教授。2017年より現職。また、パナソニック客員総括主幹技師としてAI研究開発に携わる。専門は人工知能、創発システム、認知発達ロボティクス、コミュニケーション場のメカニズムデザイン。計測自動制御学会学術奨励賞、システム制御情報学会学会賞奨励賞、論文賞、砂原賞など受賞。主著に「心を知るための人工知能：認知科学としての記号創発ロボティクス」共立出版、「僕とアリスの夏物語」岩波書店、など。

PME膜ジャミンググリッパを用いた 変形開始点検出による繊細な物体把持

榎本 朋 石毛 真修 梅舘 拓也 亀崎 允啓
川原 圭博
(第41回学術講演会 2C2-06)



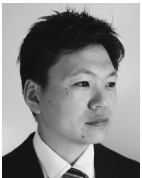
榎本 朋

2022年東京大学工学部電子情報工学科卒業。2024年東京大学大学院工学系研究科電気系工学専攻修士課程修了。機能性材料を用いたソフト触覚センサに関する研究にて、修士号を取得。日本ロボット学会の会員。



石毛真修

2023年に東京大学大学院情報理工学系研究科博士課程を修了。同年、株式会社サイバーエージェントに入社。現在は、東京大学客員研究員としても研究に従事。機械学習とロボット工学を専門とし、ソフトロボット制御やセンシング技術の研究に取り組んでいる。



梅舘拓也

2009年東北大学で博士（工学）取得。2012年米国タフツ大学にて日本学術振興会特別研究員（PD）、2014年同所で海外特別研究員。2016年東京大学情報理工学系研究科特任講師。2019年信州大学繊維学部准教授。



亀崎允啓

2010年早稲田大学大学院総合機械工学専攻博士後期課程修了。博士（工学）。2023年4月より東京大学大学院工学系研究科電気系工学専攻・特任教授。2017年10月～2021年9月までJST さきがけ「社会デザイン領域」研究者。機能性材料を用いたソフトロボティクス、自律移動ロボット、建設・災害対応・インフラ維持管理ロボットシステムに関する研究に従事。2016年計測自動制御学会論文賞、2018年日本ロボット学会論文賞、2020年ROBOMECH表彰（学術研究分野）、2022年IEEE RA-L Best Paper Award受賞。日本ロボット学会、計測自動制御学会、日本機械学会、IEEE等の正会員。



川原圭博

2005年東京大学大学院情報理工学系研究科博士課程修了。博士（情報理工学）。2005年大学院情報理工学系研究助手、助教を経て、2010年同講師、2013年同准教授。2019年より東京大学工学系研究科教授。2011～2013年ジョージア工科大学客員研究員およびMIT Media Lab客員教員を兼任。2015年JST ERATO 研究総括。2019年東京大学インクルーシブ工学連携研究機構長。IoT分野におけるセンシング、デジタルファブリケーションの研究に従事。2019年日本学術振興会賞。2024年文部科学大臣表彰。

マルチモーダル基盤モデルと拡散モデルに基づく 対象物体の参照表現セグメンテーション

今井 悠人 飯岡 雄偉 杉浦 孔明
(第41回学術講演会 2K1-06)



今井悠人

2024年慶應義塾大学理工学部情報工学科卒業。同年より現在まで同理工学研究科開放環境科学専攻修士課程在籍。マルチモーダル言語理解、ランキング学習およびサービスロボットの研究に従事。



飯岡雄偉

2023年慶應義塾大学理工学部情報工学科卒業。同年より現在まで同理工学研究科開放環境科学専攻修士課程在籍。マルチモーダル言語処理、参照表現理解、生活支援ロボット、および機械学習に関する研究に従事。



杉浦孔明

2002年京都大学工学部電気電子工学科卒業。2004年同情報学研究科修士課程修了。2007年同博士後期課程修了。博士（情報学）。日本学術振興会特別研究員、ATR音声言語コミュニケーション研究所研究員、情報通信研究機構主任研究員を経て、2020年、慶應義塾大学理工学部准教授。2022年、同大学教授。マルチモーダル言語処理、生活支援ロボット、機械学習、クラウドロボティクス、音声対話システム、情報検索などの研究に従事。IEEE、人工知能学会、日本ロボット学会などの会員。

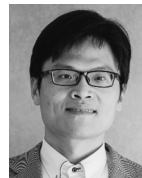
Development of a Miniature Vision-based Tactile Sensor with Fluorescent Pigment

Gao Yuan Wan Weiwei Harada Kensuke
(第41回学術講演会 2L1-03)



Gao Yuan

2021年大阪大学基礎工学研究科システム創成専攻博士前期課程修了。2021年から現在まで、大阪大学基礎工学研究科システム創成専攻博士後期課程学生。触覚センサの研究に従事。



Wan Weiwei

2013年東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻博士後期課程修了。同年日本学術振興会特別研究員、アメリカカーネギーメロン大学客員研究員。2015年産業技術総合研究所研究員。2017年大阪大学基礎工学研究科准教授（主務）。同年産業技術総合研究所客員研究員（兼務）。2023年理化学研究所外来研究員（兼務）。ロボットハンドとマニピュレーション、ロボットマニピュレータの動作生成、ロボットマニピュレータを用いた自動化の研究に従事。日本ロボット学会、日本機械学会の正会員、IEEEのシニアメンバー。



Harada Kensuke

1997年京都大学大学院工学研究科機械工学専攻博士後期課程修了。同年広島大学工学部助手。2002年産業技術総合研究所研究員。2005～2006年スタンフォード大学コンピュータサイエンス学科訪問研究員。2016年大阪大学大学院基礎工学研究科教授。同年産業技術総合研究所クロスポイントメントフェロー。ロボットアームやロボットハンド、ヒューマノイドロボットの動作制御や動作計画の研究に従事。日本ロボット学会、日本機械学会、IEEEのフェロー。

指腹部高解像吸引触覚ディスプレイによる 把持感覚の再現

昆陽 雅司 森田 夏実 一條 暁生 佐瀬 一弥
永野 光 田所 諭
(第41回学術講演会 3E1-03)



昆陽雅司

2004年神戸大学院自然科学研究科システム機能科学専攻博士課程修了。2004年慶應義塾大学大学院理工学研究科COE特別助手。2005年東北大学大学院情報科学研究科助手。2007年同研究科助教。2009年同研究科准教授。現在に至る。ハプティクス、レスキューロボット、ニューアークチュエータなどの研究に従事。博士(工学)、IEEE、日本ロボット学会、日本機械学会、計測自動制御学会等の会員。



森田夏実

2023年東北大学大学院情報科学研究科応用情報科学専攻修士課程修了。同年キャノン株式会社入社。現在に至る。在学中、高解像吸引触覚ディスプレイの研究に従事。日本ロボット学会の会員。



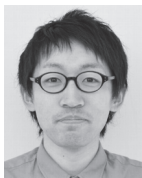
一條暁生

2024年東北大学大学院情報科学研究科応用情報科学専攻修士課程修了。同年旭化成株式会社入社。現在に至る。在学中、触覚サイバーフィジカルシステムの研究に従事。日本ロボット学会の会員。



佐瀬一弥

2011年東北大学工学部機械知能・航空工学科卒業。2015年日本学術振興会特別研究員(DC2)。2017年北海道大学大学院情報科学研究科博士後期課程修了。その後、東北学院大学工学部機械知能工学科助教に就任し、2020年より准教授。ハプティクスや実時間物理シミュレーションに関する研究に従事。日本ロボット学会研究奨励賞、CEDED2017オーディエンス賞、日本バーチャルリアリティ学会学術奨励賞、Scienceday of the year 2019 仙台市長賞、トーキン財団奨励賞などを受賞。博士(工学)。



永野光

2015年名古屋大学大学院工学研究科博士課程後期課程修了。博士(工学)。東北大学大学院情報科学研究科特任助教、神戸大学大学院工学研究科助教等を経て、2024年京都工芸繊維大学大学院工学科学研究科准教授となり、現在に至る。触覚知覚メカニズムに基づくインタフェースの研究開発に従事。IEEE、日本ロボット学会、日本機械学会等の会員。



田所 諭

1984年、東京大学工学系大学院修士課程修了。1993年、神戸大学助教授。2002年～、国際レスキューシステム研究機構会長。2005年～、東北大学教授。2014年、同副研究科長。2019年～、同タフ・サイバーフィジカルAI研究センター長。2014～2018年、内閣府ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジプログラムマネージャー。2016～2017年、国際学会IEEE Robotics and Automation Society President。レスキューロボットの研究に従事。博士(工学)。IEEE Fellow。

エネルギー効率向上のための目標掘削量を実現する 自律制御系の実験検証

岡本 裕 岡田 昌史
(第41回学術講演会 3G4-05)



岡本 裕

2018年3月東京工業大学工学部機械知能システム学科卒業。2020年3月東京工業大学工学院機械系エンジニアリングデザインコース修士課程(副専門:機械コース)修了。2024年3月東京工業大学工学院機械系エンジニアリングデザインコース博士課程修了。2024年10月白山工業株式会社入社。現在に至る。



