

第 16 回日本ロボット学会学術講演会 (RSJ'98 in Sapporo) 講演募集

主催: (社)日本ロボット学会
協賛: 計測自動制御学会, システム制御情報学会, 情報処理学会, 人工知能学会, 精密工学会, 電気学会, 電子情報通信学会, 日本機械学会, 日本ファジィ学会, 農業機械学会, バイオメカニズム学会
後援: 北海道, 札幌市, 北海道通商産業局, 北海道大学先端科学技術共同研究センター, 日本ロボット工業会, 製造科学技術センター, 北海道科学産業技術振興財団
会期: 1998年9月18日(金), 19日(土), 20日(日)
会場: 北海道大学 高等教育機能開発総合研究センター (〒060-0817 札幌市北区北17条西8丁目)

● 講演募集日程 (期日厳守)

講演申込締切日: 1998年6月19日(金)
講演予稿集原稿締切日: 1998年7月17日(金)

1. 講演者資格・発表方法:

登壇者は本学会の個人会員であることが必要です。講演内容は著者の原著であり、他の刊行物に未発表のものに限りません。講演の採否は実行委員会に一任願います。(※外国, とくに近隣諸国から応募される方については、必ずしも本学会会員である必要はありません。)なお、発表言語は日本語か英語とし、発表時間は討論を含めて今回は20分です。発表用機器としてOHP, VTR(VHSのみ)を用意します。スライドプロジェクタ, コンピュータ出力投影用の液晶プロジェクタは用意しません。他の機器を必要とする方は事務局に相談下さい。

なお、本学会では、優秀な研究発表を行った若手会員を表彰しております。学生会員, 若手会員の積極的な講演発表と登録を期待しています。

2. 講演予稿集の発行:

全ての講演に対して予稿集を発行します。講演申込された方には、1講演あたり2ページの原稿を期日厳守でご提出下さい。言語は日本語または英語とします。講演原稿は、原稿原本とコピー2部を学会事務局宛にお送り下さい。(※講演申込時の講演題目及び登壇者の変更は特別の事由がない限り認めません)

なお、原稿の書き方は、学会誌3月号会告5ページを参照下さい。また、RSJ98ホームページにも詳しい書き方を掲載してあります。

3. 講演申込方法:

RSJ'98の講演申込は、以下の2通りで実施します。

- 1) RSJ'98のホームページ(<http://ccrwww2.complex.eng.hokudai.ac.jp/~rsj98>)にアクセスし、そこにあるオンライン申込フォームによりお申し込み下さい。

<オンライン受付・お問い合わせ先>

第16回日本ロボット学会学術講演会(RSJ'98)プログラム委員会

ホームページ: <http://ccrwww2.complex.eng.hokudai.ac.jp/~rsj98>

E-mail アドレス: rsj98prg@complex.eng.hokudai.ac.jp

- 2) 上記の申込方法ができない方に限り、従来の方法による申込を受け付けます。所定の申込書(学会誌3月号に綴じ込み)に記入の上、郵送もしくはFaxにて下記の学会事務局学術講演会係にお申込下さい。

4. 講演申込金・送金先:

上記いずれの申込みの場合にも、1件あたり5,000円の講演申込金が必要です。講演申込時に下記にご送金下さい(なお、送金者がわかるように講演申込者名を必ずお書き下さい。また、申込後の返却はいたしませんのでご注意下さい)。

銀行振込 あさひ銀行 本郷支店(普)1063675 (社)日本ロボット学会

郵便振込 00190-8-57896 (社)日本ロボット学会

5. 講演原稿送付先・お問い合わせ先:

(社)日本ロボット学会 学術講演会係

〒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

● オーガナイズドセッションの追加

以下のオーガナイズド・セッションが1件追加されました。

15. レスキューロボット機器 / 田所 諭(神戸大), 大須賀公一(京大), 高森 年(神戸大)
一般の方々からのオーガナイズド・セッションへの多数の応募をお待ちしています。

● 併設行事紹介: ロボットを通じた青少年向け創造科学技術シンポジウム

<開催日・会場>

・9月20日(日) 札幌市青少年科学館

<内容>

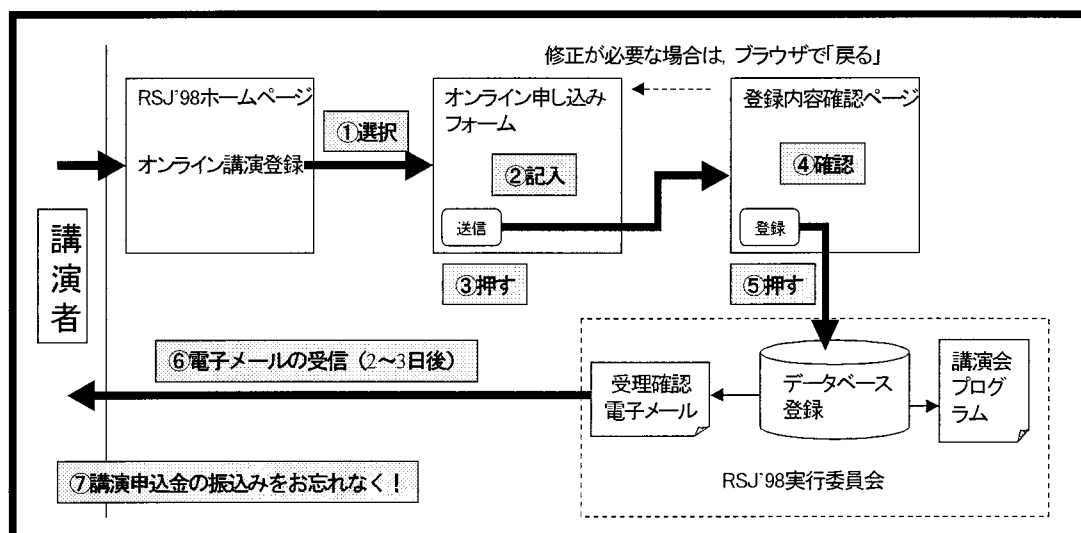
・わが国には鉄腕アトムに代表される夢のあるロボット像があり、現在のロボット研究者に有形無形の影響を与えており、工学そして工場内ロボットにとどまらず、情報、人間、生物、医療福祉、社会、教育などの研究者をも結集する幅広いロボット学、あるいはロボット科学技術ともいべき分野を結集してきました。本シンポジウムでは、これらの成果を青少年を対象に積極的に公開し、聴講するだけでなく、実際に参加し体験することによって創造的な科学技術を育むため、大学、研究機関の学生、若手研究者を中心に以下の行事を企画しております。

- 1) ロボット科学への招待: 第一線のロボット研究者によるロボット科学の面白さを実演とともに紹介します。
- 2) ロボット技術最先端のデモンストレーション: 大学や研究機関で開発された生物型ロボット、人間型ロボット、また医療福祉分野や屋外で活躍するロボットなどを実演展示し、青少年に親しみを持ってもらいます。
- 3) ロボットへの挑戦: センサ、機械、電子回路などからなるロボット本体と計算機または操縦装置とつなげて実際に動かす手作りロボットに挑戦します。

● オンライン講演申し込みをご利用ください!

- 面倒な手書き・郵送・はがきの同封などは不要です。
- 確認ページ・E-mailによる受領証の発行など、登録が確実に行われるように配慮してあります。
- Web ブラウザをお持ちで^(*)インターネット接続可能なら、すぐに登録可能です。
- 登録内容が直接データベースに入りますので、転記による誤りがありません^(**)。

本講演会では、講演申し込みはすべて原則として、Web ページを用いたオンラインによる登録をお願いしています。http://ccrwww2.complex.eng.hokudai.ac.jp/~rsj98 にアクセスして、次のような手順で申し込みください。



*注1) Internet Explorer 3.0, または Netscape Navigator 3.0 以上を推奨します。

*注2) 誤字・書式の誤り等はすべて入力者の責任となりますので、注意事項をよく読まれて正しく入力するようお願いいたします。

有料広告

第16回 日本ロボット学会 学術講演会 宿泊・航空券のご案内

平成10年9月18日(金)～9月20日(日)の3日間、北海道大学におきまして『第16回 日本ロボット学会 学術講演会』が開催されます事を心よりお祝い申し上げます。

この度、近畿日本ツーリスト(株)が参加される会員の皆様へ(宿泊・航空券)のお世話をさせていただくことになりました。

大会期間中、大規模な学会と重なっており、個人が、宿泊・航空券を確保することは困難と思われまます。

私共は、全国各地より札幌大会へご参加される皆様方の利便を図るように企画準備いたしております。皆様方のご来道とご利用をお待ち申し上げます。

近畿日本ツーリスト株式会社
札幌駅前支店

■札幌市内宿泊のご案内

宿泊日 平成10年9月17日(木)～9月20日(日)
宿泊条件・料金

区分記号	クラス	予定ホテル名	室タイプ	宿泊料金
イ	シティホテルクラス	京王プラザホテル	シングル	12,000円～14,000円
		札幌プリンスホテル 他	ツイン	10,000円～12,000円
ロ	ビジネスホテルクラス	札幌ステーションホテル	シングル	9,000円～11,000円
		ススキノグリーンホテル1 他	ツイン	8,000円～9,000円
ハ	エコノミーホテルクラス	チサンホテル札幌本館	シングル	7,500円～8,500円
		マークスイン札幌 他	ツイン	6,500円～7,500円

※宿泊料金は、ホテルおよび部屋タイプにより同一クラスでも異なりますのでご了承ください。

※ホテルの宿泊料金は1泊朝食付・税金・サービス料込みのお1人様料金です。
※確保しているホテルが満室になり次第締切らせていただきますので、お早目の申し込みをお願い致します。

■申込み方法のご案内

- ・別紙申込用紙に必要事項をご記入の上、ファクシミリ又は郵送にて近畿日本ツーリスト(株)札幌駅前支店宛お送り下さい。
- ・申込締切日 平成10年8月14日(金)必着
- ・申込書が弊社に到着しだい受付確認書を送付いたします。
- ・予約内容と料金(振込の案内)を、8月24日(月)～9月1日(火)の間に書面で送付いたします。
- ・料金は9月7日(月)までに全額を銀行振込又は現金書留にてご送付下さい。
- ・尚、通信費としてお申し込み1名様につき500円を加算させていただきます。
- ・予約券はご入金後送付いたします。

■申込み先

〒060-0807 札幌市北区北7条西4丁目 新北海道ビルディング1階
近畿日本ツーリスト株式会社 札幌駅前支店
『第16回 日本ロボット学会 学術講演会』デスク
担当 信原・高橋(知)
電話 (011) 716-5522・716-5533

FAX (011) 716-5501

■割引航空券のご案内

《団体利用便》

	記号	搭乗月日	区間	発時間	
往	(A)	9/17(木)	東京-札幌	14:00-15:00	
	(B)	9/17(木)	東京-札幌	17:00-18:00	
	(C)	9/17(木)	関西-札幌	14:00-15:00	
	(D)	9/17(木)	関西-札幌	18:30-19:30	
	(E)	9/17(木)	名古屋-札幌	14:30-15:30	
	F	9/17(木)	福岡-札幌	11:00-12:00	
	路	G	9/18(金)	東京-札幌	7:30-8:30
		(H)	9/18(金)	東京-札幌	14:00-15:00
		I	9/18(金)	伊丹-札幌	8:00-9:00
		(I)	9/18(金)	関西-札幌	14:00-15:00
		K	9/18(金)	名古屋-札幌	8:00-9:00
復		a	9/20(日)	札幌-東京	17:00-18:00
		b	9/20(日)	札幌-東京	19:00-20:00
	c	9/20(日)	札幌-関西	16:00-17:00	
	d	9/20(日)	札幌-伊丹	17:30-18:30	
	e	9/20(日)	札幌-名古屋	18:00-19:00	
	(f)	9/21(月)	札幌-東京	11:00-12:00	
	g	9/21(月)	札幌-東京	18:00-19:00	
	(h)	9/21(月)	札幌-関西	11:00-12:00	
	i	9/21(月)	札幌-伊丹	17:30-18:30	
	(j)	9/21(月)	札幌-名古屋	10:00-11:00	
	(k)	9/21(月)	札幌-福岡	11:00-12:00	

《特別割引片道運賃》

記号を○印で囲んだ便が特別設定便となります。

	特別設定便	設定便	普通運賃
東京-札幌	12,500円	14,000円	(25,000円)
関西-札幌	17,500円	19,500円	(31,250円)
名古屋-札幌	16,500円	18,500円	(28,350円)
福岡-札幌	24,000円	26,000円	(39,400円)

※上記出発時間は平成10年4月現在の仮ダイヤに基づいております。多少変更になることがありますのでその場合はご了承ください。

※各指定便10名以上の申し込みがあった場合に限りこの割引が適用されます。

※弊社の集客が10名未満の場合、各特別運賃でご利用頂くために便の変更をお願いする場合がございます。

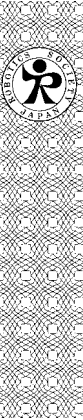
もしくは別途割増料金となりますのであらかじめご了承ください。

※確保している指定便(各便15~100名)は満員になり次第締め切りますので、お早めにお申し込み下さい。

※上記料金は平成10年4月現在のものであり、航空運賃等の条件変更により価格が変更になる場合があります。

近畿日本ツーリスト(株)札幌駅前支店宛
〒060 札幌市北区北7条西4丁目 新北海道ビル1階
TEL 011-716-5522 ・ FAX 011-716-5501

