

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

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)

● 講演予稿集原稿締切日: 1998年7月17日(金)

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られませんので、ご注意願います。) なお、原稿の書き方は、学会誌 3月号会告5ページ、またはRSJ98 ホームページ (<http://ccrwww2.complex.eng.hokudai.ac.jp/~rsj98/style.htm>) を参照してください。

● 事前参加申し込みのお知らせ

オンライン事前参加登録をご利用ください!

<http://ccrwww2.complex.eng.hokudai.ac.jp/~rsj98/attend.htm>

- 混雑する会場で登録票を手書きする手間から開放されます。
- 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。
- 操作は簡単。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。

本講演会では、オンラインでの事前参加登録をお願いしています。お手持ちの web ブラウザから上記アドレスにアクセスし、説明に従って申し込みください。

オンラインをご利用できない方に限って、郵送・Fax による事前参加登録も受け付けています。所定の申込書(本誌会告ページに綴じ込み)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し込み下さい。会場での当日登録も可能ですが、なるべくオンライン事前登録をご利用ください。

(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

事前参加登録の送金先は以下のとおりです。お振込みの際はその内訳(例:「学術講演参加費として」)を振り込み用紙にご記入ください。

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

● 最新の情報をホームページでご確認ください

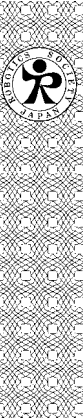
RSJ98 ホームページに最新の情報を掲載しています。プログラムや交通案内、行事予定などをご確認ください。

RSJ98 ホームページ: <http://ccrwww2.complex.eng.hokudai.ac.jp/~rsj98/>

● ご要望・お問い合わせは電子メールで

各種委員会の開催希望や企画、お問い合わせ等は電子メールでお受けしています。

パネルディスカッション企画など、プログラム関係は rsj98prg@complex.eng.hokudai.ac.jp
 各種委員会など、行事関係は rsj98sec@complex.eng.hokudai.ac.jp



第16回日本ロボット学会学術講演会事前参加登録申込書

※オンライン版が採用できない場合のみ、この申込書に記入しFAXまたは郵送してください
締切日：8月14日(金)

送付先

〒113-0033 東京都文京区本郷 2-19-7 ブルービルディング 2F、
(社)日本ロボット学会 学術講演会係
TEL: 03-3812-7594, FAX: 03-3812-4628

1 氏名・所属・連絡先：

氏名：_____ 所属略称：_____ 会員番号：_____

連絡先：(宛先ラベルとして使用しますので、郵便番号・学校名・連絡先氏名を含めて正しくご記入ください。)

〒	電話：_____
	FAX：_____
	E-mail：_____

2 送金内訳：(該当箇所をチェックしてください)

- | | | |
|------------------|-----------------------------------|-----------------------------------|
| 1) 参加費用 | 予稿集込み | (予稿集なし) |
| 登壇者 ^注 | <input type="checkbox"/> ¥10,500- | <input type="checkbox"/> 送金不要 |
| 非登壇者(会員) | <input type="checkbox"/> ¥15,500- | <input type="checkbox"/> ¥5,000- |
| 非登壇者(非会員) | <input type="checkbox"/> ¥20,500- | <input type="checkbox"/> ¥10,000- |
| 非登壇者(学生) | <input type="checkbox"/> ¥10,500- | <input type="checkbox"/> 無料 |
| 非登壇者(非会員学生) | <input type="checkbox"/> ¥11,500- | <input type="checkbox"/> ¥1,000- |
| 2) 予稿集 | | |
| 予稿集追加購入 | <input type="checkbox"/> ¥10,500- | |
| 3) 懇親会 | | |
| 懇親会参加費(一般) | <input type="checkbox"/> ¥5,000- | |
| 懇親会参加費(同伴者) | <input type="checkbox"/> ¥3,000- | |
| 懇親会参加費(学生) | <input type="checkbox"/> ¥3,000- | |

※予稿集は3分冊一式です
※すべて税込み金額です

合計 ￥_____

(注：講演申込時にお支払いいただいた申込金に参加費用が含まれています)

3 送金方法他：(該当箇所をチェックしてください)

あさひ銀行 郵便局 請求書 その他(具体的に：_____)

(請求書の書式など特別な指示がありましたら、連絡事項にご記入ください)