岡田昌史

1992年京都大学工学部卒業。1996年京都大学大学院工学研究科博士課程修了。1997年東京大学大学院工学系研究科リサーチ・アソシエイト。2000年同大学講師。2004年東京工業大学大学院理工学研究科助教。2015年同大学教授。2024年東京科学大学工学院教授。現在に至る。その間、ミュンヘン工科大学客員研究員、マサチューセッツ工科大学 Visiting Scientist を経る。ロボット工学、制御工学、人間中心設計の研究を実施。

競技用義足のPCSモデルに基づく柔軟変形の 計算とその粘性推定

嶋根 裕太 石垣 泰暉 金 星喜 山本 江
(第41回学術講演会 3I1-04)



嶋根裕太

2019年東京理科大学理工学部機械工学科卒業。2021年東京理科大学大学院理工学研究科機械工学専攻博士前期課程修了。同年4月東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻博士後期課程入学。現在に至る。ロボティクス、バイオメカニクス、ソフトロボティクスに関する研究に従事。2019年日本機械学会若手優秀講演フェロー賞受賞。日本ロボット学会、日本機械学会、IEEEの会員。



石垣泰暉

2019年横浜国立大学理工学部機械工学・材料系学科材料工学EP卒業。2024年東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻博士後期課程修了。同年4月同大学院特任研究員。現在に至る。博士(情報理工学)。ヒューマノイド・ロボティクス、ソフトロボットロボティクスの力学や制御の研究に従事。日本ロボット学会、計測自動制御学会、IEEEの会員。



金 星喜

2016年高麗大学校工科大学電気電子電波工学部卒業。2019年同大学電気電子工学科制御ロボットシステム専攻博士前期課程修了。2023年東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻博士後期課程卒業。同年9月同大学院特任研究員。2024年SAMSUNG ELECTRONICS (韓国)入社。現在に至る。博士(情報理工学)。ロボティクス、バイオメカニクス、ソフトロボットロボティクスに関する研究に従事。日本ロボット学会の会員。



山本 江

2004年東京大学工学部機械情報工学科卒業。2009年6月同大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻博士課程修了。東京工業大学産学官連携研究員、名古屋大学助教、スタンフォード大学客員助教を経て2014年から東京大学大学院工学系研究科機械工学専攻助教。2016年9月から同大学院特任講師。2017年11月から同大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻准教授。2024年よりスタンフォード大学客員准教授。現在に至る。博士(情報理工学)。ヒューマノイド・ロボティクス、ソフトロボティクス、バイオメカニクス、人流シミュレーション等の研究に従事。日本ロボット学会第33回学会誌論文賞受賞。日本ロボット学会、日本機械学会、IEEEの会員。

2024年度学術講演会関連賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫 (九州大学)
幹事 姜 山 (富士通)
安孫子聡子 (芝浦工業大学)

委員

田村 佳宏 (三菱重工業)	大賀淳一郎 (東芝)
原口 大輔 (東京工業高等専門学校)	小出 健司 (産業技術総合研究所)
衣川 潤 (福島大学)	井上 聖也 (オムロン)
青木 岳史 (千葉工業大学)	奥原 俊 (三重大学)
盛 真唯子 (日本精工)	前田 貴信 (佐世保工業高等専門学校)
小田嶋成幸 (富士通)	ラサミー ポチャラ (大阪工業大学)
安川 真輔 (九州工業大学)	

注) 本年度退任委員のみ掲載。昨年度のみおよび一次審査のみ審査に参加した委員も含む

日本ロボット学会第5回優秀講演賞の贈呈

—第5回優秀講演賞選考結果報告—

2019年度から新設した優秀講演賞は、毎年度の学術講演会で発表した講演者の中から、優れた講演を行った発表者に進呈する賞で、基調講演など一部を除くすべての講演を対象に選考されます。

今回は2023年開催の第41回学術講演会において発表された講演を対象に、選考小委員会において厳正な審査を行って以下の8名を選考し、理事会において授与が決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の方々には心からお喜びを申し上げますとともに、今後ますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願い致します。

2024年度学術講演会関連賞選考小委員会委員長 木口 量夫



福原 洸
東北大学
講演番号：1B1-03（第41回学術講演会）
講演題目：食肉目哺乳類の多義的な前肢の運動理解にむいた多自由度脚機構の提案

2018年3月東北大学大学院工学研究科博士課程修了。東北大学電気通信研究所学術研究員を経て、2018年10月同研究所助教、現在に至る。主として生物模倣ロボット・自律分散制御の研究に従事。博士（工学）。2023年2月東北大学プロミネントリサーチフェロー。日本ロボット学会、計測自動制御学会、日本機械学会、エアロ・アクアバイオメカニズム学会、日本古生物学会などの会員。



西村 斉寛
金沢大学
講演番号：1E3-01（第41回学術講演会）
講演題目：把持モードを劇的に切替可能な1モータロボットグリッパ

2019年金沢大学自然科学研究科機械科学専攻博士後期課程修了。2018年から2021年にかけてファナック株式会社ロボット機構開発研究所にて協働ロボットCR/CRXシリーズの機構開発に従事。2021年より金沢大学理工研究域フロンティア工学系助教、現在に至る。ロボットの機構開発や3Dプリンタ技術の研究に従事。IEEE/RSJ IROS Best Paper Award on Robot Mechanism and Design Finalistやロボティクスシンポジウム最優秀賞などを受賞している。博士（工学）



辻知香葉
東京大学
講演番号：1K4-01（第41回学術講演会）
講演題目：基盤モデルを活用した自然言語による多様なタスク実現に向けたロボットシステムの統合

学校推薦型選抜で東京大学工学部に合格し、2022年東京大学教養学部理系一類入学。2024年東京大学工学部機械情報工学科進学、現在に至る。



大日方慶樹
東京大学
講演番号：1K4-05（第41回学術講演会）
講演題目：大規模言語モデルによるタスク実行管理装置生成法とRoboCup JapanOpen @Home League GPSR タスクへの応用

2021年東京大学工学部機械情報工学科卒業。2023年東京大学大学院情報理工学系研究科知能機械情報学専攻修士課程修了。同年同専攻博士課程に進学し現在に至る。2023年IEEE Robotics and Automation Society Japan Joint Chapter Young Award, SICE International Young Authors Award受賞。ロボットシステムのインテグレーション、ロボットコミュニケーション基盤システムの研究・開発に興味を持つ。



秋吉拓斗
ATR / 奈良先端大学
講演番号：2F2-02（第41回学術講演会）
講演題目：触れ合い対話を伴うカウンセリングロボット実現に向けた撫で・叩き動作のモデル化

2021年大阪大学基礎工学部システム科学科卒業。2023年奈良先端科学技術大学院大学先端科学技術研究科先端科学技術専攻博士前期課程修了。同年同大学同専攻博士後期課程進学。2020年株式会社国際電気通信基礎技術研究所（ATR）実習生を経て、2023年より研修研究員としてヒューマンロボットインタラクションの研究に従事。日本ロボット学会学生会員。



野田 智之
株式会社国際電気通信基礎技術研究所（ATR）
講演番号：3A4-05（第41回学術講演会）
講演題目：空間移動型負荷システムのための空気圧人工筋による体重負荷技術の開発

2009年に大阪大学大学院工学研究科で博士号を取得。2008～2010年には日本学術振興会特別研究員（DC2）。2009～2010年にはカリフォルニア大学サンディエゴ校MPLABの招聘研究員を務める。2010年から現在までATR脳情報通信総合研究所ブレインロボットインタフェース研究室にて研究員、2015年より主任研究員、2021年から主幹研究員を務める。ニューロリハビリテーションのロボティクスや人工筋・ハイブリッドアクチュエータ等の開発、介護支援のAI開発に従事。IEEEおよび日本ロボット学会の会員。これまでに、IEEE AAAI2008での最優秀ビデオノミネート、LAB-RS 2008での最優秀ビデオ賞、最優秀論文ノミネート賞、BCI Research Award 2017でのトップ12ノミネート、IEEE Humanoids 2012およびIEEE TMECH2023ベストペーパーノミネート賞など。



小山佳祐
大阪大学
講演番号：3E1-01（第41回学術講演会）
講演題目：反力と厚み調整が可能な触覚センサモジュールの開発

2017年電気通信大学大学院情報理工学系研究科知能機械工学専攻博士課程修了（短期修了）。2015～2017年日本学術振興会特別研究員（DC1）。2017～2019年東京大学大学院情報理工学系研究科特任助教。2019年大阪大学大学院基礎工学研究科助教、現在に至る。2022年から株式会社 Thinker 取締役を兼務。近接覚センサや多指ハンドに関する研究に従事。計測自動制御学会、日本機械学会、日本ロボット学会会員。博士（工学）。