第16回 日本ロボット学会 学術講演会 宿泊・航空券・申込書



住 所 〔予約確認書〕 送付先	〒 (勤務先・自宅) 必ずお手許に届く住所をご記入下さい。	弊 社 記 入 欄	
代表者氏名		受 付 No.	
電話番号 FAX番号	TEL - - 内線 () FAX - -	申込受付日	年 月 日
		受付確認書 発 送 日	年 月 日
		予約回答書 発 送 日	年 月 日

(ふりがな) お 名 前	性 別	年 齢	航 空 機		宿 泊 日							
			往 路	復 路	記 号	種 別	9/17	9/18	9/19	9/20		
例) きんき たらう 近 畿 太 郎	男 女	55	A	g	イ	ツガル ツイン	○	○	○	○		
1	男 女					ツガル ツイン						
2	男 女					ツガル ツイン						
3	男 女					ツガル ツイン						
4	男 女					ツガル ツイン						
5	男 女					ツガル ツイン						
備 考												

※航空券：指定便以外の便ご希望の方は割引種別（早割 28 等）をご記入の上、備考欄にご記入下さい。
記入がない場合は、通常運賃のお手配となります。

第16回日本ロボット学会学術講演会 宿泊・航空券のご案内

1998年9月18日(金)～20日(日)の3日間、北海道大学において開催の日本ロボット学会に参加される会員の皆様の宿泊・航空券の取扱いをJR北海道におまかせ頂きましたので是非ご利用下さい。

1. 宿泊のご案内

宿泊料金は、1泊朝食付税金・サービス料込みのお1人様分です。

クラス	ご利用予定ホテル名	室タイプ	宿泊料金	申込記号
ｼﾝｸﾞﾙ	ホテル クレスト札幌 札幌第1ワシントンホテル	ｼﾝｸﾞﾙ	9,700円	A-1
		ﾀｲﾝ	9,500円	A-2
ﾀｲﾝ	ホテル330グランデ札幌	ｼﾝｸﾞﾙ	9,000円	B-1
		ﾀｲﾝ	8,500円	B-2
	ホテルダイナスティ 札幌クレセントホテル ホテルサッポロメッツ	ｼﾝｸﾞﾙ	7,400円	C-1
		ﾀｲﾝ	6,400円	C-2
	札幌ルナホテル	ｼﾝｸﾞﾙ	5,800円	D-1
		ﾀｲﾝ	4,800円	D-2

- (1)申し込みは、申込記号でご記入下さい。
- (2)ツインルームご希望の方は、申込書に同室者のお名前をご記入下さい。
- (3)先着順に受付をし、満室になった場合は他のホテルをご利用いただくこともございますので予めご了承下さい。

2. 割引航空券のご案内

同一便に10名様以上のご利用がある場合は、下記の特別割引料金が適用となります。
尚 下記の設定便は、早割28(金～日設定)よりお安くっておりますので是非ご利用ください。

区 間	往 路			復 路			特別割引料金 (片道)	(ご参考) 普通運賃 (片道)
	月日	出発予定時刻	記号	月日	出発予定時刻	記号		
東京～札幌	9/17	17:00頃	A	9/20	19:30頃	ア	12,500円	25,000円
	9/18	8:00頃	B	9/21	16:30頃	イ		
大阪～札幌 鶴ヶ島:伊	9/17	15:30頃	C	9/20	17:30頃	ウ	17,500円	31,250円
	9/18	10:00頃	D	9/21	17:30頃	エ		
名古屋～札幌	9/17	19:00頃	E	9/21	17:00頃	オ	16,000円	28,350円
仙台～札幌	9/17	17:30頃	F	9/21	18:00頃	カ	12,000円	21,350円
福岡～札幌	9/17	11:30頃	G	9/21	14:30頃	キ	21,500円	39,400円

- (1)同一便に10名様以上のご利用がない場合は、普通運賃またはご希望により各種割引運賃等でご利用いただけます。
- (2)出発予定時刻は、本要項作成時点での航空ダイヤに基づき記入してありますので、1時間前後程度の時間変更がある場合がありますのでご了承ください。
- (3)先着順に申し込み受付をいたしますので、満席になり次第締切りとさせていただきます。
- (4)申し込み内容以外のご要望がある場合は、申し込み備考欄に日程・区間・便名・希望する割引種別等を詳しく記入しお申し込みください。
- (5)航空券の各種割引運賃のご案内は、下記のようなものがございます。是非お申込みください。

割引種別	割引率	概 要 (座席数に限りがあります)
ｽｰﾊﾞｰ早割り (ANAのみ)	50% ～ 35%	28日前までに予約し日帰りを含む14泊以下の往復旅程。変更不可 払戻しの際は、適用早割運賃の50%で予約便出発前に限り払戻可
早割28	45% ～ 30%	28日前までに予約。変更不可払戻しの際は上記同様。
早割21	30% ～ 20%	21日前までに予約。適用早割運賃の35%出発前に取消しない場合は 70%相当額の早割取消手数料等がかかります。
早割14	20% ～ 10%	14日前までに予約。適用早割運賃の25%出発前に取消しない場合は 50%相当額の早割取消手数料等がかかります。

3. お申し込み方法と変更・取消料のご案内

(1)別紙申込書に必要事項をご記入のうえ、8月20日(木)までにFAXまたは郵便にてお送りください。

申込先: J R北海道旅行センター札幌支店大会係 ☎ 060-0806 札幌市北区北6条西4丁目 札幌駅内
 電話 011-222-6144 FAX 011-231-6782
 担当 定岡・高橋

(2)出発の10日前には、宿泊券・航空券引換証および請求書・銀行支払振込用紙をお送りいたしますので請求書記載の日までにご送金ください。なお旅行取扱手数料としてお1人様500円を申し受けます。

(3)変更・取消料・変更手数料は下記の内容となります。

- 宿泊 ご宿泊の13日前以降4日前まで: 宿泊料金1泊分の30%
 " 3日前以降 : " 50%
 (宿泊で無連絡不泊の場合は、100%の取消料を申し受けます)
- 航空 ご搭乗の13日前以降4日前まで: 仙台～札幌 2,000円 東京・大阪・名古屋～札幌 3,000円
 福岡～札幌 4,000円
 " 3日前以降 : 仙台～札幌 4,000円 東京・大阪・名古屋～札幌 6,000円
 福岡～札幌 8,000円
 (航空券の日付・便名の変更でも上記手数料と航空券1枚につき420円いただきます。)

J R北海道旅行センター札幌支店大会係宛 TEL: 011-(222)-6144 担当定岡・高橋
 FAX: 011-(231)-6782

日本ロボット学会 宿泊・航空券等申込書

クーポン券送付先

フリガナ 氏名	TEL ()-()-(内) FAX ()-()-(内)
ご住所 ☎	

	フリガナ 氏名	年 齢	性 別	宿 泊				宿泊第2 希 望	フリガナ 同室者名	航 空	
				9/17	9/18	9/19	9/20			往 路	復 路
例	ホカ イ 知 太郎 北海 太郎	50	男	A-1	A-1	A-1		B-1		A	ア
①											
②											
③											
④											
⑤											
⑥											
⑦											

備考

返金時振込口座
 口座名義 _____ 銀行名 _____ 支店名 _____ 口座番号 _____

— 1998年度ロボット工学セミナー 開講のお知らせ —

ベーシックセミナー

第55回講習会 — 続続・こうすればロボットが作れる —

主催: (社) 日本ロボット学会
協賛: 計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本建築学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会
日時: 1998年6月24日(水) 9:30~16:45
場所: 工学院大学 東京都新宿区西新宿1-24-12 TEL 03-3342-1211 (JR・小田急・京王線 新宿駅西口徒歩5分)

口上: 実験用ロボット製作のノウハウをモータの選定・駆動法、センサ設計、計算機システムの構成法などの観点から、実際のロボット開発例を交えて解説します。ロボット研究の最前線におられる方々を講師陣に迎えての密度の高いセミナーです。昨年度開催されて非常に好評だった「続・こうすればロボットが作れる」の続編になっています。研究に適したオリジナルな実験用ロボットを作ってみようとしている方にお勧めのセミナーです。
 オーガナイザ: 内海典之 (トキコ)、小林喜一 (三菱重工業)

- 第1話** ロボット工学総合案内
9:30~11:00 東京工業大学 広瀬茂男
- 第2話** 自律型全方向移動ロボットの設計と開発
11:10~12:40 理化学研究所 浅間 一
- 第3話** リモートブレインロボットをつくる
13:30~15:00 東京大学 稲葉雅幸
- 第4話** パーソナル移動ロボットの作り方
15:15~16:45 オーストラリア国立大学 松本吉央

定員: 60名 (定員になり次第締め切ります)
参加費: 会員/協賛学会員 25,000円、学生 5,000円、
 会員外 36,000円 (税込)

シンポジウム

— ロボット関連技術の最近のトピックス —

主催: (社) 日本ロボット学会
協賛: 計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本建築学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会 (予定)
日時: 1998年9月9日(水) 10:00~17:00
場所: 飯田橋レインボービル
 東京都新宿区市谷船河原町11 TEL 03-3260-4791 (JR・地下鉄 東西線・南北線・有楽町線 飯田橋駅徒歩5分)

口上: ロボット技術者の夢は、科学技術を用いて人間の能力を実現してみたいということです。このため、ロボット関連技術は非常に多岐にわたり、人工知能、人工生命、複雑系、さらには「心」の問題等の哲学にまで結び付くこととなります。本シンポジウムでは、様々な観点からその分野の専門家にロボット関連技術の最近のトピックスを語っていただき、今後のロボット技術の動向を占ってみたいと考えています。 オーガナイザ: 藪田哲郎 (NTT)

- 認知科学は困窮にどこまで迫れるか? NTT 吉川 厚
- 人工知能はサッカーに新たな戦略を生み出すか? ソニー 北野宏明
- 学習機能はロボットをどこまでかしくするか? 機械研 柴田崇徳
- 人工生命と進化システム ATR 下原勝憲
- カオス工学はロボット分野に新たな視点を与えるか? (仮) 東大 合原一幸
- ロボットと「心」 NTT 藪田哲郎

定員: 100名 (定員になり次第締め切ります)
参加費: 一律 3,000円 (税込)

《申し込み方法》

下記申込書に詳細を記入の上、学会宛お申し込みください。
 参加費のお振り込みに、請求書等が必要な場合は別途お申し出ください。また、所定の用紙がある場合は、その旨申込書に明記の上、同封ください。

参加費振込先: 銀行振込: あさひ銀行本郷支店 (普) 1063675, 郵便振替: 00190-8-57896

ともに <加入者名> (社) 日本ロボット学会

- *参加費には配布資料代を含み、昼食代は含みません。
- *参加費はベーシックセミナー2回分、またはアドバンスドセミナー2回分をまとめてお申し込みの場合、1割引、ベーシックおよびアドバンスドセミナー4回分をまとめてお申し込みの場合は2割引にいたします。ぜひシリーズを通してお申し込みください。
- *会場、講師、日時等は都合により変更になる場合がありますのでご了承ください。

----- キリトリ線 -----

ロボット工学セミナー 講習会申込書		受付番号*	
講習会名	編		
会員NO.	会員資格	<input type="checkbox"/> 正会員 <input type="checkbox"/> 学生 <input type="checkbox"/> 賛助会員 <input type="checkbox"/> 協賛学会員 <input type="checkbox"/> 会員外	
参加費	¥	支払方法	<input type="checkbox"/> 郵便局 <input type="checkbox"/> 銀行振込 <input type="checkbox"/> その他 (月 日付)
フリガナ	TEL. ()		
氏名	FAX. ()		
勤務先	部署		
連絡先	〒		
研究・専門分野			

アドバンスドセミナー

第56回講習会
2足歩行ロボット技術の現在
—ヒューマノイドの基盤技術—

主催: (社) 日本ロボット学会
協賛: 計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本建築学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会 (予定)
日時: 1998年10月19日 (月)
場所: 工学院大学 11階会議室
東京都新宿区西新宿 1-24-12 TEL 03-3342-1211
(JR・小田急・京王線 新宿駅西口徒歩5分)

口上: 従来、ロボット工学の専門家間でさえ2足歩行は不安定で実用に耐えないと考える人が少なくありませんでした。しかし、早稲田大学の加藤一郎教授の先駆的な研究以来、技術は着実に進歩を続け、最近になって本田技研や早稲田大学のヒューマノイド・タイプのロボットの発表により、その目ざましい成果と応用可能性が一般の人々からも注目されつつあります。本セミナーでは、長年にわたってヒューマノイドの基盤技術である2足歩行技術を研究されてきた先生方に2足歩行ロボット技術の基礎から最先端までをご紹介します。
オーガナイザ: 梶田秀司 (機械技術研究所)

講師:

早稲田大学における2足歩行ロボットの開発/早大 高西淳夫
2足歩行ロボットの力学・機構とその制御/大阪大 古荘純次
2足歩行ロボットのリズムベース型運動制御/熊本大 川路茂保
(タイトル未定) / (株) 本田技術研究所 平井和雄