送金先をご確認ください

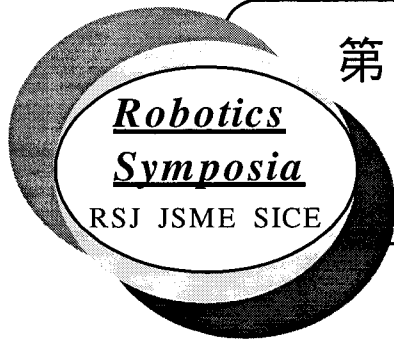
銀行振込 あさひ銀行 本郷支店(普)1063675 (社)日本ロボット学会
郵便振込 00190-8-57896 (社)日本ロボット学会

入金予定日：__月__日

請求書等送付先：(上記連絡先以外に送付の場合のみ、ご記入ください)

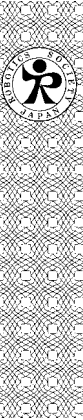
〒

4 連絡事項：_____



第4回 ロボティクス・シンポジア 講演募集 1st Call for Papers

主催：日本ロボット学会 日本機械学会(ロボティクス・メカトロニクス部門)
計測自動制御学会



第4回ロボティクス・シンポジアが、1999年3月30日～31日に仙台市秋保温泉で開催されます。本シンポジアは、従来個々に開催されていた、「知能移動ロボットシンポジウム(SICE, RSJ, JSME 共同共催)」、「ロボティクス自動化システムシンポジウム(SICE 主催)」、「ロボットシンポジウム(RSJ 主催)」が統合されたシンポジアで、一昨年から「センサシンポジウム(SICE, RSJ, JSME 共同共催)」も加わりました。

本シンポジアの目的は、広くロボット学関連の研究に携わる研究者間の、学会の垣根を越えた研究・情報の交流を促し、何よりもレベルの高い議論の場を形成することにあります。そこで、今回は、秋保温泉での1泊2日の泊り込み形式で開催することになりました(前日には、東北大学の見学会を予定しております)。また、泊り込み形式を生かした特別企画も現在計画中です。

本シンポジアでは、レベルの高い議論が行えるように、Full paper投稿によって講演申し込みをしていただき、プログラム委員会が中心となって論文査読を行ない、コメントを著者にフィードバックします^{注1}。また、シンポジアのプログラム編成は、並列セッションの数をできるだけ少なくし、十分な発表時間を取れるように配慮する予定です。皆様奮ってご参加下さい。

注1：必要があれば、採択論文数を制限することもあります。

開催期日： 1999年3月30日(火) - 31日(水)
会 場： ホテルニュー水戸屋 (仙台市太白区秋保湯本字薬師 102)

トピックス：

【ヒューマンロボットシステム関連】

ヒューマンロボットインタフェース、ハプティックデバイス、ホームロボット、介助ロボット、ペットロボット等

【センサベストロボットシステム関連】

センシング戦略、センサフュージョン、ロボットビジョン、アクティブセンシング、新センサ等

【ロボット学一般】

作業計画、自動化技術、コンピューショナルインテリジェンス、創発・進化・学習、マルチエージェント、ネットワークロボティクス、マイクロシステム、他ロボット工学に関連する諸分野

論文投稿による講演申込~~め~~切 : 1998年11月15日(必着)
採録通知(予定) : 1998年12月20日
予稿集用最終原稿~~め~~切 : 1999年2月1日(必着)

問い合わせ先：

〒980-8579 仙台市青葉区荒巻字青葉01 東北大学大学院工学研究科機械知能工学専攻
小菅 一弘 (tel./fax 022-217-6914, kosuge@irs.mech.tohoku.ac.jp)
あるいは 竹尾 光治 (tel./fax 022-217-6917, takeo@irs.mech.tohoku.ac.jp)

講演申し込み方法：

A4判の用紙に、講演タイトル、著者全員の名前と所属、講演者予定者の氏名と所属学会・会員種別、連絡先担当者の氏名・所属・住所と電話番号・FAX番号・電子メールアドレス(もしあれば)を記載し、講演予定の論文のコピーを4部送付して下さい。尚、原稿は、A4判2コラムで、6ページまでの偶数ページが原則ですが、最大8ページまでなら認めます(超過料金をお願いします)。講演者は主催3学会の会員(正会員、学生会員)とします。採否は本シンポジア実行委員会にご一任下さい。