山根久弥

慶應義塾大学

講演番号：3I1-05（第41回学術講演会）

講演題目：運動中の生体情報計測のためのeボディベ
ンテイング

2022年慶應義塾大学理工学部機械工学科卒業。現在は
慶應義塾大学大学院理工学研究科総合デザイン工学専攻三木研究室所属。

2024年度学術講演会関連賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫（九州大学）

幹事 姜 山（富士通）

安孫子聡子（芝浦工業大学）

委員

田村 佳宏（三菱重工業）

大賀淳一郎（東芝）

原口 大輔（東京工業高等専門学校）

小出 健司（産業技術総合研究所）

衣川 潤（福島大学）

井上 聖也（オムロン）

青木 岳史（千葉工業大学）

奥原 俊（三重大学）

盛 真唯子（日本精工）

前田 貴信（佐世保工業高等専門学校）

小田嶋成幸（富士通）

ラサミー ポチャラ（大阪工業大学）

安川 真輔（九州工業大学）

注）本年度退任委員のみ掲載，昨年度のみおよび一次審査のみ審査に参加した委員も含む

日本ロボット学会第3回若手講演賞の贈呈

—第3回若手講演賞選考結果報告—

2022年度から新設された若手講演賞は、学術講演会で発表した若手研究者の中から、特に優れた講演を行った講演者に進呈する賞で、基調講演など一部を除くすべての講演から満30歳以下の発表者の講演を対象に選考されます。

今回は2023年開催の第41回学術講演会において発表された講演を対象に、選考小委員会において厳正な審査を行って以下の6名を選考し、理事会において授与が決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の方々には心からお喜びを申し上げるとともに、今後もますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願いいたします。

2024年度学術講演会関連賞選考小委員会委員長 木口 量夫



伊藤春那 (2001年3月29日生)
東京工業大学
講演番号: 1B2-03 (第41回学術講演会)
講演題目: 細径人工筋を用いた犬前肢の筋骨格系模倣

2024年3月東京工業大学工学院機械系卒業。2024年4月東京工業大学大学院工学院機械系機械コース在学中。



澤橋龍之介 (1997年4月22日生)
中央大学
講演番号: 1C1-04 (第41回学術講演会)
講演題目: ジメチルエーテルの燃焼を利用した小型ソフトアクチュエータの開発

2022年中央大学理工学部精密工学専攻博士前期課程修了。空気圧アクチュエータとMR流体を用いた可変粘弾性を有する力覚提示装置の開発、およびVR空間上の拡張身体に対する身体認知の研究に従事。修士(工学)。日本学術振興会特別研究員DC2。



Lin Zirui (1999年11月25日生)
東京工業大学
講演番号: 1D4-07 (第41回学術講演会)
講演題目: GPU-based Acceleration of PyHARK

中国広東省深圳市出身で、中国・華南理工大学で学士課程を修了しました。現在、東京工業大学のシステム制御系、中臺研究室で修士課程を進めています。彼の研究は、エッジコンピューティングデバイス上でロボット聴覚システムを効率的に実装することに焦点を当てています。



名手一生 (1998年12月27日生)
立命館大学
講演番号: 1E2-03 (第41回学術講演会)
講演題目: 折り紙構造を用いた液体掬い取りグリッパ

2022年3月立命館大学理工学部卒業。2024年3月立命館大学理工学研究科機械システム専攻修了。日本ロボット学会、日本機械学会、IEEEの会員。



工藤聖人 (1997年9月26日生)
青山学院大学
講演番号: 1J4-03 (第41回学術講演会)
講演題目: 車体重心に連結点を有する2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムの制御

2020年3月青山学院大学理工学部情報テクノロジー学科卒業。2020年4月同大学大学院理工学研究科理工学専攻博士前期課程知能情報コース入学。2022年3月同コース修了。2022年4月日立Astemo株式会社入社。2023年3月同退社。2023年4月青山学院大学理工学部情報テクノロジー学科助手となり、現在に至る。複数移動ロボットによる協調搬送システムの制御と動作計画などの研究に従事。修士(工学)。日本ロボット学会の正会員。



Zhang Zhinan (2000年7月25日生)
東京大学
講演番号: 2L2-06 (第41回学術講演会)
講演題目: Hybrid Flexible Tactile Sensor for Detecting Pressure and Temperature Using Multi-frequency Inductive Excitation

Zhinan Zhang received the Bachelor degree in Mechanical Engineering from Zhejiang University, Hangzhou, China, in 2022. He is presently pursuing the Master degree in Environmental Studies at the Graduate School of Frontier Sciences, the University of Tokyo. His research is conducted at Ambient Mechatronics Lab, under the supervision of Professors Shunsuke Yoshimoto and Akio Yamamoto. His research interests include robotic tactile sensing, electromagnetic sensors, and soft robotics.

2024年度学術講演会関連賞選考小委員会委員

委員長 木口 量夫 (九州大学)
幹事 姜 山 (富士通)
安孫子聡子 (芝浦工業大学)

委員

田村 佳宏 (三菱重工業) 大賀淳一郎 (東芝)
原口 大輔 (東京工業高等専門学校) 小出 健司 (産業技術総合研究所)
衣川 潤 (福島大学) 井上 聖也 (オムロン)
青木 岳史 (千葉工業大学) 奥原 俊 (三重大学)
盛 真唯子 (日本精工) 前田 貴信 (佐世保工業高等専門学校)
小田嶋成幸 (富士通) ラサミー ポチャラ (大阪工業大学)
安川 真輔 (九州工業大学)

注) 本年度退任委員のみ掲載。昨年度のみおよび一次審査のみ審査に参加した委員も含む

日本ロボット学会第14回ロボティクスシンポジウム研究奨励賞の贈呈 —第14回ロボティクスシンポジウム研究奨励賞選考結果報告—

ロボティクスシンポジウム研究奨励賞は、研究発表を奨励し、若手研究者を積極的に育成することを目的とし、優れた研究発表を行った新進の研究者または技術者に進呈する賞で、毎年度のロボティクスシンポジウムで発表した講演者の中から、講演年の1月1日に35歳未満の方を対象に選考されます。

今回は2024年開催の第29回ロボティクスシンポジウムにおいてロボティクスシンポジウム実行委員会より推薦のあった5名の方を対象に、選考小委員会において厳正な審査を行って以下の2名を選考し、理事会において授与が決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

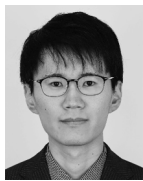
選考小委員会を代表して、受賞者の方々には心からお喜びを申し上げるとともに、今後もますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願いいたします。

2024年度ロボティクスシンポジウム関連選考小委員会委員長
久保田哲也



安藤大登 (1999年11月17日生)
東京大学
講演番号: 3A1 (第29回ロボティクスシンポジウム)
講演題目: 植物の根先端部における標的プロトプラスト高速分取システム

このたびは大変栄誉ある賞を賜りましたこと、誠に光栄に存じます。研究活動を支えていただいた皆様に心より御礼申し上げます。本研究では、より高度な遺伝子解析のために、位置情報を保存しながら植物細胞を分取するシステムを構築しました。対象となる細胞の細胞壁を酵素溶液により溶かし、直径10 μm 程度のプロトプラストとして遊離させることで、マイクロ流体ポンプでの分取を可能にしています。また、システムのキャリブレーションや自動化も組み込まれており、これらの手法がYOLOを用いた物体検出に基づくため、おのおの学習モデルを用いることで、三次元マイクロマニピュレーションに関する幅広い応用に繋がると考えています。



正田晃己 (2000年7月11日生)
東京大学
講演番号: 7A1 (第29回ロボティクスシンポジウム)
講演題目: UAV打音検査における欠陥検知のためのマルチモーダル情報を活用したエゴノイズ低減

無人航空機(UAV)は高所や危険箇所の点検に有効ですが、自身の発する騒音(エゴノイズ)が打音検査などの音響センシングを妨げる問題があります。この問題に対処するため、本研究ではプロペラの動作がエゴノイズと強く関連していることに着目し、その活動を逐次モニタリングすることでエゴノイズを低減する新たな手法を提案しました。UAVのエゴノイズが発生している中、コンクリートの健全部と欠陥部の打叩音を識別する実験を通じて、従来の手法よりも提案手法が高精度に欠陥を識別できることを確認しました。本研究が、社会基盤の点検技術の発展に貢献し、より安全で安心な社会の実現に少しでも役立つことを祈っています。

2024年度ロボティクスシンポジウム関連賞 選考小委員会

委員長 久保田哲也 (川崎重工業)
幹事 安孫子聡子 (芝浦工業大学)
小田嶋成幸 (富士通)

委員
星野由紀子 (川田テクノロジーズ) 姜 山 (富士通)

日本ロボット学会第4回ロボティクスシンポジウム優秀研究・技術賞の贈呈 —第4回ロボティクスシンポジウム優秀研究・技術賞選考結果報告—

2021年度に新設されたロボティクスシンポジウム優秀研究・技術賞は、本学会分野の発展への貢献を奨励することを目的とし、ロボティクスシンポジウムにおいて発表された講演の中から特に優れた研究・技術発表を行った講演に進呈する賞です。

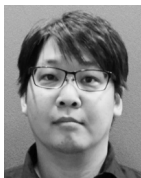
今回は2024年開催の第29回ロボティクスシンポジウムにおいてロボティクスシンポジウム実行委員会より推薦のあった5講演を対象に、選考小委員会において厳正な審査を行って以下の1講演を選考し、理事会において授与が決定されました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、会長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の方には心からお喜びを申し上げますとともに、今後ますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願いいたします。

2024年度ロボティクスシンポジウム関連賞選考選考小委員会委員長
久保田哲也

MegaParticles GPU を利用した Stein Particle Filter による点群 6 自由度姿勢推定 小出 健司 大石 修士 横塚 将志 (第29回ロボティクスシンポジウム 1A2)