講演概要:

早稲田大学における2足歩行ロボットの開発 (早大 高西淳夫)
早稲田大学では1966年の3関節の脚モデルの試作以来、今日まで30余年にわたって2足歩行ロボットの開発を行ってきた。本講演では、歴史的流れを踏まえながらそれらのロボットの機構と制御について解説を試みる。

2足歩行ロボットの力学・機構とその制御 (大阪大 古荘純次)
ロボットによる2足歩行の実現を目指して、多くのロボットが開発されてきた。力学および制御の観点から、人に近い歩行を実現するための機構およびアクチュエータの条件について検討し、歩行ロボット開発の指針を与える。また、これらの基礎となる運動方程式の誘導およびシミュレーション手法についても講述する。

2足歩行ロボットのリズムベース型運動制御 (熊本大 川路茂保)
歩行ロボットがうまく歩けるかどうかは機構と制御が鍵となるが、中でも制御の方式と軌道設計は重要な問題である。本講演では、歩行のリズムに着目した運動制御と、悪環境下での歩行を可能にするための階層化制御について解説を試みる。

定員: 60名 (定員になり次第締め切ります)

参加費: 会員/協賛学会員 25,000円、学生 5,000円、
会員外 36,000円 (税込)

申込先: (社) 日本ロボット学会 講習会係

〒113-0033 東京都文京区本郷 2-19-7 ブルービルディング 2階
TEL 03-3812-7594 FAX 03-3812-4628

ベーシックセミナー

第57回講習会
創発的ロボット教育
—ロボコンの勝ち方、大学での創造実習を通じて—

主催: (社) 日本ロボット学会
協賛: 計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本建築学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会 (予定)
日時: 1998年12月17日 (木)
場所: 工学院大学または慶應義塾大学理工学部キャンパス (予定)

口上: マイクロロボットやパーソナルロボットと呼ばれるロボットがよく聞かれるようになりロボコンが人気を博していますが、ロボコンをはじめとする創発的な教育の現状やあり方についての議論を深めていただき、またロボコンで優秀な成績を残したチームの苦勞話をまじえてロボコンで好成績を残すための指標をご紹介します。さらに、身近になりつつあるマイクロ技術を利用したマイクロロボットへの挑戦についてもご紹介いただきます。
オーガナイザ: 村上俊之 (慶應大学)

講師: 森 政弘 (自在研究所)、 油田信一 (筑波大)、
戸倉 和 (東工大)、 春日政雄 (セイコーインスツルメンツ)
ロボコン関係者

定員: 60名 (定員になり次第締め切ります)

参加費: 会員/協賛学会員 25,000円、学生 5,000円、
会員外 36,000円 (税込)

アドバンスドセミナー

第58回講習会
バリアフリーロボティクス入門

主催: (社) 日本ロボット学会
協賛: 計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本建築学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会 (予定)
日時: 1998年2月3日 (水)
場所: 工学院大学 (予定)

口上: 従来、高齢者らの生活全般におけるさまざまな障害 (バリア) は主に介護者の献身によって解消または軽減されてきました。しかしながら、高齢化社会の到来により、介護人材不足とその人件費の増大による公費負担の破綻が懸念されています。近年これに対してロボット技術によるバリアフリー実現を目指す研究開発が盛んに行われるようになりました。本分野は我々自身が将来のユーザであるという点からも今後大いに注力すべきものです。我々は同時に将来性の高いビジネスの萌芽をそこに見取ることもできます。本セミナーでは、この分野での先行研究開発事例を紹介することを通じて、今後の取り組みのための道標を示します。
オーガナイザ: 田島不二夫 (日立)

講師: 土肥健純 (東大)、 藤江正克 (日立)、 手嶋教之 (立命館大)、
吉田あこ (実践女子大)

定員: 60名 (定員になり次第締め切ります)

参加費: 会員/協賛学会員 25,000円、学生 5,000円、
会員外 36,000円 (税込)

本会共催行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
1998 国際シンポジウム マイクロメカトロニクスとヒューマンサイエンス (MHS '98)		1998 年 11 月 25 日(水)~28 日(土) 名古屋市工業研究所	〒 460 0008 名古屋市中区栄 4 2 7 インターグループ内 福田敏男 TEL.052 263 6261 FAX.052 263 6298 E mail : fukuda@mein.nagoya u.ac.jp http://www.mein.nagoya u.ac.jp/mhs
マイクロメカトロニクスとヒューマンサイエンス実行委員会		アブストラクト締切 6 月 30 日 論文締切 9 月 15 日	
国際マイクロロボットメイズコンテスト		1998 年 11 月 28 日(土) 名古屋ナディアパーク内デザインホール	〒 464 0814 名古屋市中区千種区不老町 1 名古屋大学先端技術共同研究センター 福田敏男 TEL.052 789 4478 FAX.052 789 3115 E mail : fukuda@mein.nagoya u.ac.jp http://www.mein.nagoya u.ac.jp/mhs
マイクロメカトロニクスとヒューマンサイエンス実行委員会		申込締切 9 月 30 日	

本会協賛行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
計測自動制御学会関西支部 平成 10 年度講習会「シンクロトロン放射光を利用した新しい計測技術 SPring 8 最前線」		1998 年 6 月 25 日(木) ホテルアウィーナ大阪 金剛(東)の間 大阪市天王寺区石ヶ辻町 19 12 TEL.06 772 1441 (近鉄上本町駅下車あるいは地下鉄 谷町 9 丁目駅下車)	申込先:(社)計測自動制御学会関西支部 講習会係 〒 530 0047 大阪市北区西天満 6 8 7 電子会館 1F 日本電気計測器工業会 関西支部内 TEL. & FAX.06 365 7535 問合せ先: 京都大学大学院工学研究科電気工学専攻 萩原朋道 TEL.075 753 5368(ダイヤルイン) FAX.075 753 5332 E mail : hagiwara@kuee.kyoto u.ac.jp
計測自動制御学会関西支部			
第 36 回人工知能セミナー「AI 技術の制御系への応用」		1998 年 7 月 16 日(木) 三菱電機(株)先端技術総合研究所 (〒 661 8661 兵庫県尼崎市塚口本町 8 1 1)	第 36 回人工知能セミナー企画委員会 〒 162 0821 新宿区津久戸町 4 7 OS ビル 402 号室 人工知能学会 TEL.03 5261 3401 FAX.03 5261 3402
人工知能学会			
明治大学理工学部 1998 年度夏休み科学教室「ロボットを作ろう」ほか		1998 年 8 月 22 日(土) 明治大学 生田キャンパス (〒 214 8571 川崎市多摩区東三田 1 1 1・小田急線生田駅下車徒歩 15 分)	「夏休み科学教室」係 〒 214 8571 川崎市多摩区東三田 1 1 1 明治大学理工学部 TEL.044 934 7271 立川, または 044 934 7565 高橋 FAX.044 934 7901
明治大学理工学部			
第 13 回生体・生理工学シンポジウム		1998 年 9 月 9 日(水)~11 日(金) 金沢大学角間キャンパス総合教育棟(石川県金沢市角間町)	第 13 回生体・生理工学シンポジウム実行委員会事務局 川原田淳 〒 930 8555 富山市五福 3190 富山大学工学部電気電子システム工学科 TEL.0764 45 6720 FAX.0764 45 6723 E mail : bpes 98@ecs.toyama u.ac.jp URL : http://www.ecs.toyama u.ac.jp/bpes 98/
計測自動制御学会			
'98 実装プロセステクノロジー展		1998 年 10 月 14 日(水)~16 日(金) 千葉県・幕張メッセ 展示ホール 9・10・11	'98 実装プロセステクノロジー展事務局 〒 105 0011 港区芝公園 3 5 8 機械振興会館 213 号室(社)日本ロボット工業会 業務部 TEL.03 3434 2919 FAX.03 3578 1404
日本ロボット工業会			

Call for Papers: Special Issues of *Advanced Robotics*

Special issue on "Robot Vision"

Guest Editor:

Prof. Katsushi Ikeuchi (Univ. of Tokyo), Dr. Khotaro Ohba (Mech. Eng. Lab.) & Prof. Yoichi Sato (Univ. of Tokyo)

Submission deadline: 30 September 1998

Recent improvements in computer hardware and software have made a significant break-through in the computational bottleneck in robot vision. For example, a decade ago, it took an entire week of CPU time to obtain a range image. Now, some sensors can provide such range images at a rate that is even less than the frame rate; a vision algorithm can successfully drive a car across the North American continent almost without human intervention. Given this advancement in the robot-vision technology, we can foresee in a very near future, a full complement of vision-based intelligent robots to be utilized in real applications for both factories and homes. This special issue will, therefore, examine component vision theory for such intelligent robots as well as end-to-end vision-based robot systems. The topics include but are not limited to:

- vision sensors for intelligent robots
- vision algorithms for intelligent robots
- vision architectures for intelligent robots
- vision-based systems

Five copies of the complete manuscript should be sent by **September 30, 1998** to the following address:

Prof. K. Ikeuchi, The Robotics Society of Japan, 2F, Blue Bldg., 2-19-7, Hongo, Bunkyo-ku,
Tokyo 113-0033 Japan

This special issue is currently scheduled to appear in Middle of 1999.

Specials issue on "Robotics in Medicine and Biology"

Guest Editor: Dr. Teruo Fujii (RIKEN)

Submission deadline: March 31, 1999

Medicine and biology are among the most interesting field of robotics application. In the medical applications, robotics can be regarded as engineering skill which provides substantial solutions to difficult engineering problems during the development of advanced medical apparatus. On the other hand, robotics provides an embodied entity for testing of the hypothesis which explains the behavior of biological creatures in the field of biological sciences. These kind of interaction between robotics and medical/biological applications will make this field more and more fertile. This special issue is planned to discuss the possibility and the future perspectives of the robotics in this particular field interfacing artificial and biological systems, by gathering the research activities related to medicine and biology. **The topics may include, but are not limited to:**

- Robotics for Biomedical Applications
- Clinical Use of Robots
- Advanced Medical Instrumentations
- Robotics in Brain and Cognitive Sciences
- Biologically Inspired Robots and Systems
- Biomimetic Robots and Systems

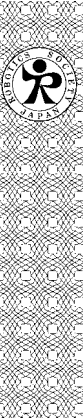
Five copies of complete manuscript should be sent by **March 31, 1999** to:

Dr. Teruo Fujii
The Robotics Society of Japan
2F, Blue Bldg.
2-19-7 Hongo, Bunkyo-ku
Tokyo 113-0033 Japan

This special issue is currently scheduled to appear in early month of 2000.



Your contributions of original papers for *Advanced Robotics* besides Special issues will be always welcomed. There will be no page charges. Five copies of ms. should be sent to: Dr. Hisato Kobayashi, Editor-in-Chief., The Robotics Society of Japan, 2F, Blue Bldg., 2-19-7, Hongo, Bunkyo-ku, Tokyo 113-0033 Japan



Paper

CDCSMA-CD communication method for cooperative robot systems

MANUKID PARNICHKUN and SHIGEO OZONO

Abstract---Robot cooperation means ‘work-accomplishment action with collaboration of multiple robots by applying shared information, transmitted from a robot to others in a system’. The definition implies that efficiency of a cooperative robot system depends directly upon two main factors, one is communication among the robots and the other is movement of the robots. Robots with appropriate cooperation are expected to work efficiently. The authors propose here an efficient communication method for a cooperative robots system, Code Division Carrier Sensing Multiple Accesses with Collision Detection (CDCSMA-CD). CDCSMA-CD, differing from communication methods in the past, is specifically designed for a cooperative robot system so it can be applied appropriately for both point-to-point and broadcast communication. Within this paper, the principle and hardware structure of the proposed CDCSMA-CD are described. The efficiency of CDCSMA-CE, compared with other communication methods, is then evaluated and discusses.

Paper

A system structure with trajectory planning and control for robotic dynamic manipulation

XIN-ZHI ZHENG, KAZUYA ONO, MASAKI YAMAKITA, MASAZUMI KATAYAMA and KOJI ITO

Abstract---We present a control framework for robot systems to perform dynamic manipulation tasks, with robotic batting as an example. A properly preplanned trajectory for manipulators is recognized to be important to increase the probability of success. A nominal path for a manipulator to travel in a swing motion is computed while optimizing the stochastic dynamic manipulability measure to cope with the unpredictable deviation of the ball. A nominal trajectory along the path is then planned in a minimum-time fashion for the benefit of catching the ball as accurately as possible, the behavior of which is observed visually and estimated on-line. A control structure consisting interpolatively of a path velocity controller, together with a ball motion prediction, is proposed. The effectiveness of the proposed approach is examined using computer simulations. The strategy provided in this paper will be useful to make manipulators perform further task requirements better for a wide range of dynamic manipulations.

Short paper

New approach for robot trajectory generation with velocity/acceleration clipping constrains

M.Y. LEE, A.J. STURM, JR. and D. LAVALLE

Abstract---A new way for multi-axis robot trajectory planning using a single cubic spline incorporating velocity and acceleration clipping is presented. Equations for velocity and acceleration clipping employing the cubic spline function for a single axis are derived. A robot tool-tip velocity vector magnitude clipping algorithm is proposed. Implementation for a fly-by and contour following trajectory control is discussed.