講演申込書送付先：

〒657-8501 神戸市灘区六甲台町 神戸大学工学部情報知能工学科
第4回ロボティクス・シンポジア プログラム委員長
田所 諭
Phone: 078-803-1195 Fax: 078-803-1217 Email: tadokoro@in.kobe-u.ac.jp

—1998年度ロボット工学セミナー 開講のお知らせ—

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）

- | |
|--|
| <p>第1話 認知科学は囲碁にどこまで迫れるか？
10:00～11:00 NTT 吉川 厚</p> <p>第2話 人工知能はサッカーに新たな戦略を生み出すか？
11:00～12:00 ソニー 北野宏明</p> <p>第3話 学習機能はロボットをどこまでかきこくするか？
13:00～14:00 機械研 柴田崇徳</p> <p>第4話 人工生命と進化システム
14:00～15:00 ATR 下原勝憲</p> <p>第5話 脳の時空間ダイナミクスとモデル
15:00～16:00 東 大 合原一幸</p> <p>第6話 ロボットと「心」
16:00～17:00 NTT 藪田哲郎</p> |
|--|

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割引になります。

(第55回講習会が終了しましたので、ベーシックセミナーの割引および一括申込による割引受付は終了いたしました。)

*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 氏名	TEL. ()		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の間でさえ、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

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労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

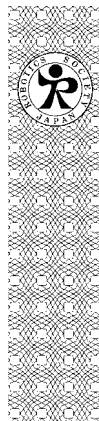
主催：(社)日本ロボット学会
協賛：計測自動制御学会、精密工学会、電気学会、電子情報通信学会、土木学会、日本機械学会、日本建築学会、日本ロボット工業会、農業機械学会、自動化推進協会(予定)
日時：1999年2月3日(水)
場所：工学院大学(予定)

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て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)



第3回先端メカトロニクス国際会議 (ICAM '98)
The 3rd International Conference on Advanced Mechatronics
Innovative Mechatronics for the 21st Century

主催：日本機械学会
共催：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，日本油空圧学会，精密工学会，電気学会，バイオメカニクス学会，日本ファジィ学会，人工知能学会，農業機械学会，IEEE Robotics and Automation Society, The American Society of Mechanical Engineering, The Chinese Mechanical Engineering Society.
後援：岡山大学地域共同研究センター，岡山県，岡山市，岡山県新技術振興財団，中国技術振興センター
趣旨：本国際会議は，1988年5月に開催された第1回会議（東京，京王プラザ），1993年8月に開催された第2回会議（東京，明治大学）に続く第3回会議であり，日本機械学会ロボティクス・メカトロニクス部門を中心に関係諸団体の協力により開催されます．本会議では，21世紀の新しいメカトロニクスのあり方を示唆する多くの研究成果が報告されます．この分野に関係する研究者，技術者の多数のご参加をお願いします．

開催日：1998年8月3日(月)～6日(木)

会場：カルチャーホテル（岡山市学南町1丁目3番2号，岡山駅から徒歩15分）

行事日程：

8月3日(月)～5日(水)：講演会
8月3日(月)夕方：ウェルカムパーティ
8月4日(火)夕方：バンケット
8月6日(木)：先端ロボティクス・メカトロニクスシンポジウム（参加費無料）
テクニカルツアー

備考)

- ・期間中技術展示（機器およびカタログ）を実施．
- ・希望者があれば，Lady's Program および Post Conference Tour を実施．

基調講演 (Plenary talks)：

- ・ Simulation Tools for the Design of Active and Passive Safety Systems in Passenger Cars
Prof. M. Hiller and Prof. R. Bardini (University of Duisburg, Germany)
- ・ Servo actuator Past, Today and Future
Mr. Jiro Chiba (Harmonic Drive Systems Inc., Japan)

オーガナイズドセッション：

- ・ Analysis and Control of Robot Manipulators
- ・ Human Perspective Characteristics and Virtual Reality
- ・ Modeling and Control of Nonholonomic Underactuated System
- ・ Robotic Hand Design, Grasping, and Dexterous Manipulation
- ・ Healthcare Robotics
- ・ Human Directed Robotics
- ・ Robotic Control
- ・ Advanced Fluid Power Control Technology
- ・ Advanced Robot Kinematics
- ・ Computer Support for Mechatronics System Design
- ・ Motion Control of Special Motors