小出健司

2019年豊橋技術科学大学情報・知能工学系博士（工学）取得。2018年イタリア・パドヴァ大学研究員、2019年産業技術研究所情報・人間工学領域特別研究員、2021年研究員、2023年主任研究員、現在に至る。移動ロボットのための環境・人物計測、行動計画等の研究に従事。



大石修士

2015年九州大学大学院システム情報科学府博士後期課程修了。同年豊橋技術科学大学情報・知能工学系助教、2018年産業技術総合研究所情報・人間工学領域研究員、2022年主任研究員、現在に至る。3次元計測、自己位置同定、視線計測、生活支援ロボット、パーソナルモビリティ等の研究に従事。博士（工学）。



横塚将志

2013年産業技術研究所知能システム研究分門研究員、2017年同研究所主任研究員、2023年同研究所デジタルアーキテクチャ研究センタースマートモビリティ研究チームチーム長、現在に至る。移動ロボットのための環境認識の研究に従事。

2024年度ロボティクスシンポジウム関連賞 選考小委員会

委員長 久保田哲也（川崎重工業）
幹事 安孫子聡子（芝浦工業大学）
小田嶋成幸（富士通）

委員
星野由紀子（川田テクノロジーズ） 姜 山（富士通）

第6回 International Session Best Presentation Award の贈呈 —第6回 International Session Best Presentation Award 選考結果報告—

International Session Best Presentation Award は、英語による研究発表を奨励し、国際的に活躍する研究者を積極的に育成することを目的として、研究発表を英語によって行った研究者または技術者に贈呈する賞で、当年度の学術講演会の国際セッションで発表した講演者を対象に選考されます。

今回は国際セッションへ登録のあった41名の方を対象に、選考小委員会において厳正な審査を行い、Finalist 4名を選考し、さらにその中から International Session Best Presentation Award 受賞者1名を選考いたしました。

表彰式は大阪工業大学にて開催された第42回学術講演会において行われ、実行委員長から受賞者の方々に賞状が贈呈されました。

選考小委員会を代表して、受賞者の方には心からお慶びを申し上げますとともに、今後ますますロボット学の発展にご尽力いただきますようお願いいたします。

2024年度 International Session Best Presentation Award 選考委員会委員長
池田 篤俊

【第6回 International Session Best Presentation Award】

『UAV Motion Control using a Tilttable Frame with EDFs』

Paul Hannibal (Ritsumeikan University)

【第6回 International Session Best Presentation Award Finalists】

『Deep Reinforcement Learning with FPNN-to-SNN Policy Distillation for Neurochip-driven Robots』

Alonso Ramos Fernandez (Nara Institute of Science and Technology)

『Effect of Taper and Chamber Shape on the Performance of a Bidirectional Soft Pneumatic Robot Finger』

Rene Manuel Suarez Flores (Kyoto University of Advanced Science)

『UAV Motion Control using a Tilttable Frame with EDFs』

PAUL Hannibal (Ritsumeikan University)

『A Study on HASEL and DEA Based Multi-DOF Soft Actuator for High-Functional Tactile Display』

Yizhou Sha (The University of Tokyo)

2024年度 International Session Best Presentation Award 選考委員会委員

委員長 池田 篤俊 (近畿大学)
幹事 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)

委員

脇田 優仁 (産業総合技術研究所)	舩屋 賢 (宮崎大学)
柴田 智広 (九州工業大学)	橋本 健二 (早稲田大学)
中臺 一博 (東京工業大学)	有木 由香 (ソニーグループ)
稲邑 哲也 (玉川大学)	山野辺夏樹 (産業総合技術研究所)
ベンチャー・ジェンチャン (東京大学)	王 忠奎 (立命館大学)
田原 健二 (九州大学)	万 偉偉 (大阪大学)
中西 淳 (名城大学)	高井 飛鳥 (大阪公立大学)
板寺 駿輝 (産業総合技術研究所)	池 勇勳 (北陸先端科学技術大学院大学)
堀井 隆斗 (大阪大学)	湯口 彰重 (東京理科大学)
顧問 佐藤 知正 (東京大学)	梅谷 智弘 (甲南大学)

注) 一次審査のみ担当した委員も含む

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 Robot and Human Interactive Communication

Guest Co-Editors: M. Shiomi, ATR; M. Niitsuma, Chuo Univ; F. Eyssel, Bielefeld Univ; T. Yonezawa, Kansai Univ; T. Iio, Doshisha Univ; M. Cooney, Halmstad Univ; M. Kimoto, Meiji Univ; N. Martelaro, Carnegie Mellon Univ; T. Uchida, Osaka Univ; H. Sumioka, ATR

Publication in Vol. 39, Issue 19 (October 2025)

Submission deadline: 28 February 2025

The main purpose of this special issue is to publish state-of-the-art innovative results, the latest developments, and future perspectives on robot and human interactive communication. Based on this idea, the special issue is open to all thematic areas related to human-robot interaction. It will also carry revised and substantially extended versions of papers presented at the main conference and workshops of the 33rd IEEE International Conference on Robot and Human Interactive Communication (RO-MAN 2024).

The special issue covers a wide range of topics related to human-robot interactive communication, involving theories, methodologies, technologies, empirical and experimental studies. Papers related to the study of robotic technology, psychology, cognitive science, artificial intelligence, human factors, interaction-based robot design, and other topics related to human-robot interaction are welcome to be submitted. The topics of the special issue include, but are not limited to:

- Research, design and development, and use of robots that interact collaboratively
- Robots that support human collaboration
- Innovative robot designs for HRI research
- User-centered design of social robots
- Novel interfaces and interaction modalities
- Long-term experience and longitudinal HRI studies
- Evaluation methods and new methodologies for HRI research
- Degrees of autonomy and teleoperation
- Human factors and ergonomics in HRI research
- Virtual and augmented telepresence environments
- Social, ethical, and aesthetic issues in human-robot interaction research
- Robots in education, therapy and rehabilitation
- Medical and surgical applications of robots
- Robot companions and social robots in home environments
- Assistive robotics for supporting the elderly or people with special needs
- Applications of social robots in entertainment, service robotics, space travel, and others
- Anthropomorphic robots and virtual humans
- Interaction with believable characters
- Non-verbal cues and expressiveness in interactions
- Interaction kinesics
- Monitoring of behavior and internal states of human subjects
- Robotic etiquette
- Social touch interaction in human-robot interaction
- Social intelligence for robots
- Social presence for robots and virtual humans
- Creating relationships with robots and humanoids
- Personalities for robotic or virtual characters
- Embodiment, empathy, and intersubjectivity in interaction with robotic and virtual characters
- Intelligence, motivations, and emotions in robots
- Curiosity, intentionality, and initiative in interaction
- Perception and recognition functions for robots such as robot audition and vision
- Linguistic communication and dialogue with robots and intelligent interfaces
- Multimodal interaction and conversational skills
- Cognitive and sensory-motor development in robots
- Cognitive skills and mental models for social robots
- Social learning and skill acquisition via teaching and imitation
- Programming by demonstration
- Cooperation and collaboration in human-robot teams
- Human-robot interaction and collaboration in manufacturing environments
- Motion planning and navigation in the vicinity of humans
- Machine learning and adaptation in human-robot interaction
- Multi-modal situation awareness and spatial cognition
- Computational architectures for human-robot interaction
- Detecting and understanding human activity
- Narrative and story-telling in interaction
- Virtual reality, augmented reality, mixed reality environments for human-robot interaction
- Child robot interaction
- HRI and Collaboration in Manufacturing Environments
- Creating Human-Robot Relationships
- Human Motion Analysis

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS Word file) should be sent 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>). Sample form of the manuscript, as well as the Instruction for Authors, is available at the homepage. If your paper is a revised and substantially extended version (e.g., additional experiments and/or fundamentally new analyses) of papers presented at the main conferences and workshops of ROMAN, please explicitly describe the differences from the past version by referring to it in the document and attaching the presented paper as supplemental material.

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.