Paper

Self-excited Dynamic Active Antenna

NAOHIRO UENO and MAKOTO KANEKO

Abstract---This paper proposes the Self-excited Dynamic Active Antenna (SDAA) that can detect a contact location between an insensitive flexible beam and an object through observation of the fundamental frequency of the beam in contact with the object. The main part of the SDAA is composed of a flexible beam, one permanent magnet and two electromagnets. The permanent magnet is attached to a part of the beam and two electromagnets are positioned at both sides of the permanent magnet with a small gap. These magnets not only contribute to exciting the motion but also changing the boundary condition of the beam. We analyze the relationship between the displacement of the permanent magnet and the induced force, and show the linear spring-like behavior of the magnetic force. We also show that the contact position is uniquely determined by utilizing two fundamental natural frequencies before and after changing the boundary condition, whereas both the fundamental and the second natural frequencies are required for localizing the contact point under the conventional type of Dynamic Active Antenna. We present the basic working principle of the SDAA and show some experimental results to verify the idea.

訂 正

ここにご案内しております論文のうち “Self-excited Dynamic Active Antenna” by Naohiro Ueno and Makoto Kaneko が *Advance Robotics* Vol.11, No.7 本誌では Review として掲載されておりますが、これは編集上の手違いにより生じたもので Original Paper です。ここに訂正し、お詫びいたします。

日本が世界に発信する！ 世界が日本で発信する！

Advanced Robotics 購読のお勧め

Advanced Robotics は本学会の英文論文誌です。

Advanced Robotics は世界の注目を浴び、優秀な留学生が集まるロボット先進国日本が世界に発信する国際学術誌です。

Advanced Robotics は、広く内外から募集し独自に査読した論文のみによる完全に独立したオリジナル論文誌です。読者の皆様には高水準の学術誌として高く評価していただけるものと確信しております。

本学会会員のみなさまには個人会員特別割引購読の制度があります。是非定期購読されますようお勧めいたします。

価格：会員特別割引価格 年間¥8,500（申込みは本学会事務局へ）。一般価格 年間780 ドイツマルクまたは500 USドル（申込みはVSPまたは有名洋書輸入会社へ）。

体裁：B5判 平均100ページ 年間8号発行

内容：ロボット研究に関する未発表の論文（研究論文、サーベイ、短報）。随時内外の有名研究者をゲストエディタに迎えて特別テーマによる特集号を編成。

投稿資格：特に制限なし。

査読：本学会英文誌編集委員会および本学会査読委員。

著者支援制度：

1. 掲載料無料
2. 執筆支援 本学会では、非英語圏からの投稿者が多いことを考慮して、英語表現の添削および proof read の無料サービスをいたします。どうぞご利用下さい。

購読申込：

下記の申込書をロボット学会事務局（〒113 0033 東京都文京区本郷2-19-7ブルービルディング2F）へお送り下さい。

Advanced Robotics 購読申込書	
<p>氏名 日本語：</p> <p>(Name) 英語：</p> <p>会員番号 (Member Number)</p> <p>Advanced Robotics Vol. 12 の購読を申し込みます。</p> <p>署名 日付 印</p>	<p>送付先住所 (Address)</p> <p>日本語：〒</p> <p>英語：</p>

日本ロボット学会特別賞

この度、日本ロボット学会表彰規程、第一章第2条(4)により、日本ロボット学会特別賞を下記のように贈呈することを決定致しました。なお、授賞式は第16回日本ロボット学会学術講演会の特別行事にて行います。

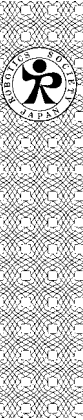
賞の名称：日本ロボット学会特別賞
 受賞者：(株)本田技術研究所
 受賞対象：自立歩行人間型ロボットの開発

授賞理由：

人間型ロボット開発は、ロボット研究者の一つの夢として、要素技術、統合システムの両面から研究開発が進められてきた。しかし、システムの複雑さ、転倒の不安を抱かせない2足歩行技術の確立の困難さ故に、多くの開発努力にも拘わらず実用にはほど遠い対象と考えられてきた。(株)本田技術研究所が最近発表した「自立歩行人間型ロボット」は、その安定な歩行動作と、制御装置、動力源すべてを搭載したコンパクトなハードウェア故に、内外に大きな反響を巻き起こした。その技術的完成度は、従来技術が越えることが困難であった壁を一步越えるものであり、研究の域を出ないと考えられていた人間型ロボットの常識を覆し、その実用化への期待を抱かせるに十分なインパクトを多くの研究者・技術者に与えた。

過去30年のロボット開発の歴史において、実用の世界では未だ、教示再生型産業用ロボットが主流を占めている。一方、高齢化の進行など社会環境の変化は、日常生活の場における人へのサービスなどの面で、新ロボットニーズを生みだし、それに伴って、人の生活空間にもなじむ、産業用ロボットに変わる新たなロボットの出現が望まれている。人の形を持つ人間型ロボットには、古くから、人間調和型ロボットの形態としての期待があり、こうした状況下での人間型ロボット技術の進展は、新社会ニーズに応え、かつロボットの新たな応用分野を開拓する上でも意義深い。

以上のごとく、(株)本田技術研究所が開発した「自立歩行人間型ロボット」はロボット技術の新たな展開を促す画期的な技術と認め、ここに特別賞を授与する。



名誉会員の紹介

(1998年3月10日 第16回通常総会において推薦)



梅谷陽二氏

(1932年12月12日生)

現職 豊田工業大学 教授，工学博士
 略歴 1956年9月 京都大学工学部機械工学科卒業
 1959年4月 東京大学助手（生産技術研究所）
 1964年4月 東京大学講師（生産技術研究所）
 1970年4月 東京工業大学助教授
 1975年4月 東京工業大学教授
 1989年9月 東京工業大学工学部長併任
 1993年4月 東京工業大学名誉教授

受賞 1976年 計測自動制御学会論文賞
 1983年 計測自動制御学会論文賞
 1991年 計測自動制御学会論文賞
 1991年 J. F. Engelberger Award
 1992年 東京都科学技術功労賞
 1992年 通産省機械情報産業局長賞
 1993年 日本ロボット学会論文賞

本学会 第5期会長

有料広告

(国立)茨城工業高等専門学校機械工学科
教官公募

公募人員：助教授および助手の各1名
 募集分野：助教授；ロボット工学・システム工学（学際的新分野を開拓しようとする意欲と活力があり，教育・研究に熱意のある方）。
 助手；計測・制御（新分野を開拓する活力があり，実験を通して研究指導のできる能力と意欲のある方）。
 応募資格：博士の学位を有する方。
 助教授は35歳程度までが望ましい。助手は30歳未満の方で博士の学位取得見込みでも可。
 着任時期：助教授は平成11年4月1日。助手は決定後なるべく早い時期。
 提出書類：①履歴書（写真貼付）②業績リスト③主要論文別刷（5編以内，コピーでも可）④現在の研究内容（2,000字程度）⑤研究計画と抱負（2,000字程度）⑥他薦の場合は推薦書または照会可能者の連絡先 ⑦健康診断書。
 応募締切：平成10年7月15日（水）必着
 書類送付先：〒312 8508 茨城県ひたちなか市中根 866
 茨城工業高等専門学校 庶務課人事係 TEL：029 271 2808
 （書留で「公募書類在中」と朱書）
 問合せ先：茨城工業高等専門学校機械工学科 主任教授 清水 勲
 TEL：029 271 2898（直） FAX：029 273 6981（直）
 E mail：shimizu@cc.jbaraki.ct.ac.jp

東京電機大学
教員公募

募集人員：理工学部情報科学科助手2名
 専門分野：(1) ロボティクス，システム制御，マシンビジョン関連分野
 (2) 情報数理分野，特に情報通信ネットワークおよび関連分野
 いずれも理論的研究に従事している方が望ましい（数理学系科出身者でこれらの分野に進む希望のある方を含む）
 着任時期：採用決定後，できるだけ早い時期
 応募資格：修士修了者で30歳程度までの方，博士号取得者，または取得見込みの方が望ましい。
 提出書類：履歴書，研究業績リスト，論文別刷，推薦書
 応募締切：1998年7月末日
 書類送付先，照会先：
 〒350 0394 埼玉県比企郡鳩山町石坂
 東京電機大学理工学部情報科学科 学科長 狩野弘之
 TEL：0492 96 2911 内線 2300，FAX：0492 96 6403
 E mail：kano@j.dendai.ac.jp

筑波大学工学
システム学類教官公募

募集人員：助教授または講師 若干名
 工学システム（情報工学，通信工学，システム工学，制御工学，計測工学）の専門分野の研究者で，専門分野の授業と1，2年生の数学，物理学またはコンピュータプログラミングのいずれかの授業が担当できる方。
 応募資格：着任の時点で博士の学位を有し，該当する研究分野に関連する学会で活躍している方
 担当する専攻等：
 筑波大学第三学群工学システム学類 知的工学システム主専攻
 同 機能工学システム主専攻
 筑波大学工学研究科 知能機能工学専攻
 筑波大学理工学研究科 工学システム分野
 着任時期：平成10年度末までに着任できることが望ましい
 提出書類：履歴書（写真貼付），研究業績リスト，主要公表論文の別刷り又はコピー
 応募締切：平成10年7月15日
 問い合わせおよび応募書類の提出先：
 〒305 8573 つくば市天王台1-1-1
 筑波大学工学システム学類長 永井啓之亮
 E mail：nagai@esys.tsukuba.ac.jp
 TEL：0298 53 5340 または 0298 53 6470
 FAX：0298 53 6471
 URL http://www.esys.tsukuba.ac.jp
 封筒に「応募書類」と明記し，書留郵便にて送付して下さい

理事会報告

第151回 理事会報告

日 時：1998年3月10日（火）15:00 17:15
 場 所：弓町クラブ
 出席理事：三浦（会長），木下（副会長），谷江（副会長），辰野，下条（記），実森（代），中野，大築，小笠原，中村，小森谷，鷹巣，坂根，黒木，和田，藪田
 委任状提出：伊藤，西郷，佐藤，小松
 その他出席者：東，三木，末廣，浅田，武野，増田，築山，市川（以上次期理事，オブザーバー出席），伊藤（事務局）
 議 事：
 1. 入退会の承認
 前回理事会以降からの入会11名，退会142名（内除名127名），賛助会員の入会0団体，退会1団体，口数減少1口を承認した。この結果，会員総数は，3,444名，賛助会員86団体（140口）。
 2. 事業関連事項
 1) 事業委員会関連報告，出版事業計画が報告された。
 2) 第16回日本ロボット学会学術講演会進捗状況が報告された。
 3. 学会誌関連事項
 学会誌編集計画等の報告があった。
 4. 欧文誌関連事項
 欧文誌の発行状況報告があった。
 5. 企画関連事項
 1) 第3回実用化技術賞選考委員会委員案が承認された。
 2) 特別賞選考委員会委員案が承認された。
 6. 財務関連事項
 1) 出版著作権協議会複写使用料配分に関して10万円の入会があったとの報告があった。
 2) 平成10年3月財務関連報告があった。

新入会員

(1998年4月入会の会員)

正 会 員

6808 山本 義孝	6809 藤原 茂喜	6810 西川 芳男
6811 武田 謙郎	6812 佐藤 彰	6818 神崎 孝政
6819 水野 剛	6820 宇野 知之	6822 山之上 卓
6823 梶川 嘉延	6825 山本 幹雄	6828 深沢 保

学 生 会 員

6807 Neil Johnson	6813 村山 義彰	6814 松村 勇
6815 更岡 秀人	6816 木瀬 道夫	6817 平田 泰久
6821 今福 啓	6824 野口 健治	6826 大谷 芳樹
6827 安西 健		

賛 助 会 員

S0212 新キャタピラー三菱(株) 1口

「ロボット工学教科書シリーズ」割引販売のお知らせ

本学会が監修する「ロボット工学教科書シリーズ」の第2巻が1997年12月上旬に培風館よりシリーズ最初のものとして刊行されました。今後、本シリーズの名のもとに、続いて第1巻「ロボティクス ロボット工学の入門/基礎」、第3巻「ロボットマニピュレータの制御」などが刊行されます。

当学会会員の方に限り、本シリーズを定価の15%引、3,034円(送料別)で販売いたします。ご希望の方は、事務局宛在庫の確認をした上で、会員No.、氏名、所属、連絡先、送付先住所を明記し下記宛郵送またはFAXにてお申し込み願います。

[ロボット工学教科書シリーズ]

2. ロボットマニピュレータの運動学

(社)日本ロボット学会監修・杉本浩一著 発行/培風館
A5判/256頁/定価(本体3,400円+税)

ロボットマニピュレータに代表される多自由度空間機構は現在多くの分野で用いられており、また将来的にもこの機構の応用分野はますます広がっていくものと思われる。従来の解析法は、剛体の並進運動と回転運動をニュートンの方程式とオイラーの方程式を用いて別個に扱う、平面運動を中心としたものであった。本書は並進運動と回転運動を行う空間運動を一つの方程式で表すという新しい手法により、多自由度空間機構の運動学を説明した書である。