参加登録費：

（一般 40,000 円，学生 20,000 円：1998年6月30日以前の登録）
一般 45,000 円，学生 25,000 円：1998年7月1日以降の登録
バンケット参加費：5,000 円

参加申込先（参加登録，ホテル予約，ツアー参加申込など）：

〒700 0822 岡山市表町1 7 36
JTB 岡山支店 担当者 松本，中川
TEL：086 231 9370，FAX：086 223 7759

問合せ先：

参加申込み，会議プログラムなどの詳細は下記ホームページをご参照下さい．

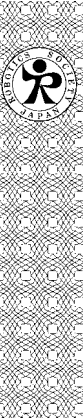
〒700 8530 岡山市津島中3 1 1
岡山大学工学部システム工学科 則次俊郎 (General Chair of ICAM '98)
TEL：086 251 8061，FAX：086 255 9669
E mail：toshiro@sys.okayama u.ac.jp
URL：http://www.sys.okayama u.ac.jp/icam 98/

本会主・共催行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第4回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム (Fourth International Symposium on Artificial Life and Robotics(AROB 4th '99))	文部省, 人工生命とロボットに関する 国際シンポジウム組織委員会, 大分大学	1999年1月19日(火)~22日(金) B Con Plaza (大分県別府市) アブストラクト締切 8月1日 論文締切 11月1日	AROB 事務局 〒870 1192 大分市大字巨野原 700 番地 大分大学工学部電気電子工学科 TEL.0975 54 7831 FAX.0975 54 7841 E mail : arob@cc.oita u.ac.jp WWW Home Page http://AROB. cc.oita u.jp/
1999年IEEEシステム・マン・サイバネティクス国際会議(1999 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics)	IEEEシステム・マン・サイバネティクス部門, 日本ロボット学会, 日本学会会議, 計測自動制御学会, 日本機械学会	1999年10月12日(火)~15日(金) 東京国際フォーラム(千代田区丸の内3-5, TEL.03 3211 7422, FAX.03 3211 7744)	IEEEシステム・マン・サイバネティクス国際会議事務局 〒107 0052 港区赤坂4-9-17 赤坂第一ビル (株)インターグループ TEL.03 3479 5311 FAX.03 3423 1600

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
講習会「ロボットの制御」	計測自動制御学会	1998年7月28日(火) (株)東芝トレーニングセンター国際研修館 (川崎市幸区大宮町27, TEL.044 511 6543)	(社)計測自動制御学会 〒113 0033 文京区本郷1-35-28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699
第13回リハ工学カンファレンス	日本リハビリテーション工学協会	1998年8月20日(木)~22日(土) ソフトピアジャパン(岐阜県大垣市加賀野4-1-7, TEL.0584 77 1111)	第13回リハ工学カンファレンス事務局 〒501 3993 岐阜県関市倉知4909-3 中部学院大学 人間福祉学部 井村研究室内 TEL./FAX.0575 24 9334 E mail : reha_13@chubu gu.ac. jp
第5回安全問題研究会	電子情報通信学会 安全問題時限研究専門委員会	1998年8月25日(火) 東京商船大学 越中島会館2階 セミナー室 (JR京葉線の越中島駅, 営団東西線の門前仲町駅又は有楽町線の月島下車)	講演申込先: 東京工芸大学 情報・人間科学研究室 鈴木喜久 〒243 0213 厚木市飯山1583 TEL./FAX.0462 42 9607 研究会参加申込先: 東京商船大学 交通電子制御工学講座 佐藤吉信 TEL./FAX.03 5245 7421
第6回機械材料・材料加工技術講演会 (M and P '98)	日本機械学会	1998年9月3日(木)・4日(金) 立山国際ホテル(富山県大山町)	〒939 0398 富山県小杉町黒河 富山県立大学工学部機械システム工学科 松岡信一 TEL.0766 56 7500 (内. 422 or 423) FAX.0766 56 8029 原稿提出先: (社)日本機械学会 機械材料・材料工学部門 担当 佐藤秋雄 〒160 0016 新宿区信濃町35番地 信濃町煉瓦館
The 11th International Conference on Applications of Prolog (INAP 98)	INAP組織委員会, 日本Prolog協会	1998年9月14日(月)~16日(水) 東京理科大学(東京都新宿区)	Mr. Toshiaki Yagihashi, INAP Organizer's Office, REN Associates, Inc. 2-12-14 Hamamatsucho, Minato ku, Tokyo 105 Japan TEL. +81 3 3433 2543 FAX. +81 3 5403 7216 ren.associates@ma3.justnet.ne.jp http://www.ifcomputer.com/inap98/