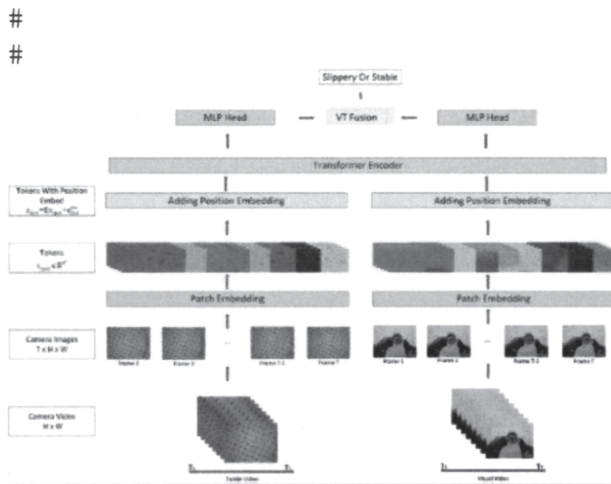
Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **30 November 2024** to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through the homepage of Advanced Robotics (<https://www.rsj.or.jp/pub/ar/submission.html>). Instructions for authors and manuscript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

Full Papers

VT-VT: a slip detection model for transformer-based visual-tactile fusion

Jingtao Yang, Mingyou Chen, Weilin Chen, Qinghua Lu, Huiling Wei & Yunzhi Zhang
 Pages: 1177-1187
 Keywords: Slip detection, visual and tactile sensing, transformer

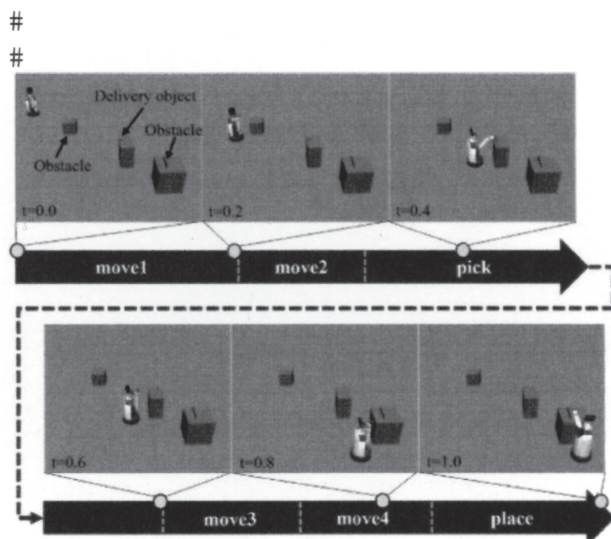
Graphical Abstract



Task and motion planning using mixed integer linear programming for solving fetch-and-carry tasks by a mobile manipulator

Sotaro Suwa, Keisuke Takeshita & Kimitoshi Yamazaki
 Pages: 1188-1201
 Keywords: TAMP, MILP, fetch-and-carry, mobile manipulators

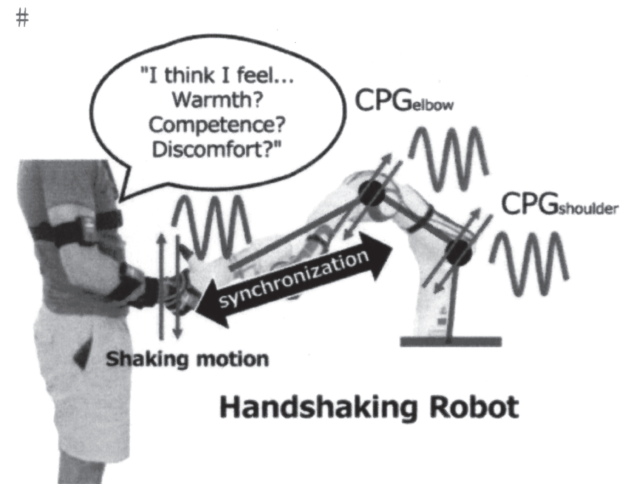
Graphical Abstract



Individual adaptation and social attributes in a handshake robot with CPG control

Kakeru Yamasaki, Tomohiro Shibata & Patrick Hénaff
 Pages: 1202-1217
 Keywords: Handshake robot, huma-robot interaction, social robot, CPG control

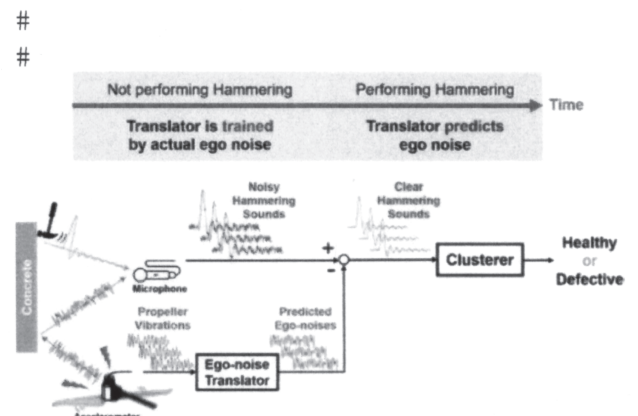
Graphical Abstract (Upper right column)



Defect detection with ego-noise reduction based on multimodal information in UAV hammering inspection

Koki Shoda, Jun Younes Louhi Kasahara, Hajime Asama, Qi An & Atsushi Yamashita
 Pages: 1218-1230
 Keywords: Infrastructure inspection, hammering test, field robotics, multimodal learning, sound sensing

Graphical Abstract



お知らせ

日本ロボット学会代議員選挙のお知らせ

日本ロボット学会 代議員選挙管理委員会
委員長 星野 由紀子

日本ロボット学会では、定款に基づいて次年度からの代議員の選挙を行ないます。代議員は名誉会員・正会員の直接選挙によって選出されます。代議員選挙の概要については下記を参照願います。

1. 代議員選挙について

代議員の候補については、日本ロボット学会誌 42 巻 4 号会告での募集により立候補いただいた 30 名の方を代議員候補リストに記載しております。なお、今回の代議員候補は、任期が 1 年間（2024 年度代議員選挙結果公表日～2025 年度代議員選挙結果公表日）となっております。

2. 投票方法について

名誉会員・正会員の皆様には、代議員選挙規程第 6 条（2）に基づき、代議員候補者リストの候補者への信任の可否について、オンライン電子投票をしていただきます。代議員候補者リストとオンライン投票に必要な情報は電子メールでの送信となります。

3. スケジュールについて

オンライン投票開始メールの送信：	2024 年 12 月上旬
オンライン投票締切日：	2025 年 1 月 24 日(金)

日本ロボット学会事務局 選挙係
RSJ 選挙情報ページ：<https://www.rsj.or.jp/senkyo>
問合せメールアドレス：senkyo@rsj.or.jp

一般社団法人 日本ロボット学会

第30回 実用化技術賞 募集

一般社団法人日本ロボット学会ではロボット技術の社会への貢献が一層進むことを願って、ロボットに関する優秀な「実用化技術」の表彰を行っています。

応募者が主体となって開発し、数年以内に完成したロボット学の成果を含む自主技術で、理論や実験に留まらず実用的応用や製品化に結びついている技術が対象となります。

締切日 : 2025年1月15日(水) 必着

応募資格 : 会員・非会員を問わず応募可

申請書 : <https://www.rsj.or.jp/awards/koubo/>

受賞者の皆様には、受賞技術の更なるプロモーションに向けて、以下の特典をご利用頂きます。

特典① パンフレット・パネル・映像など、プロモーションのためのコンテンツに以下のロゴを使用できます。



特典② 本賞受賞年度の翌年に開催の日本ロボット学会が主催する「学術講演会」の機器展示ブースを無償提供します。

特典③ 日本ロボット学会ホームページで、パンフレットなどの受賞技術の紹介を掲載頂くことができます。

**詳細の募集要領は次頁をご覧ください。
積極的な多数ご応募をお待ちしております。**

第 30 回実用化技術賞募集要領

一般社団法人日本ロボット学会ではロボット技術の社会への貢献が一層進むことを願って、ロボットに関する優秀な実用化技術の表彰を以下の要領で実施いたします。応募技術の中で惜しくも受賞に至らなかった技術に対し、次年度継続審査の制度が設けられています。詳しくは規程を参照ください。また、過去に応募いただいた技術で受賞に至らなかった技術も再応募可能です。受賞者には、受賞技術のプロモーションに向けた特典も用意しています。会員各位、特に賛助会員各位の積極的な応募を歓迎します。

1. 対象となる業績：

数年以内に完成したロボット学の成果を含む技術であり、応募者が主体となって開発した自主技術。理論や実験にとどまらず、実用的応用や製品化に結びついている技術を対象とする。（注参照）

- 注) 1. 技術の対象分野は、①製造業分野 ②非製造業分野（農林漁業、医療福祉、教育、サービス産業など）、③実用化開発分野（宇宙、海洋、原子力、災害対応など）とする。
2. 技術の対象にはハードウェアやソフトウェアの要素技術的なものばかりでなく、システム化技術まで広く含まれる。
3. 実用化の範疇には、製品化（販売）されたものはもちろん、販売はされていないものの、複数の人に用いられて評価を受けているもの、自社の生産ライン用に開発し実際に稼働し経済効果をあげているもの等も含まれる。

本賞の選考の対象となる技術は、当該年に行う本学会誌の公募に応じて応募のあったものおよび前年の選考委員会で次年再審査対象となり、再応募があったものです（事務局より再審査の連絡を行います）。従って当該年に選考されなかった技術に関して次年度に選考される可能性があります。

2. **受賞対象者：**技術の完成に貢献した個人あるいは複数人（10名以内、ただし1団体は原則5名以内、なお団体とは法人または法人に準ずる単位とする。）

3. **応募資格：**会員・非会員を問わず応募可。

4. **応募方法：**次頁様式に従うこと、自薦・他薦いずれも可とする。

5. **締切日：**2025年1月15日（水）必着

6. 応募に際しての注意事項：

1. 提出書類は一切返却いたしません。
2. 審査は書類審査、ヒアリング審査で行い、必要に応じて現地調査を行います。書類審査にパスした候補者には選考委員会が指定する会場（東京）にてヒアリング審査を行います。その際の交通費等は応募者負担になります。
3. 最終決定結果は、応募代表者全員に文書によりお知らせいたします。ただし、採否の理由に関する問い合わせには応じかねます。
4. 添付書類の変更がありますのでご注意ください。