これから機械運動学および動力学を学習しようという人が、これらの解析のための統一的手法を理解するための教科書として役立つものである。

[主要目次] 1. 運動の表現 2. 剛体の運動学 3. 閉ループ機構の運動解析 4. 閉ループ機構の運動解析 5. 機構の特性解析

申込: 〒113 0033 東京都文京区本郷2 19 7 ブルービルディング2階
日本ロボット学会「ロボット工学教科書シリーズ」係宛
TEL: 03 3812 7594 FAX: 03 3812 4628

記事の訂正とお詫び

16巻3号の表紙説明(38頁)の中で、本田技研工業(株)が研究開発したP3と握手した李鵬氏を、中国の国家主席と紹介しましたが、当時 首相(現在 全国人民代表大会常務委員長)の誤りでした。お詫びして、訂正します。

会費納入のお願い

1998年度(平成10年1月~12月)会費は1997年12月末までに納入いただくようお願いしておりましたが、まだ納めていない方は、各会員宛郵送(1997年10月)の振込用紙にて、下記宛にご送金ください。

(社)日本ロボット学会

1998年度会費 正会費 10,000円 学生会費 4,000円

送付先 郵便振替 口座番号 00190 8 57896

(社)日本ロボット学会

または 第一勧業銀行水道橋支店(普)1079537

(社)日本ロボット学会

また、会員の金融機関口座から本学会指定口座への自動振替サービスも行っております。利用ご希望の方は、事務局までご連絡ください。所属団体名で振込む場合は、必ず別途事務局にその旨お知らせ下さい。1997年度の会費が未納の場合はあわせてご納入下さい。

振込金受領証をもって領収証にかえさせていただきます。

入会時に学生会員としてお申し込みいただいている方で1997年3月にご卒業になられた方は、1998年度より正会員となりますので正会員会費をお納め下さい。

日本ロボット学会誌第16巻第5号予定目次(7月刊)

特集「重点領域研究『知能ロボット』」

特集について

佐藤知正(東大)

[展望] 重点領域研究「知能ロボット」

井上博允(東大)

[解説] 人間の技量と機械の技量、ロボットに如何に技量を発現させるか

川村貞夫(立命館)

環境理解はどこまで可能か、認識可能な人工環境は可能か

森 英雄(山梨大)

人間同士のコミュニケーションを補助するための知能機械

システム 中村裕一(筑波大)

遠隔操作による人手作業の実現に必要な基本手法とは

光石 衛(筑波大)

生物規範は有効か、如何なる機能を機械化するか

広瀬茂男(東工大)

生物と機械の融合化はどこまで可能か

下山 勲(東大)

器用な多指ロボットハンドの開発

金子 真(広島大)

画像処理ボード

白井良明(阪大)

脚型プラットフォーム

井上研究室(東大)

その他、最終講義報告、応募論文等

1996年度版会員名簿発行

頒布価格: 1,500円(送料込み)

本会の会員名簿が、1996年12月に発行されました。ご希望の方(本会会員に限る)は、現金書留(または郵便小為替)にて代金を添え、下記事務局までお申し込み下さい。

〒113 0033 東京都文京区本郷2 19 7

ブルービルディング2階

日本ロボット学会 名簿係あて

(社)日本ロボット学会平成10・11年度(1998・1999年度)評議員(50音順)

浅香 俊一(日本アイ・ピー・エム(株))	坂根 茂幸(中央大学)	平井 成興(電子技術総合研究所)
浅間 一(理化学研究所)	佐藤 晟(芝浦工業大学)	平林 友一(セイコーエプソン(株))
安達 弘典(機械技術研究所)	下地 治彦(三菱電機(株))	藤江 正克((株)日立製作所)
飯倉 省一((株)東芝)	菅野 重樹(早稲田大学)	藤田 正弘(三菱電機(株))
生田 幸士(名古屋大学)	杉本 浩一((株)日立製作所)	古荘 純次(大阪大学)
石田 健蔵(ソニー(株))	高岡 大造(三洋電機(株))	本堂 清((株)不二越)
伊藤 康平(ファナック(株))	高島 俊(法政大学)	前田 浩一(立命館大学)
泉 照之(山口大学)	鷹巣 征行(東急建設(株))	増田 隆広(三菱電機(株))
稲葉 雅幸(東京大学)	高瀬 國克(電気通信大学)	松井 俊浩(電子技術総合研究所)
岩田 洋夫(筑波大学)	高梨 伸彰(日本電気(株))	松島 幹治(川崎重工業(株))
上野 浩史(清水建設(株))	高森 年(神戸大学)	丸山 次人((株)富士通研究所)
縁本 栄(鹿島建設(株))	滝田 好宏(防衛大学校)	水垣 善夫(九州工業大学)
大西 献(三菱重工業(株))	田代 泰典((株)ナムコ)	水川 真(日本電信電話(株))
大道 武生(三菱重工業(株))	辰野 恭市((株)東芝)	三宅 徳久((株)日立製作所)
小野 敏郎(大阪府立大学)	田中 兼一(日産自動車(株))	三輪 敬之(早稲田大学)
柿倉 正義(東京電機大学)	田中 雅人((株)安川電機)	宗像 正((株)東芝)
嘉納 秀明(明治大学)	土谷 武士(北海道大学)	村上 俊之(慶應義塾大学)
川村 貞夫(立命館大学)	鶴谷 三郎((株)神戸製鋼所)	森部 弘((株)豊田中央研究所)
喜多 伸之(電子技術総合研究所)	遠山 茂樹(東京農工大学)	谷内田正彦(大阪大学)
久良 修郭((株)安川電機)	中嶋 勝己(川崎重工業(株))	山田 陽滋(豊田工業大学)
久場 康良(生命工学工業技術研究所)	中野 善之(金沢工業大学)	山本 正信(新潟大学)
神徳 徹雄(機械技術研究所)	中村 繁一((株)ナムコ)	横山 修一(工学院大学)
小金澤鋼一(東海大学)	中山 良一((株)東芝)	吉川 恒夫(九州大学)
木暮 賢司(日本電信電話(株))	野瀬 松男((株)小松製作所)	吉田 和哉(東北大学)
駒田 聡((株)富士通研究所)	橋本 秀紀(東京大学)	米田 完(東京工業大学)
小南 哲也((株)デンソー)	長谷川 勉(九州大学)	
小森谷 清(機械技術研究所)	蜂谷 修二(松下電器産業(株))	

(社)日本ロボット学会平成10・11年度(1998・1999年度)役員

正会員による選挙を経て、第16回通常総会において次のとおり選出されました。

理 事 会 長

三浦 博孝((株)安川電機)

副会長

木下源一郎(中央大学)

谷江 和雄(機械技術研究所)

庶務担当

下条 誠(茨城大学)

* 吉瀬 裕((株)小松製作所)

財務担当

中野 純((株)安川電機)

* 實森 彰郎(三菱電機(株))

* 東 良久((株)不二越)

企画担当

西郷 宗玄(機械技術研究所)

* 三木 修武(川崎重工業(株))

* 末廣 尚士(電子技術総合研究所)

会誌担当

中村 仁彦(東京大学)

* 浅田 稔(大阪大学)

欧文誌担当

小松 督(関東学院大学)

* 武野 純一(明治大学)

事業担当

和田 充雄(北海道大学)

藪田 哲郎(日本電信電話(株))

* 増田 良介(東海大学)

* 築山 俊史(電子技術総合研究所)

* 市川 誠(宇宙開発事業団)

監 事

有本 卓(立命館大学)

* 長田 正((財)九州システム情報技術研究所)

* 印 1998・1999年度 新役員

刊 行 物 の ご 案 内

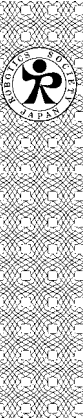
- 第7・8・9・10回学術講演会予稿集 8,000円(送料 700円)
 - 第11・12回学術講演会予稿集 10,000円(" 1,000円)
 - 第13回学術講演会予稿集 15,000円(送料込)
 - 第14回学術講演会予稿集 15,000円(送料込)
 - 第15回学術講演会予稿集 15,750円
 - 第1・3回ロボットセンサシンポジウム予稿集 2,500円
 - 第1回 ロボットシンポジウム予稿集 5,000円
 - 第3・4・5回 ロボットシンポジウム予稿集 8,000円
 - 第3回 ロボティクスシンポジウム予稿集 7,000円
 - 「ビジョンの基礎から応用」講習会テキスト 2,000円(送料込)
 - 「ロボット制御に使い易いDSPとは?」講習会テキスト 2,000円(")
 - ロボット工学入門シリーズ講習会テキスト
 - 第21回センサ編・
 - 第22回言語編・第23回総集編 各4,000円(")
 - 第20回ロボットコントローラ編 2,000円(")
 - 第30回制御技術(ハードウェア)編・
 - 第33回移動技術編・第34回システム編・
 - 第35回アプリケーション編・第36回機械要素編
 - 第38回エンドエフェクタ編・第39回センサ編・第40回制御理論編・
 - 第41回制御技術(ハードウェア)編・
 - 第42回制御技術(ソフトウェア)編・
 - 第43回移動技術編・第44回システム編・
 - 第45回アプリケーション編 各4,000円(")
 - ロボット工学セミナー講習会テキスト
 - 第47回 こうすればロボットが作れる
 - 第48回 センシング研究の最前線
 - 第49回 ロボットのための基礎数学・物理学
 - 第50回 先端制御理論
 - 第52回 海外におけるロボット研究
 - 第53回 安全・PL法とロボット
 - 第54回 ロボットメカニズムの設計と実例 各2,000円(送料込)
 - 第51回 続・こうすればロボットがつかれる 4,000円(送料込)
 - ロボット学術用語集 1,000円
 - ロボット学術用語集(意味つき) 2,000円
 - ハザード・メンテナンスロボット研究専門委員会報告書 13,000円(送料込)
 - インテリジェントテレロボティクス研究専門委員会報告書 1,000円
 - ロボットの知能と自律性研究専門委員会報告書 2,000円(送料込)
 - IROS '90 10,000円(")
 - IROS '91・IROS '93 15,000円(")
 - ICRA '95 15,000円(")
- 以上のものはいずれも消費税込、送料は特に明記されているもの以外は、別にかかります。
- 日本ロボット学会誌
ビデオ特集号(第10巻8月) 10,000円(送料込)
- 第6巻 第2号 [特集] ロボットのシミュレーション
 - 第3号 ["] 脳神経系情報処理とロボット
 - 第4号 ["] ロボットとコンピュータ技術
 - 第5号 ["] フレキシブルアーム
 - 第6号 ["] ファジィロボット
 - 第7巻 第1号 ["] 宇宙ロボット
 - 第2号 ["] ロボットのモデリングとキャリブレーション
 - 第3号 ["] デジタルサーボ
 - 第6号 [小特集] テレロボティクス
 - 第8巻 第1号 [特集] ロボット工学の新たな展開をめざして

- 第2号 [小特集] 建設用ロボット
- 第3号 [特集] アミューズメントロボット
- 第4号 ["] マイクロマシンとマイクロメカニズム
- 第9巻 第1号 ["] 知能ロボット
- 第2号 ["] ニューロおよびファジィのロボットへの応用
- 第3号 ["] センサベーストインダストリアルロボット
- 第4号 ["] アクチュエータと機構制御
- 第5号 ["] 極限作業ロボットプロジェクト
- 第6号 ["] ロボットの力制御
- 第7号 ["] ロボットセンサの新技術
- 第10巻 第3号 ["] CIMとロボット
- 第5号 ["] 壁面作業ロボットの開発
- 第7号 ["] 人工現実感
- 第11巻 第1号 ["] 次世代ロボット実用化への道
- 第2号 ["] 組立作業計画
- 第3号 ["] 歩行ロボット
- 第4号 ["] アドバンスド・モーションコントロール
- 第5号 ["] 高齢化社会支援ロボティクス
- 第6号 ["] テレロボティクスの理論
- 第7号 ["] センサベーストロボットハンド
- 第8号 ["] ロボットの行動
- 第12巻 第1号 ["] 私のロボット研究・夢
- 第2号 ["] フレキシブルマニピュレータ
- 第3号 ["] 創立10周年記念行事
- 第4号 ["] マイクロマシン
- 第5号 ["] センサフュージョン
- 第6号 ["] ネットワーク型ロボットシステム
- 第7号 ["] 大地とロボット
- 第8号 ["] 次世代産業用ロボットを目指して
- 第13巻 第1号 ["] 学習とロボット
- 第2号 ["] 構造材料技術の最先端
- 第4号 ["] エコロジーとロボット
- 第6号 ["] 売れるロボットの作り方
- 第7号 ["] 作業移動型ロボット
- 第14巻 第3号 ["] ロボット研究地図
- 第4号 ["] 行動と知能
- 第5号 ["] 医療福祉とロボティクス
- 第6号 ["] ロボットコントローラ
- 第7号 ["] 宇宙ロボット
- 第8号 ["] マイクロ物理
- 第15巻 第2号 [ミニ特集] ロボットキャリブレーション
- 第3号 [特集] ニューアクチュエータ
- 第4号 ["] マルチメディアネットワーク
- 第5号 ["] ロボティクスにおける創発と進化
- 第6号 ["] 生産システムにおける最近の動向
- 第7号 [ミニ特集] ヒューマノイド
- 第8号 ["] カオスとロボット
- 第16巻 第1号 [特集] 次世代ロボットへの期待と提案
- 第2号 ["] 柔軟物操作
- 第3号 ["] 人間共存型ロボット

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3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。事務局までお申し込みください。

ロボット関連技術者必携!!