会 告

日本機械学会関西支部 第231回講習会 「最新の生産技術の動向とその周辺技術」	1998年9月29日(火)・30日(水) 大阪科学技術センター 小ホール(大阪市西 区靱本町184, TEL.06 443 5324, 地下鉄 四つ橋線本町駅下車北へ400m)	(社)日本機械学会関西支部 〒550 0004 大阪市西区靱本町184 TEL.06 443 2073 FAX.06 443 6049 E mail: jsme@butaman.ne.jp ホームページ http://www. jsme.or.jp/ks/
日本機械学会関西支部 SICE セミナー「古典制御:新しい視点から の再入門」	1998年10月6日(火)・7日(水) 東京工業大学百年記念館(〒152 0033 目黒 区大岡山2121, TEL.03 3726 1111)	申込先:(社)計測自動制御学会 〒113 0033 文京区本郷135 28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699 E mail: seminar@sice.or.jp 問合せ先:千葉大学電子機械工学科 劉 康志 〒263 8522 千葉市稲毛区弥生町133 TEL.043 290 3340 FAX.043 290 3039
計測自動制御学会 第15回センシングフォーラム センシング 技術の新たな展開と融合	1998年10月21日(水)・22日(木) 東京都城南地区中小企業振興センター(大田 区蒲田)	(社)計測自動制御学会 〒113 0033 文京区本郷135 28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699
計測自動制御学会関西支部シンポジウム 「システムの知能化と制御」	1998年10月26日(月)・27日(火) ホテル アウィーナ大阪(大阪市天王寺区石 ヶ辻町1912)	〒671 2201 姫路市書写2167 姫路工業大学 工学部 情報工学科 松井伸之 TEL.0792 67 4993 FAX.0792 67 4975 E mail: matsui@comp.eng. himeji tech.ac.jp
バーチャルシステム・マルチメディア国際会 議'98 岐阜(VSMM '98) (International Conference on Virtual System and MultiMedia '98 in Gifu)	1998年11月18日(水)~20日(金) 11月18, 19日 岐阜県大垣市ソフトピアジ ャパン, 11月20日 岐阜県各務原市 VR テ クノジャパン 論文要約の締切日:1998年6月30日 論文の採否通知:1998年7月30日 論文締切日:1998年9月25日	VSMM 国際学会事務局 〒501 1193 岐阜市柳戸11 岐阜大学 バ ーチャルシステム・ラボラトリ ー内 TEL./FAX.058 293 3157 (English) 058 293 3158 (Japanese) E mail: thrane@vsl.gifu.u.ac.jp (English), ojio@vsl.gifu.u.ac.jp (Japanese) URL http://www.vsmm.vsl. gifu.u.ac.jp/vsmm98
バーチャルシステム・マルチメディア国際会議 第19回バイオメカニズム学術講演会	1998年11月26日(木)・27日(金) 北海道大学 学術交流会館(北海道札幌市)	北海道大学大学院工学研究科システム情報工 学専攻 〒060 8628 札幌市北区北13条西8丁目 TEL/FAX.011 706 7104 E mail: wada@complex.eng. hokudai.ac.jp
バイオメカニズム学会 2nd International Conference on Recent Advances in Mechatronics (ICRAM '99) UNESCO Chair on Mechatronics, Bogazici University, Mechatronics Research and Application Center, Bogazici	1999年5月24日(月)~26日(水) Isutambul, TURKEY	〒464 8603 名古屋市千種区不老町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.052 781 3115

本会参加行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第41回自動制御連合講演会		1998年11月19日(木)~21日(土) 講演申込および原稿提出締切 8月7日(金)	システム制御情報学会 〒606 8305 京都市左京区吉田河原町14番 地 近畿発明センタービル内 TEL.075 751 6413 FAX.075 751 6037 E mail: soumu@iscie.or.jp
	システム制御情報学会他		