補足 受賞者の特典：

受賞者は、受賞技術のプロモーションに向けて、以下の特典をご利用いただけます。

1. パンフレット・パネル・映像など、プロモーションのためのコンテンツに受賞を示すロゴを使用できます。
2. 日本ロボット学会が主催する「学術講演会」の機器展示ブースを無償提供します。
3. 日本ロボット学会ホームページで、パンフレットなどの受賞技術の紹介を掲載頂くことができます。

実用化技術賞の応募手順：

- 1) 申請書を下記 URL の学会 HP 日本ロボット学会について表彰学会賞 推薦/応募の公募より実用化技術賞申請書をダウンロード
<https://www.rsj.or.jp/info/awards/koubo/>
- 2) 実用化技術賞申請書への必要事項の記載を行い、実用化技術賞申請書下に記載の添付書類データを用意
- 3) 「実用化技術賞申請書」及び「添付書類データ」を、Google Drive、Microsoft OneDrive 等でのデータ共有や、データ転送サービス等の手段で提出
- 4) ロボット学会表彰係 <award-entry@rsj.or.jp>宛に、mail で申請を行う
mail タイトル：日本ロボット学会実用化技術賞申請
mail 記載事項：申請者氏名、所属、3) で申請書類一式を保存した URL
- 5) IT インフラ制約等により 3) の手順のデータ送付が困難な場合は、下記問い合わせ先にご相談ください

問合せ先：

日本ロボット学会表彰係

E-mail: award-entry@rsj.or.jp TEL:03-3812-7594

※表彰に関する規程は <http://www.rsj.or.jp/awards/rules> にて公開されております

一般社団法人日本ロボット学会実用化技術賞申請書

					番号 (記入不要)
					(年 月 日 提出)
対象技術分野	1. 製造業分野, 2. 非製造業分野, 3. 実用化開発分野 …○で囲んで下さい。				
技術名称					
代表者を筆頭に記入	会員資格	会員番号	氏名 (ふりがな付き)	年齢	機関・所属・職名 (詳細に記入のこと)
	連絡担当者氏名:		TEL		
	所属・部課名:		E-mail		
	住所: 〒				
技術の概要	(600字程度)				
推薦者 空白でも可	会員資格	氏名	所属・職名	連絡先 (Mail)	

添付書類: 申請書の他に次の書類 (任意形式) を添付してください。

- 技術説明書: 技術の内容の説明の際、技術の独自性・新規性 (当該技術によりロボット応用が拡大する効果)、品質または性能の優秀さ・進歩性 (類似技術との比較)、波及効果 (次のロボット技術・他技術・知的基盤への貢献、開拓される産業・市場の発展性) を明記し、技術のセールスポイントとなる点 (本賞の選考において、特に応募者が評価してほしいポイント) が明確になるよう詳細かつ具体的に記述して下さい。
- 実用化の状況: 現場への適用度、製品の経済効果・市場の評価、社会への実際的な貢献について、販売実績、稼働実績、産業界・社会へのインパクトの観点から明確に記述して下さい。
- 技術開発経緯の説明: 技術提携、技術協力などの有無、開発資金の援助の有無、それぞれある場合はその相手、内容も記述して下さい。特に共同研究の場合は、関連者の研究との関係 (申請技術の背景の説明) を詳細に記述して下さい。
- 役割分担: 各候補者の応募技術実現における役割分担を説明して下さい。
- 特許・実用新案出願・取得状況: リストを作成して下さい。リストには、名称、番号 (出願番号、公開番号、登録番号)、日付、出願国を記し、出願公開、取得の区別を明確にして下さい。さらに取得および公開されたものに関しては、コピーを添付し、どの特許のどの請求項が重要であるかを説明して下さい。
- 技術に関する公開された文献: 論文、技術報告、技術資料などで技術内容および各候補者の貢献度がわかるもの。特に、応募技術が日本ロボット学会誌や学術講演会等で発表されている場合は、その論文や予稿集原稿の別刷りを提出して下さい (発表年、巻号等を明記)。文献の有無で選考委員の技術への理解度が大きく変わることがありますので可能な限り提出して下さい。
- 申請が2年目の場合は、前年度からの補強点あるいは改善点も記述して下さい。
- 開発技術の内容、実用化状況を示すビデオ: ビデオの有無で選考委員の技術への理解度が大きく変わることがありますので可能な限り提出して下さい。
- 上記の提出データの総容量は、動画ファイルを含め30MB以内とする

第 18 回 功 労 賞 推 薦 募 集

功労賞は、本会の運営ならびに諸活動への貢献を奨励することを目的とし、そのような具体的貢献のうち、特に顕著なものを成した個人および団体に贈呈し、その功労に報いるもので、2008 年度より表彰を行ってきております。

当学会の運営・諸活動は、ボランティアの献身的努力に強く依存しております。それゆえ、顕著な貢献を顕彰し功労に報いることと、それを通して学会の運営・活動への貢献を奨励し活性化することは、当学会の存続・発展のために極めて重要であります。この趣旨をお汲み頂き、本件にご協力下さいますようお願い申し上げます。

つきましては、以下をご参照の上、所定の推薦用紙にて、本年度の功労賞候補者を御推薦下さい。

1. 推薦方法：他薦に限る。
2. 被推薦（受賞）資格者：原則として、被推薦年度および表彰年度において本会の正会員または学生会員または職員であつて、表彰年度において本会役員でないこと。
3. 推薦資格者：日本ロボット学会正会員。
4. 推薦締切：2025 年 1 月 15 日（水）

日本ロボット学会 功 労 賞 推 薦 用 紙

提出日	年 月 日	
推薦者	氏名	
	所属・肩書	
	連絡先	住所： Email: Tel. Fax.
候補者・団体	氏名・団体名	
	所属・肩書	
	連絡先	住所： Email: Tel. Fax.
貢献の内容および効果（できる限り具体的に記述ください）		
貢献の顕著さ（客観評価）		
候補者の努力の程度（具体的にお願いします）		

推薦書送付手順：

- ・ 功労賞候補推薦用紙を学会 HP¥日本ロボット学会について¥表彰¥表彰推薦のサイト <<https://www.rsj.or.jp/info/awards/koubo/>>よりダウンロード
 - ・ 推薦書記載の上、ロボット学会表彰係<secretary@rsj.or.jp>宛に mail で送付
配信タイトル：功労賞候補推薦
- ※表彰に関する規程は <https://www.rsj.or.jp/info/awards/rules.html> にて公開しています

第 17 回ロボット活用社会貢献賞 推薦募集

ロボットは、将来、人類のあらゆる活動において不可欠な存在となることが期待され、ロボット学・ロボット産業もそれを担う存在に成長することが望まれています。ロボット活用社会貢献賞は、この「ロボット活用社会」の実現に向けて、ロボットを様々な形で社会に普及・浸透させ、社会の変革に大きく貢献した、あるいは貢献しようとする活動や知見を顕彰し、もって上記将来像への接近を促進することを目的に制定されました。

本賞選考に当たっては、ロボット活用社会の実現への貢献の具体的な成果と客観的な顕著さ、および社会的影響の大きさを総合的に評価し、特にロボット活用社会の実現において革新的業績と認められる、あるいは成り得る貢献をした団体、個人を選定します。

つきましては、以下をご参照のうえ、所定の推薦用紙にて、本年度のロボット活用社会貢献賞候補をご推薦ください。

1. 推薦方法：他薦に限る
2. 被推薦（受賞）資格者・団体：表彰年度において本会役員が含まれないこと
3. 推薦資格者：日本ロボット学会正会員
4. 推薦締切：2025年1月15日（水）

日本ロボット学会 ロボット活用社会貢献賞 推薦用紙

提出日	年 月 日	
推薦者	氏名	
	所属・肩書	
	連絡先	住所： Email： Tel. Fax.
候補者・団体	氏名・団体名	
	所属・肩書	
	連絡先	住所： Email： Tel. Fax.
貢献の内容および 具体的成果		
貢献の顕著さ (客観評価)		
貢献の社会的影響 (客観評価)		

推薦書送付手順：

- ・ロボット活用社会貢献賞候補推薦用紙を学会 HP¥日本ロボット学会について¥表彰¥表彰推薦のサイト
<<https://www.rsj.or.jp/info/awards/koubo/>>よりダウンロード
 - ・推薦書記載の上、ロボット学会表彰係<secretary@rsj.or.jp>宛に mail で送付
配信タイトル：ロボット活用社会貢献賞候補推薦
- ※表彰に関する規程は <https://www.rsj.or.jp/info/awards/rules.html> にて公開しています

第 40 回研究奨励賞募集

研究奨励賞は、研究や技術開発を奨励し、若手の研究者、技術者を積極的に育成することを目的として、優れた業績をあげた新進の研究者または技術者に贈呈するものです。審査に当たっては、業績の新規性、独創性、発展性と、ロボット学に対する貢献度もしくはロボット産業に対する貢献度および社会に対する貢献度を評価します。応募要件につきましては次をご参照の上、本年度の研究奨励賞に応募してください。応募資格内であれば何度でも応募いただけますので、是非再応募もご検討ください。