日本ロボット学会 10周年記念刊行
「ロボット学術用語集(意味つき)」
内容: ロボット学の基本用語 約800語収録
読み、対応英語の他 それぞれの用語の意味を記述
読み易い A4判 39頁
発売中 定価 ¥2,000 送料別 申込みは事務局まで



第 16 回通常総会報告

日 時：平成 10 年 3 月 10 日（月）14 時 00 分～15 時 00 分
 会 場：弓町クラブ大会議室（東京都文京区本郷 1 25 26）
 出席会員数：935 名（内委任状 919 名）
 （正会員数総数：2,760 名，総会成立の定数 552 名以上）

議 案：

- (1) 平成 9 年度事業報告および収支決算に関する件
- (2) 平成 10 年事業計画および予算案に関する件
- (3) 個人会員除名処分の件
- (4) 名誉会員推薦の件
- (5) 役員交代の件

総 会 資 料：

- (資料 1) 平成 9 年度事業報告
- (資料 2) 平成 9 年度収支計算書報告・監査報告書（証明書）
- (資料 3) 平成 10 年度事業計画案
- (資料 4) 平成 10 年度収支予算案
- (資料 5) 名誉会員の推薦
- (資料 6) 平成 10 年度役員構成一覧
- (資料 7) 平成 10 年度評議委員構成一覧

議 事：

午後 2 時，定款第 25 条に基づき三浦博孝会長が議長となり，出席者が定款 27 条に定める定足数に達しているとの旨報告の上，第 16 回通常総会の開会を宣した。

次いで，以下の各議案について提案および詳細な説明があり，逐次審議を行った結果，いずれも原案どおり異議なく可決された。

各議案の内容は以下のとおり。

平成 9 年度 事 業 報 告 （自平成 9 年 1 月 1 日 至平成 9 年 12 月 31 日）

I 庶 務

1. 会員状況

	（平成 9 年 12 月 31 日現在）	（平成 8 年 12 月 31 日現在）	増減
名誉会員	4 名	4 名	
正 会 員	2,760 名	2,788 名	28 名減
学生会員	786 名	826 名	40 名減
賛助会員	87 団体(144 口)	92 団体(150 口)	5 団体減 (6 口減)

2. 第 15 回総会

会 期：平成 9 年 3 月 10 日（月）

会 場：弓町クラブ

議 題：平成 8 年度の事業・決算報告，平成 8 年度の事業計画・予算案審議，個人会員除名処分の件，理事・監事の選任

出席者：30 名（委任状提出：986 名）

3. シンポジウム，講習会等の主催，共催，協賛，後援
 - (1) シンポジウム 講演会 講習会，コンテスト等を 7 件を主催した。
 - (2) シンポジウム，講演会，講習会，国際会議等を 16 件を共催した。
 - (3) シンポジウム，講演会，講習会，展示会，国際会議，研究会等を 93 件を協賛した。
 - (4) シンポジウム，講演会，講習会，展示会，国際会議，コンテスト等を 9 件を後援・協力した。

4. 委員会

下記の委員会を開催した。

- (1) 会誌編集委員会（委員長：佐藤 知正）
- (2) 欧文誌編集委員会（委員長：小森谷 清）
- (3) 事業計画委員会（委員長：鷹巣 征行）
- (4) 国際委員会（委員長：西郷 宗玄）
- (5) 第 15 回学術講演会実行委員会（委員長：木下源一郎）

- (6) 第 11 回論文賞・第 12 回研究奨励賞選定委員会（委員長：木下源一郎）
- (7) 第 2 回実用化技術賞（委員長：谷江 和雄）
- (8) 出版事業委員会（委員長：黒木 義博）
- (9) アドバイザリーボード（委員長：三浦 博孝）
- (10) 将来ビジョン検討委員会（委員長：谷江 和雄）

5. 役員選出

- (1) 平成 9 年度の理事・監事を選出した。

6. 評議員会，理事会

- (1) 平成 9 年 9 月 14 日に第 15 回評議委員会を開催し，会務報告と評議を行った。
- (2) 平成 9 年度中に 10 回理事会を開催し，会務の審理と処理を行った。

7. 事務局

- (1) 事務局の OA 化を推進した。
- (2) 職員 1 名を採用した。

II 事 業

1. 学術講演会・シンポジウム等

(1) 第 15 回学術講演会

期 日：1997 年 9 月 12 日～14 日

会 場：中央大学 理工学部

発 表 件 数：556 件

特 別 講 演 会：中央大学 辻井 重男 教授
 中央大学 井上 博允 教授

(2) 第 2 回ロボティクスシンポジウム

期 日：1997 年 8 月 2・3 日

会 場：東京国際フォーラム

発 表 件 数：46 件

(3) 第 6 回建設ロボットシンポジウム

期 日：1997 年 7 月 15・16 日

会 場：経団連会館 経団連ホール

2. 講習会

(1) 第 50 回講習会「ロボット工学セミナー

（アドバンスドセミナー）先端制御理論」

期 日：1997 年 1 月 31 日

会 場：工学院大学

講 師：有本 卓

参 加 者：29 名

(2) 第 51 回講習会「ロボット工学セミナー（ベーシックセミナー）

続・こうすればロボットがつくれる」

期 日：1997 年 6 月 24 日・25 日

会 場：工学院大学

講 師：広瀬茂男，森 康夫，浅間 一，柴田智広，
 浅田 稔，稲葉雅幸

参 加 者：70 名

(3) 第 52 回講習会「ロボット工学セミナー

（アドバンスドセミナー）海外におけるロボット研究」

期 日：1997 年 10 月 8 日

会 場：工学院大学

講 師：O. Khatib，池内克史，梶田秀司，R. Chatila

参 加 者：29 名

(4) 第 53 回講習会「ロボット工学セミナー

（アドバンスドセミナー）安全・PL 法とロボット」

期 日：1997 年 12 月 2 日

会 場：工学院大学

講 師：大川俊夫，山田陽滋，吉田 哲

参 加 者：14 名

(5) シンポジウム「ロボット工学セミナー

メンテナンスの現状と

ロボット化の可能性」

期 日：1997 年 9 月 11 日

会 場：中央大学 理工学部

講 師：羽田和久，松本重夫，柳原 敏，小島寿夫

参 加 者 : 45 名

3. 国際会議

- (1) IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA '97)

期 日 : 1997 年 4 月 20 日 ~ 25 日
 会 場 : New Mexico U.S.A
 参 加 者 数 : 約 750 人
 発 表 件 数 : 572 件

- (2) International Conference on Advanced Robotics (ICAR '97)

期 日 : 1997 年 7 月 7 日 ~ 9 日
 会 場 : Monterey, California U.S.A
 参 加 者 数 : 160 名
 発 表 件 数 : 一般講演 153 件, 特別講演 3 件, パネルディスカッション 1 件

- (3) IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS '97)

期 日 : 1997 年 9 月 7 日 ~ 11 日
 会 場 : Grenoble, France
 参 加 者 数 : 約 450 名
 発 表 件 数 : 274 件

- (4) 第 1 回ワールドロボカップ (Robo Cup '97)

期 日 : 1997 年 8 月 23 日 ~ 29 日
 会 場 : 名古屋市国際会議場
 参 加 者 数 : 150 名
 発 表 件 数 : 発表 20 件, ポスター 30 件

- (5) IEEE International Workshop on Robotics and Human Communication (RO MAN '97)

期 日 : 1997 年 9 月 29 日 ~ 10 月 1 日
 会 場 : 東北大学青葉会館
 参 加 者 数 : 131 名
 発 表 件 数 : 82 件

その他多数の講演会, 講習会, ロボットコンテストの共催, 協賛, 後援を積極的に実施した。

4. 出版事業

5 回の委員会を開催し, ロボット工学シリーズ第 1 巻「ロボティクス」, 第 2 巻「ロボットマニピュレータの運動学」, 第 3 巻「ロボットマニピュレータの制御」(1997 年 11 月 ~ 1998 年 3 月出版予定) の出版計画を推進した。

III 学 会 誌

学会誌第 15 巻第 1 号より第 8 号を刊行し会員に配布した。各号の特集テーマは次のとおりである。

Vol. 15	No. 1	ロボットコンテスト	162 p
	No. 2	ロボットキャリブレーション	150 p
	No. 3	ニューアキチュエータ	168 p
	No. 4	マルチメディアネットワーク	176 p
	No. 5	ロボティクスにおける創発と進化	154 p
	No. 6	生産システムにおける最近の動向	150 p
	No. 7	ヒューマノイド (ミニ特集)	136 p
	No. 8	カオスとロボット (ミニ特集)	106 p

ロボティクスの将来を先導できる本質をついた記事の充実を心がけた。中央大学で開催された学術講演会において実施した読者アンケートも, 産業界への連携に問題を残しつつも, 記事が新しい情報, 知識の収集に役に立てられていることを集計している。

内容充実とともに, 会誌発行費用の削減や, 広告募集への一層の努力を重ねた。一方, 論文については, 文部省科研費の会誌発行助成を受けたことや, 事務局の体制が確立されたことを受け, 投稿受付から掲載までの期間が最短の場合 8 ヶ月の論文も現れるなど, 査読, 掲載の円滑化がはかられた。また, これからの新しいロボティクスを先導しようような提案性の高い論文や新しいロボットのパフォーマンスを示す論文の投稿, 掲載を促進させるために, 論文査読用紙や同規定の変更をふくめた議論をすすめた。

IV 欧 文 誌

1. 欧文誌編集・発行

Vol. 11 を発行した。各号の詳細は以下のとおりである。

Vol. 11	No. 1	97.1 発行	一般論文
	No. 2	97.3 発行	特集 " Mechanical Assembly "
	No. 3	97.4 発行	一般論文
	No. 4	97.5 発行	IROS '96 優秀論文
	No. 5	97.7 発行	一般論文 + IROS '96 優秀論文
	No. 6	97.9 発行	特集 " Humanoid "
	No. 7	97.10 発行予定	一般論文
	No. 8	97.11 発行予定	特集 " Communication and Robots "

2. 1997 年度の活動概要

- ・投稿論文の管理のためのデータベースの充実を図った。
- ・Vol. 10 まで年 6 号の発行であったものを Vol. 11 から年 8 号へと増号した。
- ・専任の編集補助者を確保し, 編集処理の迅速化を図った。
- ・日本ロボット学会が共催する IROS の優秀論文を特集号とする企画を開始した。
- ・Advanced Robotics 掲載論文のアブストラクトの会誌掲載を開始していただいた。
- ・Institute for Scientific Information 社の Index の対象誌となった。

V 企 画

1. 調査・研究専門委員会および委員会活動

- (1) ロボット制御理論の実用化研究専門委員会
 (委員長 増田良介, 94.7 発足)
 1 年延長し, 1997 年 6 月をもって終了した。
- (2) Dreamy Robotics 研究専門委員会
 (委員長 稲葉雅幸, 96.7 発足)
 継続して活動中。
- (3) 人間共存型ロボット研究専門委員会
 (委員長 野崎武敏, 96.7 発足)
 継続して活動中。
- (4) 自然と人間に融和する非製造業用ロボットに関する研究専門委員会
 (委員長 玉木浩二, 96.7 発足)
 継続して活動中。
- (5) マルチメディアネットワークロボットシステム研究専門委員会
 (委員長 福田敏男, 97.1 発足)
 継続して活動中。

2. 規程等の制定・整備

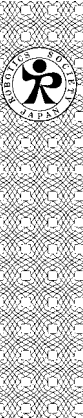
- (1) 「表彰に関する規程」, 「論文賞候補選定規程」, 「実用化技術賞候補選定規程」および「研究奨励賞候補選定規程」を改訂した。
 (1997 年 9 月 14 日理事会)
- (2) 「欧文誌委員会規程」を改訂した。(1997 年 1 月 16 日理事会)

3. 表 彰 等

1997 年 9 月第 15 回学術講演会において, 論文賞 4 件, 実用化技術賞 4 件, 研究奨励賞 8 件の授賞を行った。

論 文 賞

- 1 小俣 透 (東京工業大学), 永田和之 (電子技術総合研究所)
 「多指ハンドによるパワーグラスブの力学的特性」
 (日本ロボット学会誌第 13 巻 4 号)
- 2 佐藤知正 (東京大学), 西田佳史 (東京大学), 市川純理 (日立製作所), 畑村洋太郎 (東京大学), 溝口 博 (東京大学 現 埼玉大学)
 「ロボットによる人間の意図の能動的な理解機能」
 (日本ロボット学会誌第 13 巻 4 号)
- 3 山口仁一 (早稲田大学), 木下 昇 (松下電器産業), 高西淳夫 (早稲田大学), 加藤一郎 (早稲田大学)
 「路面形状に偏差のある環境に対する適応能力を持つ 2 足歩行ロボットの開発」
 (日本ロボット学会誌第 14 巻 4 号)
- 4 三浦 純 (大阪大学), 池内克史 (カーネギーメロン大学, 現 東京大学)
 「作業の目的を考慮した視覚認識戦略の生成」