Distributing a robotic system on a network: the ETHNOS approach

MAURIZIO PIAGGIO and RENATO ZACCARIA

Abstract—Cognitive activity in intelligent robotic systems has often been modeled as a set of communicating intelligent distributed agents or modules. Some examples in this field are blackboard architectures, hybrid models or subsumption architectures. The rapid progress of communication technology offers the possibility of distributing computation not only on different processes but on a network of computers. This both results in greater available computational power and it allows the robot to merge with the environment it operates in. In suitable intelligent buildings a mobile robot may open doors, turn on/off lights or even avoid obstacles based not only on its sensors and actuators but on the interaction with other robotic entities. In addition the range of robot interactions is now only limited by the network and thus the robot can operate remotely on the environment. Similarly, users can issue commands to remote robots and receive feedback in real-time. In this paper we propose a global approach to distributing a robotic system over a computer network. The approach is named ETHNOS (Expert Tribe in a Hybrid Network Operating System) because it is based on a novel operating system we developed specifically for distributed intelligent robotics. The paper focuses on its characteristics that make it well suited for network robotics applications. It also illustrates an example of a real application in the field of mobile robotics.

Local communication of multiple mobile robots: design of group behavior for efficient communication

EIICHI YOSHIDA, TAMIO ARAI and JUN OTA

Abstract—A novel design method of robot behavior is discussed to realize efficient local communication for cooperation of multiple mobile robots. Local communication is now increasingly utilized in cooperative many-robot systems because of its advantages of load distribution and simple implementation. In its usage, the design of each robot's behavior is a very important issue since it has a significant effect upon the communication efficiency in a collective manner. In this study, we introduce a simple group behavior and analyze how it improves the performance of local communication among many mobile robots. The performance is evaluated using the information transmission time that plays a crucial part in effective cooperation. Next, the optimal group size is analytically derived by minimizing the transmission time. The effectiveness of the analytical design method is verified by computer simulations of many-robot communication.

A multi-robot teleoperation system utilizing the Internet

TSUYOSHI SUZUKI, TERUO FUJII, HAJIME ASAMA, KAZUTAKA YOKOTA, HAYATO KAETSU and ISAO ENDO

Abstract—The paper describes a human interface system for multi-robot teleoperation using the WWW system. We discuss how to issue operation commands effectively through a human interface to let multiple robots work for plant maintenance tasks. Based on the discussions, an interface system utilizing WWW technology is constructed on the workstation on which our WWW server runs. When the WWW clients require tasks to the robot, the WWW server calls up the interface programs by using Common Gateway Interface scripts. It is confirmed that the operator can carry out inspection tasks from a distant place by teleoperating actual mobile robots using this system.

Multi-robot teleoperation using direct human hand actions

Abstract—This paper presents a novel concept for teleoperation using direct human hand(s) actions which we called 'the hidden robot' concept. The proposed teleoperation scheme is composed of three main components: the operator/computer loop, the execution loop and between them the bilateral transformation modules linked by the communication channel. Within the operator/computer master loop, the operator performs what we call a 'virtual task', without being constrained by the slave robot. At this stage, the bilateral transformation layer is in charge of extracting, at the low level, pertinent parameters from the virtual task and transforming them onto robot control signals. The execution loop performs control of the slave robot(s) to achieve the desired task, described by the virtual one. At this stage, the transformation layer extracts pertinent data to provide feedback when possible and needed. It also makes sure that the task is being performed correctly in the real site; otherwise, it takes necessary recovery procedures or informs the operator to proceed in a different way. We will describe in detail each component, highlighting the originalities of our approach. We will also present the experiment performed by applying this concept to long-distance, simultaneous teleoperation of four slave

Call for Papers: Special Issues of *Advanced Robotics*

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

日本ロボット学会では、オランダの科学雑誌出版社V S Pと共同で欧文誌「Advanced Robotics」を一年間に8号発行しています。11巻1号からの掲載論文に関する情報は Institute for Scientific Information を通して CompuMath Citation Index の利用者に提供されており、各国の研究者の目にふれています。またV S Pのホームページでは掲載論文の Abstract を無料で読むことができます。特集号のほか、他に発表していない英文の一般論文は随時受け付けています。論文の受け付けから発行までの期間の短縮に努めていますので、最近では論文を受け付けてから、査読・英文添削・著者校正・印刷製本を経て9ヶ月後に掲載されたものもあります。奮ってご投稿ください。

投稿論文は5部を下記の住所にお送りください。特集号はゲストエディタ宛（詳細は Call for Paper 参照）、一般論文は編集長（小林尚登）宛にお願いします。

宛 先： 〒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 欧文誌委員会
問合せ： 電話 03-3812-7594 ・ ファクシミリ 03-3812-4628