1. 対象となる業績:

選考の対象は、以下の基準を満たす業績とする。

- (1) 応募者が主体となり実施した事がわかるもの
- (2) 研究者として実施をした結果に基づき発表した論文などの著作物
- (3) 技術者として実施をした結果に基づき発表した特許(出願中を含む)技報などの公開資料

2. 応募資格:

- (1) 本募集申請時において本会の正会員もしくは学生会員であること
- (2) 2024年4月1日において学士または相当の学位を取得後10年以下であること
(ただし産休・育児休業等取得者は、その期間を考慮する)
- (3) 研究奨励賞を受けたことのない者であること

3. 応募方法:

下記の日本ロボット学会研究奨励賞登録要領に従うこと。

4. 締切日: 2025年1月15日(水)

研究奨励賞登録要領

下記 URL の日本ロボット学会研究奨励賞候補者登録フォーム(Googleフォーム)にて所要事項の入力をお願いいたします。

日本ロボット学会研究奨励賞候補者登録フォーム

URL: <https://forms.gle/GVBGgUWS8K8Mp4z56>

スマホ等の端末からのアクセスには右の QR コードをご利用頂けます



申請に当たっては、上記登録フォームの入力と共に、別途下記のデータの提出が必要です。

- 1) 審査のための代表的な業績:論文, 特許明細(出願中でも可), 技法等, いずれか最大2件の書面。
特に論文については、別刷り等, 正式な掲載版を提出のこと。
- 2) 業績の研究技術を説明するダイジェスト画像 1 点
学会ホームページの「学会賞 推薦/応募の公募」<<https://www.rsj.or.jp/info/awards/koubo/>>の
研究奨励賞公募の項目に掲載の画像サンプルを参考にしてください
- 3) 業績の研究技術および業績に対する申請者の貢献内容を説明するプレゼン動画(3分以内)
 - ・動画のファイルサイズ:50MB 以下(2Mbps 程度)
 - ・動画フォーマット:下記などを参考に YouTube 推奨設定で準備のこと
 - ・YouTube でサポートされているファイル形式
<https://support.google.com/youtube/troubleshooter/2888402>
 - ・推奨エンコード
<https://support.google.com/youtube/answer/1722171>

これらのデータは、Google Drive, Microsoft OneDrive などでのデータ共有や、データ転送サービス等の手段で提出してください。上記登録フォームに、提出データを保存した共有フォルダーを直接アクセスできる URL をご記載ください。データ転送サービスを利用する場合は、データダウンロード期限の無い物を用いてください。

ご所属の団体の IT インフラ利用の制約で、Googleフォームや、上記のデータ共有手段が利用できない場合は、表彰受付係:award-koubo@rsj.or.jp宛に Mail でご相談ください。

日本ロボット学会・優秀学生賞公募のお知らせ

大学, 高等専門学校／日本ロボット学会正会員の皆様へ

優秀学生賞はロボット学への志を持った学生に対して, 学問を奨励するために, 学業成績が優秀で卒業見込みの大学学部生, 高等専門学校生に対して贈呈する賞です. 日本ロボット学会正会員の大学, 高等専門学校教員の皆様に自校からの推薦をお願い申し上げます.

■■募集要項■■

1. 受賞者の数:

広くロボット学に関する研究を行っている大学の「学科」および高等専門学校の「専攻科」に対して推薦者 5名につき 1名の学生を原則とし募集する. もし, 1校において複数の「学科」でロボット学の研究を行っていれば, それぞれの「学科」に対して原則 1名ずつの学生が受賞する. 高等専門学校の「専攻科」についても同様とする. また, 学科内に設置されている「群, 分野, コース」など, 学科長相当の役職者(所属長)が統括する組織についても, 学科相当として同様に扱う.

2. 受賞者の資格:

本賞の申請時において本学会会員であること.

3. 推薦者の条件:

専任の教員で本学会正会員が推薦者となる. 1 学科に対して, 1 名の優秀学生を推薦するにあたり, 5名ずつの推薦者を必要とする. ただし, 1 学科で推薦者が 5名に満たない場合にのみ, 複数の学科で 5名になる学科合同を1つの単位として 1名の受賞者を推薦できる. その場合 1名の専任教員が複数の学科の受賞者を推薦することはできない.

4. 推薦方法:

- 1) 下記の Web 推薦フォーム(<https://www.rsj.or.jp/info/awards/koubo/>にも掲載)に, 必要事項を入力の上送信する.
- 2) Web 推薦フォーム送信後に, 冒頭で入力した Mail アドレス宛に, タイトル「日本ロボット学会優秀学生賞申請フォーム」の Mail が自動配信されるので, 日本ロボット学会表彰係 (Mail:award-koubo@rsj.or.jp)宛に返信する.
- 3) 連絡係など, 学科長以外の方が2)の送信を行う場合は, 学科長宛てに必ず CC 送信する.

■ Web 推薦フォーム

<https://forms.gle/3igunMgzGsnFN7Wu5>



5. 推薦締切: 2025 年 2 月 14 日 (金)

6. 贈呈の発表:

贈呈は, 本学会事務局より, 対象大学の対象学科長に賞状を送付することにより行い, 受賞者の大学名, 氏名を本学会の Web ページで発表する.

問合せ先:

日本ロボット学会表彰係

Mail: award-koubo@rsj.or.jp TEL: 03-3812-7594

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11月～2025年8月)

開催日	行 事	開催地	会誌掲載号
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
11/19	SICE 中部支部技術講習会 「機械学習の基礎とロボティクス	オンライン	42巻9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
11/25～28	第15回マイクロ・ナノ工学シンポジウム	宮 城	42巻8号
11/25～28	第41回「センサ・マイクロマシンと応用システム」シンポジウム	宮 城	42巻8号
11/26	N0.04-24 シンポジウム「みんなで考える！自動運転／ADA	東 京	42巻9号
11/29	第23回 ロボット聴覚オープンソースソフトウェア HARK 講習会	東 京	42巻9号
11/30/～ 2025/2/23	マイクロマウス 2024	東 京	42巻9号
12/4～6	第46回国際画像機器展 2024	神奈川	42巻8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
12/12・13	第22回 ITS シンポジウム 2024	熊 本	42巻8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
12/18～20	第25回計測自動制御学会システムインテグレーション部門講演会	岩 手	42巻8号
12/20	人工知能学会 合同研究会 2024	神奈川	42巻9号
12/21	Sensing Solutions ハッカソン 2024	オンライン	42巻9号
12/21	第9回廃炉創造ロボコン	福 島	42巻9号
2025年 1/15・16	第37回 自律分散システム・シンポジウム	山 口	42巻9号
1/22～24	AROB 30th 2025	大 分	42巻7号
1/29～31	MEMS センシング&ネットワークシステム展 2025	東 京	42巻9号
3/2～5	第12回制御部門マルチシンポジウム	大 阪	42巻9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
5/26	デジタルツイン・DX シンポジウム 2025	東 京	42巻8号
6/17～19	エッジ AI イニシアチブ 2025	オンライン	42巻9号
7/1～4	COMPSAFE2025	兵 庫	42巻7号
8/3～6	2025 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (IEEE ICMA 2025)	中国北京市	42巻9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。

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 157 回 ロボット工学セミナー

水中ドローンの最前線 革新技術から実務応用まで

日時：2024 年 11 月 22 日（金）10:00～16:50

会場：オンラインにて開催。詳細はお申込み後にご案内いたします。

定員：配信 200 名（定員になり次第締め切ります）

参加費（税込）：※ 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

パブリックビューイング形式でオンライン配信視聴を承ります。大型モニターやスクリーンなど複数人で視聴いただくことが可能です。条件・価格は事務局までお問合せください。

口上：近年、小型で安価な水中ドローンの登場により、水中のインフラ点検や海洋生物のモニタリングなどがより容易かつ効率的に行えるようになってきた。一方で、視界の限られるモニターを通しての操作や、テザーケーブルの取り回しなど、水中ドローンならではの扱いの難しさもあり、誰もが気軽に利用するためには解決しなければいけない多くの課題が残されている。本セミナーでは、これらの課題を解決する、水中ドローンの通信・制御に係わる最新技術について紹介する。また、水上ドローンにおける最新の研究も取り上げ、水中だけでなく水上におけるドローン技術の実務への導入事例をも紹介する。

オーガナイザー：盛永 明啓（長崎大学）

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：

10:00-10:10 <開会挨拶・講師紹介>

10:10-11:10 第 1 話 遠隔操縦型海中ロボットの入門から活用まで：極限環境ロボットとビジネスロボットは何が違うのか？

海洋研究開発機構 吉田 弘

水中ドローンが市場に出回りはじめてまもなく十年が経とうとしている。中国発のこの水中ロボットのおかげで、水中ロボットの知名度があがり、身近なロボットの一つとなった。水中ドローンは専門的には遠隔操縦型無人探査機（Remotely Operated Vehicle: ROV）に分類されるが、ダムや水道管の点検以外では、深海用 ROV を主としていたわが国においては、水中ドローンは ROV とは別のカテゴリと考えられる場合もある。いま、わが国では