(日本ロボット学会誌第14巻4号)

社団法人日本ロボット学会平成9年度計算書
収支計算書
平成9年1月1日から平成9年12月31日まで

実用化技術賞

- 1 小笠原隆明, 橋本 潔, 田畑 勝, 小松 学, 原 督, 小高功, 重吉正之, 目瀬紀道((株)神戸製鋼所), 木邑信夫(通信・放送機構), 勘定義弘(日本鋼管(株))
「複数台ロボット制御技術の造船パネルへの適用」
- 2 平林友一, 宮澤比呂之, 小谷憲昭(セイコーエプソン(株))
「減速機構をもつロボットアームのインクリメンタルエンコーダを用いた絶対位置検出方法」
- 3 神野 誠, 尾崎文夫, 吉見 卓, 辰野恭市((株)東芝), 神田真三, 玉田保彦, 永滝真太郎, 小熊 勇(東芝機械(株)), 高橋幹男(東芝機械テクノ(株))
「力制御仕上げロボット『バリボ』の商品開発」
- 4 内山 隆, 森田俊彦, 沢崎直之((株)富士通研究所), 浅田和徳, 佐藤雅彦(富士通(株)), 井上博允, 稲葉雅幸(東京大学)
「動き追跡処理システム『トラッキングビジョン』」

研究奨励賞

- 1 相山康道(東京大学大学院工学系研究科)
「リリース型マニピュレーションの運動特性と学習の効果」
(第1回ロボティクスシンポジウム)
- 2 大川泰雄(早稲田大学大学院理工学研究科)
「機械と生物とのコミュニケーション ラット形ロボットとラットの相互行動実験システムの開発」(第14回学術講演会)
- 3 小方博之(NTT ヒューマンインタフェース研究所)
「アナロジを用いた経路生成」(第14回学術講演会)
- 4 加賀美聡(東京大学大学院工学系研究科)
「並列行動決定プロセス群と並列センサ処理プロセス群のインターフェースの構造化と実現」(第1回ロボティクスシンポジウム)
- 5 加藤恵輔(東京工業大学工学部)
「地雷撤去作業を行う作業型4足歩行ロボットの開発」
(第14回学術講演会)
- 6 藤 智史(神戸大学大学院自然科学研究科(現 関西電力))
「ICPFを用いたEFDアクチュエータエレメントの開発と応用」
第6報:多数のエレメントによる水中物体搬送システムの提案」
(第14回学術講演会)
- 7 満田 隆(大阪大学基礎工学部)
「人間型ハンドアイシステムにおける線形ビジュアルサーボ」
(第1回ロボティクスシンポジウム)
- 8 森田寿郎(早稲田大学大学院理工学研究科)
「7自由度MIAアームの開発」(第1回ロボティクスシンポジウム)

4. 国際関連

- (1) 国際委員会を整備し, 内規として「国際集会計画の手順」を作成した.
- (2) 本会に係る国際会議を共催, 協賛した.
 - (a) IROS'97(9月7~11日, グルノーブル, フランス)を共催した.(責任分担率20%)
 - (b) 第3回ロボット工学・応用アジア会議(10月29・30日, 東京)を共催した.

5. 学会電子化関連

- 庶務担当理事, 財務担当理事, 会誌編集委員会電子化情報小委員会, その他関連理事と協力し, 電子化に関する以下の事項に取り組んだ.
- (1) 学会WWWホームページを学術情報センターの協力を得て開設した.
 - (2) 学会事務局の電子化整備を行った.
 - (3) その他, 学会の電子化に関して検討を行った.

収入の部		(単位: 円)
科 目		決 算 額
1. 基本財産運用収入		(94,500)
基本財産利息収入		94,500
2. 会費収入		(44,207,000)
正会員会費		28,415,000
学生会員会費		3,712,000
賛助会員会費		12,080,000
3. 入金収入		(380,000)
正会員入金		128,000
学生会員入金		252,000
4. 事業収入		(34,717,241)
会誌掲載料		17,517,991
欧文誌事業		800,000
学術講演会		13,802,250
講習会		2,597,000
シンポジウム		0
5. 補助金収入		(1,510,000)
国庫補助金		1,510,000
6. 諸収入		(9,377,125)
受取利息		199,506
会誌広告料		3,414,734
資料頒布収入		1,186,875
雑収入		4,576,010
当期収入合計(A)		90,285,866
前期繰越収支差額		53,965,559
収入合計(B)		144,251,425

会 告

支出の部 (単位:円)

科 目	決 算 額
1. 事業費 (43,350,879)	
会誌事業費	30,010,951
欧文誌事業費	1,392,336
学術講演会開催費	9,968,619
講習会開催費	962,025
ロボティクスシンポジウム開催費	76,545
シンポジウム開催費	0
専門委員会費	500,000
広告製作費	297,254
表彰費	143,149
2. 管理費 (30,874,922)	
総会費	377,086
給料手当	13,570,194
臨時雇賃金	1,772,822
福利厚生費	1,444,088
旅費交通費	36,450
通信運搬費	1,067,169
備品消耗品費	2,497,558
会議費	303,192
修繕費	12,884
印刷製本費	894,693
光熱水料費	367,868
賃借料	6,476,776
諸謝金	1,043,450
租税公課	12,600
雑費	344,773
会費収納費	653,319
3. 雑損失 (4,796,266)	
4. 特定預金支出 (1,060,000)	
退職給与引当預金支出	1,060,000
5. 予備費 (1,027,425)	
当期支出合計(C)	81,109,492
当期収支差額(A)-(C)	9,176,374
次期繰越収支差額(B)-(C)	63,141,933

貸借対照表
平成9年12月31日現在

借 方		貸 方	
科 目	金 額	科 目	金 額
(流動資産)	(90,590,240)	(流動負債)	(27,448,307)
現金	357,712	未払金	180,777
普通預金	31,635,657	前受会費	26,598,000
定期預金	34,008,049	前受金	97,200
振替貯金	14,642,422	預り金	572,330
未収会費	3,734,777		
未収金	4,901,345	(固定負債)	(1,066,392)
前払金	445,378	退職給与引当金	1,066,392
仮払金	804,900	(正味財産)	(88,539,323)
立替金	60,000	正味財産	88,539,323
		[うち基本金]	[21,000,000]
(固定資産)	(26,463,782)	[当期正味財産増加額]	[9,959,539]
(基本財産)	[21,000,000]		
定期預金	21,000,000		
(有形固定資産)	[1,244,290]		
什器備品	1,244,290		
(その他の固定資産)	[4,219,492]		
退職給与引当預金	1,066,392		
電話加入権	153,100		
保証金	3,000,000		
合 計	117,054,022	合 計	117,054,022

監査報告書

私共監事2名は、社団法人ロボット学会事務局において、会長の提出した平成9年度の事業報告書並びに同年度の一般会計に関する収支計算書、正味財産増減計画書、貸借対照表及び財産目録につき監査を実施しました。監査の結果、いずれも適正であると認めます。

正味財産増減計算書

平成9年1月1日から平成9年12月31日まで

平成10年2月28日

(単位:円)

科 目	金 額	
I 増加の部		
1. 資産増加額		
退職給与引当預金増加額	1,061,343	
当年度収支差額	9,176,374	10,237,717
増加額合計		10,237,717
II 減少の部		
2. 負債増加額		
退職給与引当金繰入額		278,178
減少額合計		278,178
当年度正味財産増加額		9,959,539
前年度繰越正味財産額		78,579,784
次年度繰越正味財産額		88,539,323

社団法人 日本ロボット学会
監事 白井良明 (印)
監事 有本卓 (印)

会 告

平成 10 年度事業計画案
(自平成 10 年 1 月 1 日 至平成 10 年 12 月 31 日)

I 庶 務

1. 第 16 回総会

会 期：平成 10 年 3 月 10 日(火)
会 場：弓町クラブ

2. 委員会活動

下記の委員会を開催する。

- | | |
|--------------------------------|-------------|
| (1) 会誌編集委員会 | (委員長：中村 仁彦) |
| (2) 欧文誌編集委員会 | (委員長：小松 督) |
| (3) 事業計画委員会 | (委員長：藪田 哲郎) |
| (4) 国際委員会 | (委員長：西郷 宗玄) |
| (5) 第 16 回学術講演会実行委員会 | (委員長：和田 充雄) |
| (6) 第 12 回論文賞・第 13 回研究奨励賞選定委員会 | |
| (7) 第 3 回実用化技術賞 | (委員長：谷江 和雄) |
| (8) 出版事業委員会 | (委員長：木下源一郎) |
| (9) アドバイザリーボード | (委員長：市川 誠) |
| (10) 将来ビジョン検討委員会 | (委員長：三浦 博孝) |

3. 役員選出

平成 10 年度の理事・監事を選出する。

4. 評議員

平成 10 年度の評議員を委嘱する。

5. 学会の基盤強化

- (1) 会員数の増強を図るため、入会勧誘を引き続き推進する。

6. 規定の整備

- (1) 「事務局職員に関する規定」の見直しを企画担当と共同で行う。

7. 事務局

- (1) 事務局の事務処理の効率向上に努める。

II 事 業

1. 学術講演会・シンポジウム等

(1) 第 16 回学術講演会

期 日：1998 年 9 月 18 日～20 日
会 場：北海道大学 高等教育機能開発総合研究センター

実 行 委 員 長：和田充雄(北海道大学)ほか 92 名

(2) 第 3 回ロボティクスシンポジウム

期 日：1998 年 5 月 8・9 日
会 場：広島大学 大会館

実 行 委 員 長：金子 真(広島大学)

2. 講習会等

ロボット工学セミナー

(1) 第 54 回講習会「ロボットメカニズムの設計と実例」

期 日 / 会 場：1998 年 1 月 30 日 / 工学院大学

(2) 第 55 回講習会「続々・こうすればロボットがつかれる」

期 日 / 会 場：1998 年 6 月 24 日 / 工学院大学(予定)

講師：広瀬茂男ほか

(3) 第 56 回講習会「2 足歩行ロボット技術の現在 ヒューマノイドの基盤技術」

期 日 / 会 場：1998 年 10 月 19 日 / 工学院大学(予定)

講師：古荘純次ほか

(4) 第 57 回講習会「創発的ロボット教育 ロボコンの勝ち方、大学での創造実習を通じて」

期 日 / 会 場：1998 年 12 月頃 / 工学院大学(予定)

講師：森 政弘ほか

(5) 第 58 回講習会「バリアフリーロボティクス入門」

期 日 / 会 場：1999 年 2 月頃 / 工学院大学(予定)

講師：土肥健純ほか

(6) シンポジウム「ロボット関連技術の最近のトピックス」

期 日 / 会 場：1999 年 9 月 19 日 / 工学院大学(予定)

講師：北野宏明ほか

3. 国際会議

(1) IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA '98)

期 日 / 会 場：1998 年 5 月 16 日～21 日 / Leuven, Belgium

(2) 第 7 回建設ロボットシンポジウム

期 日 / 会 場：1998 年 7 月 14 日・15 日 / 経団連ホール(東京)

(3) IEEE International Workshop on Robotics and Human Communication (RO MAN '98)

期 日 / 会 場：1998 年 9 月 30 日～10 月 2 日 / 高松商工会議所(香川)

(4) IEEE / RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS '98)

期 日 / 会 場：1998 年 10 月 12 日～16 日 Victoria, Canada

4. 出版事業

平成 9 年度より継続検討を行っているロボット工学教科書シリーズの続編、視覚認識編、ロボットの情報処理編、システム編、テレロボティクス編の企画、さらには、ロボット紳士・淑女録(ロボット大図鑑)の新企画を具体化し、これらの出版計画を推進する。

III 学 会 誌

学会誌第 16 巻第 1 号より第 8 号を 1 月, 3 月, 4 月, 5 月, 7 月, 8 月, 10 月, 11 月に刊行し、会員に配布する。各号の特集テーマは以下のものを予定している。

Vol. 16 No. 1 次世代ロボットへの期待と提案

Vol. 16 No. 2 柔軟物操作

Vol. 16 No. 3 人間共存ロボティクス

Vol. 16 No. 4 ロボットと教育

Vol. 16 No. 5 知能ロボットの新たなパラダイム

Vol. 16 No. 6 ロボットのためのメディア情報処理

Vol. 16 No. 7 新しいロボット市場の創造(仮)

Vol. 16 No. 8 リファレンス オブ リファレンス(仮)

会員にとって読みやすく有用な誌面作りをはかりつつ、特集記事ならびに一般記事の内容を豊富なものとする。平成 10 年度に特別認められた予算により、会誌の電子化をふくめた媒体の多様化を推進する。会誌編集費用の削減を、広告の増加、印刷費用の低減、電子化の側面からすすめる。論文の掲載手続きの円滑化の努力を引き続き継続し、査読規定の変更をはかり、提案性やパフォーマンスを主張する論文の一層の増加をめざす。以上の活動を通じて、学会の広がりとともにレベルの一層の向上をはかる。

IV 欧 文 誌

1. 欧文誌 Advanced Robotics の発行

1998 年度においても年 8 回の発行を計画している。その内容は以下に示す通りで、特集については委員会メンバー、あるいはゲストエディターを指名して企画の検討を進めている。

Vol. 12 No. 1 98.1 発行予定 特集“Human Friendly Interface for Robot”(＋一般論文)

No. 2 98.3 発行予定 特集“Micro Robotics”

No. 3 98.4 発行予定 特集“Intelligent Mobile Robots”

No. 4 98.5 発行予定 IROS '97 優秀論文

No. 5 98.7 発行予定 特集“Soft Computing in Robotics”

No. 6 98.9 発行予定 一般論文

No. 7 98.10 発行予定 特集“Electronic Hardware and Systems for Robotics”

No. 8 98.11 発行予定 一般論文

2. 編集処理のシステム化と掲載までの期間の短縮

投稿論文の処理・管理のためにデータベース化を図ってきているがそれをさらに充実して、査読期間の短縮を押し進め、投稿から掲載までの期間を 1 年以内にしよう努力する。

3. 発行時期の正常化

編集プロセスの各段階のタイムキーピングを行い、発行時期の遅れを是正する。

4. AR 誌の宣伝・普及

機会をとらえて AR 誌の宣伝を行い、会員への購読をすすめる。

会 告

5. 投稿, および査読プロセスに関する規則やマニュアルの整備
 6. 一般投稿: 特集の比率の改善
 一般投稿論文を増やし, 特集論文と一般論文との割合を半々にもつていくよう努める.

V 企 画

1. 調査・研究専門委員会および委員会活動
 (1) Dreamy Robotics 研究専門委員会
 (委員長 稲葉雅幸, 96.7 発足)
 (2) 人間共存型ロボット研究専門委員会
 (委員長 野崎武敏, 96.7 発足)
 (3) 自然と人間に融和する非製造業用ロボットに関する研究専門委員会
 (委員長 玉木浩二, 96.7 発足)
 (4) マルチメディアネットワークロボットシステム研究専門委員会
 (委員長 福田敏男, 97.1 発足)
 2. 表彰
 第16回学術講演会において, 論文賞, 実用化技術賞および研究奨励賞等の授賞を行う.
 3. その他の活動計画
 (1) 各種規程の整備を行う.
 (2) 関連会議の主催/共催/協賛を行う.
 (3) 学会業務の電子化を推進する.

収 支 予 算 書

平成 10 年 1 月 1 日から平成 10 年 12 月 31 日まで

収入の部 (単位: 円)

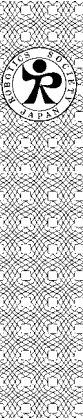
科 目	予 算 額
1. 基本財産運用収入	(100,000)
基本財産利息収入	100,000
2. 会 費 収 入	(43,908,000)
正 会 員 会 費	28,360,000
学 生 会 員 会 費	3,788,000
賛 助 会 員 会 費	11,760,000
3. 入 会 金 収 入	(380,000)
正 会 員 入 会 金	128,000
学 生 会 員 入 会 金	252,000
4. 事 業 収 入	(32,100,000)
会 誌 掲 載 料	17,000,000
欧 文 誌 事 業	800,000
学 術 講 演 会	12,000,000
講 習 会	2,000,000
ロ ボ テ ィ ク ス シ ン ポ ジ ア	300,000
シ ン ポ ジ ウ ム	0
5. 諸 収 入	(8,300,000)
受 取 利 息	300,000
会 誌 広 告 料	4,000,000
資 料 頒 布 収 入	3,500,000
雑 収 入	500,000
当 期 収 入 合 計 (A)	84,788,000
前 期 繰 越 収 支 差 額	63,141,933
収 入 合 計 (B)	147,929,933

支出の部 (単位: 円)

科 目	予 算 額
1. 事 業 費	(51,560,000)
会 誌 事 業 費	33,700,000
欧 文 誌 事 業 費	3,000,000
学 術 講 演 会 開 催 費	11,200,000
講 習 会 開 催 費	1,300,000
ロ ボ テ ィ ク ス シ ン ポ ジ ア 開 催 費	360,000
シ ン ポ ジ ウ ム 開 催 費	0
専 門 委 員 会 費	800,000
広 告 製 作 費	400,000
表 彰 費	800,000
2. 管 理 費	(33,790,000)
総 会 費	600,000
人 件 費	17,870,000
経 費	13,840,000
租 税 公 課	650,000
雑 費 収 納 費	600,000
会 費 収 納 費	230,000
3. 雑 損 失	(2,200,000)
4. 特 定 預 金 支 出	(40,800,000)
退 職 給 与 引 当 預 金 支 出	800,000
学 会 運 営 引 当 預 金 支 出	40,000,000
5. 予 備 費	(500,000)
当 期 支 出 合 計 (C)	128,850,000
当 期 収 支 差 額 (A) - (C)	44,062,000
次 期 繰 越 収 支 差 額 (B) - (C)	19,079,933

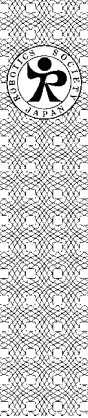
名誉会員推薦について

社団法人日本ロボット学会定款第6条の(4)および名誉会員推薦内規2の(1),(2)にもとづき, ロボットの学術および技術の研究の促進ならびに本学会の運営, 事業活動の発展に著しく寄与されました.
 よって梅谷陽二氏を本学会名誉会員に推薦します.



有料広告

財団法人 高度自動化技術振興財団
研究開発・技術交流への助成・研究業績の表彰のお知らせ



工作機械，産業機械，ロボットなどに関する自動化技術の向上を目的として，平成8年度の研究開発および技術交流への助成を行います。下記要領をご参照の上ご応募下さい。また，研究業績の表彰も行いますので，候補の推薦をお願い致します。なお，本財団は平成元年3月に設立され，これらの助成金および表彰金は，ファナック株式会社から寄贈された基本財産（5億円）の利息，および同社からの毎年の寄附金より拠出されます。

1. 主な事業

- (1.1) 研究開発への助成（1件約100～70万円，年間約10件）
- (1.2) 国際技術交流への助成
 - ・外国で開催される会議出席用渡航費（1件50万円を限度，年間約290万円）
 - ・日本で開催される国際会議開催費（1件約50万円，年間約4件）
- (1.3) 研究業績の表彰
 - ・本賞（1件30万円，年間1件程度）
 - ・奨励賞（1件20万円，年間1件程度）

2. 対象とする分野

- (2.1) 工作機械，産業機械およびロボットの高度自動化技術
- (2.2) AI，ファジィ，ニューラルネットワークなどの先端制御技術の工作機械，産業機械およびロボットへの応用
- (2.3) ファクトリオートメーション
- (2.4) その他の関連する高度自動化技術

3. 応募資格

計測自動制御学会，精密工学会，日本機械学会，日本ロボット学会およびIEEE（IES，R & AS所属）の会員で，

- (1.1) は正会員
- (1.2) は渡航費助成：正会員，（準会員），学生会員
開催費助成：学会または学会内に公的に設置されたグループ
- (1.3) の推薦者は正（会）員，
 - ・本賞：表彰対象は，平成7年5月～平成10年4月の間に，上記およびこれに準ずる学・協会で発行された印刷物に掲載された論文（したがって，その著者全員）。
 - ・奨励賞：表彰対象は，修士または博士論文の著者。ただし当該論文の骨子は，平成7年5月～平成10年4月の間に，上記およびこれに準ずる学・協会より印刷公表論文として発行されていること，また指導教官が推薦者でない場合は，その推薦書が必要。（学位論文自体は表彰の対象とはなりません）

4. 応募要領

- (4.1) 申請書の請求先：下記ホームページから印刷ください。または財団事務局にFAXでご依頼ください。
〒401 0500 山梨県南都留郡忍野村ファナック内 TEL (0555) 84 3520, FAX (0555) 84 3599,

E mail : XLJO 5252@niftyserve.or.jp

(4.2) 締切日

- (1.1) および(1.3)は，平成10年10月末日
- (1.2) は，毎年次の通り

		申請締切日			
		4月末日	7月末日	10月末日	1月末日
会議初日	渡航費助成	7～9月	10～12月	1～3月	4～6月
	開催費助成	11～1月	2～4月	5～7月	8～10月

<http://wwwsoc.nacsis.ac.jp/paat/index.html>

——申請書の様式は随時改訂しております。最新版を利用して下さい——

有料広告

(国立)茨城工業高等専門学校機械工学科
教官公募

公募人員：助教授および助手の各1名
 募集分野：助教授；ロボット工学・システム工学（学際的新分野を開拓しようとする意欲と活力があり，教育・研究に熱意のある方）。
 助手；計測・制御（新分野を開拓する活力があり，実験を通して研究指導のできる能力と意欲のある方）。
 応募資格：博士の学位を有する方。
 助教授は35歳程度までが望ましい。助手は30歳未満の方で博士の学位取得見込みでも可。
 着任時期：助教授は平成11年4月1日。助手は決定後なるべく早い時期。
 提出書類：①履歴書（写真貼付）②業績リスト③主要論文別刷（5編以内，コピーでも可）④現在の研究内容（2,000字程度）⑤研究計画と抱負（2,000字程度）⑥他薦の場合は推薦書または照会可能者の連絡先 ⑦健康診断書。
 応募締切：平成10年7月15日（水）必着
 書類送付先：〒312 8508 茨城県ひたちなか市中根 866
 茨城工業高等専門学校 庶務課人事係 TEL：029 271 2808
 （書留で「公募書類在中」と朱書）
 問合せ先：茨城工業高等専門学校機械工学科 主任教授 清水 勲
 TEL：029 271 2898（直） FAX：029 273 6981（直）
 E mail：shimizu@cc.jbaraki.ct.ac.jp

東京電機大学
教員公募

募集人員：理工学部情報科学科助手2名
 専門分野：(1) ロボティクス，システム制御，マシンビジョン関連分野
 (2) 情報数理分野，特に情報通信ネットワークおよび関連分野
 いずれも理論的研究に従事している方が望ましい（数理学系科出身者でこれらの分野に進む希望のある方を含む）
 着任時期：採用決定後，できるだけ早い時期
 応募資格：修士修了者で30歳程度までの方，博士号取得者，または取得見込みの方が望ましい。
 提出書類：履歴書，研究業績リスト，論文別刷，推薦書
 応募締切：1998年7月末日
 書類送付先，照会先：
 〒350 0394 埼玉県比企郡鳩山町石坂
 東京電機大学理工学部情報科学科 学科長 狩野弘之
 TEL：0492 96 2911 内線 2300，FAX：0492 96 6403
 E mail：kano@j.dendai.ac.jp

筑波大学工学
システム学類教官公募

募集人員：助教授または講師 若干名
 工学システム（情報工学，通信工学，システム工学，制御工学，計測工学）の専門分野の研究者で，専門分野の授業と1，2年生の数学，物理学またはコンピュータプログラミングのいずれかの授業が担当できる方。
 応募資格：着任の時点で博士の学位を有し，該当する研究分野に関連する学会で活躍している方
 担当する専攻等：
 筑波大学第三学群工学システム学類 知的工学システム主専攻
 同 機能工学システム主専攻
 筑波大学工学研究科 知能機能工学専攻
 筑波大学理工学研究科 工学システム分野
 着任時期：平成10年度末までに着任できることが望ましい
 提出書類：履歴書（写真貼付），研究業績リスト，主要公表論文の別刷り又はコピー
 応募締切：平成10年7月15日
 問い合わせおよび応募書類の提出先：
 〒305 8573 つくば市天王台1-1-1
 筑波大学工学システム学類長 永井啓之亮
 E mail：nagai@esys.tsukuba.ac.jp
 TEL：0298 53 5340 または 0298 53 6470
 FAX：0298 53 6471
 URL http://www.esys.tsukuba.ac.jp
 封筒に「応募書類」と明記し，書留郵便にて送付して下さい

理事会報告

第151回 理事会報告

日 時：1998年3月10日（火）15:00 17:15
 場 所：弓町クラブ
 出席理事：三浦（会長），木下（副会長），谷江（副会長），辰野，下条（記），実森（代），中野，大築，小笠原，中村，小森谷，鷹巣，坂根，黒木，和田，藪田
 委任状提出：伊藤，西郷，佐藤，小松
 その他出席者：東，三木，末廣，浅田，武野，増田，築山，市川（以上次期理事，オブザーバー出席），伊藤（事務局）
 議 事：
 1. 入退会の承認
 前回理事会以降からの入会11名，退会142名（内除名127名），賛助会員の入会0団体，退会1団体，口数減少1口を承認した。この結果，会員総数は，3,444名，賛助会員86団体（140口）。
 2. 事業関連事項
 1) 事業委員会関連報告，出版事業計画が報告された。
 2) 第16回日本ロボット学会学術講演会進捗状況が報告された。
 3. 学会誌関連事項
 学会誌編集計画等の報告があった。
 4. 欧文誌関連事項
 欧文誌の発行状況報告があった。
 5. 企画関連事項
 1) 第3回実用化技術賞選考委員会委員案が承認された。
 2) 特別賞選考委員会委員案が承認された。
 6. 財務関連事項
 1) 出版著作権協議会複写使用料配分に関して10万円の入会があったとの報告があった。
 2) 平成10年3月財務関連報告があった。