遠隔操作が不要な AUV（Autonomous Underwater Vehicle: 自律型無人探査機）が注目を集めているが、ビジネス用途では人の意思がリアルタイムで反映できる ROV が使いやすい傾向にある。本講演では、国内に視点をのけた、ROV を中心とした水中ロボットの紹介、研究開発から利用までの歴史、私達のような研究機関が利用する極限環境ロボットとビジネス用のロボットの大きな違い、そしてビジネスに水中ロボットを使うときに考慮すべき重要な点を紹介し、今後、ビジネスで主流になると推測される水中ロボットについて私的な意見を述べる。

11:10-11:20 <休憩>

11:20-12:20 第 2 話 水中作業を効率化する小型軽量な水中ロボットの開発

龍谷大学 坂上 憲光

水中ロボットの自動化や自律化は進んでいる一方で、環境との接触を必要とする水中作業では、依然として潜水士や熟練した操縦者が操作する水中ロボットに依存する部分が多い。我々の研究室では、水中環境とロボットの間力学的な相互作用が生じる水中作業を効率的に行うため、遠隔操作型ロボットの開発とその機能の自動化に取り組んできた。これまでに、双腕を持つ水中ロボットの物体把持時の姿勢角制御、採泥機構を備えた水中ロボットによる琵琶湖での自動採泥、水中ロボットの冗長スタを考古学調査の発掘に利用するなど、より効率的な作業を実現してきた。本セミナーでは、水中構造物のメンテナンスや考古学調査といった水中作業の効率化に向けた我々の最近の研究成果を紹介する。

12:20-13:20 <休憩(昼食)>

13:20-14:20 第3話 水中ロボットの作業性向上に向けた水中光無線通信装置の活用と今後の展望

島津製作所 末竹 哲也

近年の洋上インフラ等における水中での作業や点検、メンテナンス需要の増加が見込まれる。そこで、水中作業の効率化やコスト削減、安全性向上のために、水中ロボットを使用する機会が増えつつある。しかし、現在主力であるケーブルを有する水中ロボット(ROV)による作業では、ケーブルが潮流の影響を受け、水中での抵抗となり機動性が失われること、ケーブルが構造物に絡まることの原因となり、ケーブル切断による水中ロボットのロスト等といったリスクがある。これらを解決する手段の一つが、ケーブルレス(無線)の水中ロボットである。一部の水中ロボットにおいて、音響無線通信機による低容量データで長距離のロボット操作及び観測データの伝送が行われているが、大容量の映像データのリアルタイム送信等に課題が残っているのが現状である。そこで、島津製作所では短距離ではあるが数十 Mbps クラスの高速通信を実現する水中光無線通信装置を開発し、実証試験を経て装置を販売してきた。実証する中で明確になってきた、濁りや太陽光などの外乱の影響、光の指向性により通信品質の悪化などの解決が必要な課題と今後の開発の展望について紹介する。

14:20-14:30 <休憩>

14:30-15:30 第4話 ドローンと推力偏向技術

徳島大学 三輪 昌史

近年の制御工学、半導体加工技術、材料科学の発展により、無人航空機はハンドメイドできるほど身近なものとなった。特にマルチコプタ型のドローンの発展は顕著であり、映像通信機能を加えることで、航空撮影や各種計測など、従来実機で行われていた作業を安価に代行できる装置として広まっている。加えて、トンネル壁面検査などコストと人手がかかる作業にも無人航空機の使用が提

案されている。我々の研究グループでは推力偏向技術でドローンの姿勢制御性能を向上させ、環境への対応能力を強化した機体を開発してきた。例えば、任意の機体姿勢を保持して飛行できるドローンや、散水の反動を抑えて正確な散水を行うドローン、水中機動可能な水空ドローンは、プロペラ回転面を傾斜させることで推力偏向を行っている。また、二次元偏向ノズルを用いたVTOL型ドローンも開発した。本発表ではこれらの事例を紹介しながら推力偏向技術について解説する。

15:30-15:40 <休憩>

15:40-16:40 第5話 DIY ドローンで切り開く水上・水中インフラ点検

夢想科学株式会社 泉 保則

近年、インフラ点検における安全性の向上や効率化のために、ドローン(マルチコプター)が広く導入されている。講演者は、ラジコン歴40年以上の経験を活かし、2010年頃にドローンに興味を持ち、空撮の技術を活かし、インフラ点検に応用することを目指した。しかし、当初は法的な制約があり、実務での利用は困難だった。転機となったのは、2014年に国土交通省が開始した「次世代社会インフラ用ロボット現場検証」プロジェクトで、講演者も2015年から参加し、4年間の実証実験を経て、2019年には法改正とともに「点検支援技術性能カタログ」に登録され、ドローンを用いたインフラ点検が正式に可能となった。本講演では、講演者が手がけた水上・水中フィールドに対応したドローンの開発経緯と実務導入事例について紹介する。また、大学との共同研究で開発されたASV-ROV連携システムや水路トンネル調査用ASVについても解説する。

16:40-16:50 <閉会挨拶>

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

本会協賛行事

会 合 名	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
主 催		
SICE 中部支部技術講習会 「機械学習の基礎とロボティクス」 計測自動制御学会 中部支部	2024年11月19日 Zoomによるオンライン開催	https://www.sice.or.jp/org/chubu/seminar/ml2024.html
N0.04-24シンポジウム 「みんなで考える！自動運転／ADA」 公益社団法人自動車技術会	2024年11月26日 東京科学大学大岡山キャンパス デジタル多目的ホール	https://www.jsae.or.jp/assoc/event/gakkai/research/2024ver/page04-24/
第23回 ロボット聴覚オープンソースソフトウェア HARK講習会 東京科学大学工学院システム制御系 中臺研究室 他14団体	2024年11月29日 東京科学大学大岡山キャンパス	https://hark.jp/event23/
人工知能学会 合同研究会2024 一般社団法人人工知能学会	2024年12月20日 慶應義塾大学 日吉協生館+来往舎+オンライン	https://www.ai-gakkai.or.jp/sigconf2024/
Sensing Solutionsハッカソン2024 Sensing Solutionsハッカソン2024 実行委員会	2024年12月21日 オンライン	https://sensing-solution-hackathon.sonyged.com/
第37回 自律分散システム・シンポジウム 公益社団法人 計測自動制御学会	2025年1月15・16日 山口市産業交流拠点施設 KDDI維新ホール	https://sites.google.com/sicedas.org/das37th/
MEMSセンシング&ネットワークシステム展2025 一般財団法人マイクロマシンセンター	2025年1月29～31日 東京ビッグサイト(東京国際展示場)東ホール	https://www.optojapan.jp/mems/ja
第12回制御部門マルチシンポジウム 公益社団法人 計測自動制御学会	2025年3月2～5日 大阪工業大学梅田キャンパスOIT梅田タワー	https://mscs2025.sice-ctrl.jp/
2025 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation (IEEE ICMA 2025) IEEE ICMA国際会議 事務局	2025年8月3～6日 中国北京市 Beijing Empark GrandHot	http://2025.ieee-icma.org/

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		
マイクロマウス2024 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団	2024年 11月30日～2025年2月23日 東京流通センター	https://www.ntf.or.jp/
第9回廃炉創造ロボコン 廃止措置人材育成高等専等連携協議会	2024年 12月 21日 日本原子力研究開発機構 檜葉遠隔技術開発センター	https://fdecomi.fukushima-nct.ac.jp/
エッジAIイニシアチブ2025 EE Times Japan	2025年 6月 17～19日 オンライン	https://members13.live.itmedia.co.jp/library/NjY1NTc%253D

新入会員

(2024年10月入会の会員)

正 会 員

19130 赤川 徹朗	19137 青木 友哉	19140 尾崎 利樹
19141 齊藤 尚平	19142 星牟禮健也	19144 森田 夏実
19147 安藤 幸治	19148 馬場 惇	19152 高橋 裕章
19154 楊 亮亮	19155 石橋 麻希	

学 生 会 員

19127 中村啓太郎	19128 SURIYASOMBOON PASUT	
19129 山下 響	19131 藤原 瑞穂	19132 室越 廉士
19133 佐久間歩夢	19134 岩井 洸樹	19135 原 拓己
19136 高村 悠真	19138 波多野遥太	19139 佐藤 涼耶
19143 中野 杏梨	19145 山根 広暉	19146 山本真太郎
19149 Cai Mu	19150 西井 隆聖	19151 王 旅青
19153 渡辺 潤	19156 松高 和輝	19157 小杉 幸穂
19158 松崎 史弥		

賛 助 会 員

S0369 ダイヤライト (株) S0370 (株) シュルード設計

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
	第 7 号	〔 〕	「登る」ロボット
	第 8 号	〔 〕	刺激一応答性に基づくロボティクス

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) *バハクサーク(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(ユガスイトロテクノ) *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)	土方祥平(名古屋工大)
鶴澤匠吾(中央大)	澤橋龍之介(中央大)	塚崎優生(名古屋工大)	山本晃平(東北大)
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)	鷲山玄(名古屋工大)
川脇優輝(東京大)	清水翔也(東北大)	寺山伊織(中央大)	
釵持優人(東北大)	下田祐輔(中央大)	長岡瞬(福島大)	
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9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 正木みゆき

〒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。