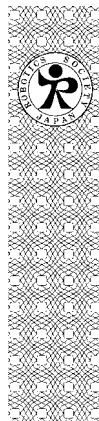
有料広告

静岡大学工学部機械工学科
教官公募

公募人員：助教または講師 1名
 専門分野：生体工学の中で制御に関連する分野
 応募資格：35歳以下で博士号を有し、生体工学、制御工学等の講義、および機械工学実験・演習等を担当できる教育研究に熱意のある方
 着任時期：平成11年4月1日
 提出書類：(1)履歴書(写真貼付)
 (2)研究業績リストと論文別刷りまたはそのコピー
 (3)教育・研究に対する抱負(1,000字程度)
 (4)推薦書またはコメントをお願いできる方の氏名・連絡先
 応募締切：平成10年9月30日
 書類送付先・問合せ先：
 〒432 8561 浜松市城北3-5-1
 静岡大学工学部機械工学科 教授 松井 隆
 TEL:053 478 1062 FAX:053 475 4794
 E mail:tmtmats@eng.shizuoka.ac.jp
 * 応募書類は簡易書留にて郵送願います。
 * 当学科の詳細についてはホームページ <http://mech.eng.shizuoka.ac.jp> をご覧下さい。

大分大学工学部電気電子工学科
教官公募

募集人員：講師又は助教 1名
 専門分野：人工生命・複雑系とロボット、電気電子制御・知能情報工学の関連分野
 応募資格：大学院博士課程修了で博士号取得者(33~40歳まで)
 着任時期：平成11年4月1日
 公募期限：平成10年9月30日(水)必着
 提出書類：①履歴書(写真貼付)②研究業績一覧 ③論文別刷り
 ④推薦書(自薦の場合は本人に関する所見を求めうる人の2名の氏名、所属及び連絡先)
 提出・問合せ先：
 〒870 1192 大分市大字旦野原700番地
 大分大学工学部電気電子工学科 杉坂政典
 TEL:0975 54 7831 FAX:0975 54 7841
 E mail:msugi@cc.oita-u.ac.jp



理事会報告

第152回 理事会報告

日時：1998年4月15日(水)15:00~17:30
 場所：弓町クラブ 会議室
 出席理事：三浦(会長), 木下(副会長), 谷江(副会長), 下条, 吉瀬(記), 中野, 實森, 山本(東代理), 西郷, 三木, 末廣, 中村, 浅田, 小松, 武野, 和田, 築山, 市川
 委任状提出：藪田, 増田
 その他出席者：伊藤(事務局)
 議事：
 1. 入退会の承認
 前回理事会以降の入会22名, 退会28名, 賛助会員の入会1, 退会0団体を承認した。この結果, 会員総数は, 3,438名, 賛助会員87団体(141口)。
 2. 事業関連事項
 出版事業関連報告および第16回学術講演会進捗状況の報告があった。
 3. 欧文誌関連事項
 欧文誌の出版に関する出版社との契約書ドラフトの検討を行った。詳細についてさらに検討を進める。また, 入会申込書に欧文誌の購読希望欄を設けることを決定した。
 4. 企画関連事項
 日本ロボット学会特別賞関連の報告があった。また, 第12回論文賞選考委員会および第13回研究奨励賞選考委員会委員候補案が承認された。また, 「人間共存型ロボット」研究専門委員会の6ヶ月間の設置期間延長を承認した。
 5. 財務関連事項
 平成10年4月の収支状況および財務関連報告があった。
 6. 庶務関連事項
 選挙管理委員会および庶務委員会の設置が承認された。
 7. その他
 平成9年度将来ビジョン検討委員会の結果報告があった。

第153回 理事会報告

日時：1998年5月12日(火)15:00~17:30
 場所：東京大学工学部 会議室
 出席理事：三浦(会長), 木下(副会長), 下条, 吉瀬(記), 實森, 山本(東代理), 西郷, 中村, 小松, 和田, 藪田, 築山
 委任状提出：谷江(副会長), 中野, 三木, 浅田, 増田, 市川
 その他出席者：伊藤(事務局)
 議事：
 1. 入退会の承認
 前回理事会以降の入会31名, 退会6名, 賛助会員の入退会は0団体。この結果, 会員総数は, 3,463名, 賛助会員87団体(141口)。
 2. 事業関連事項
 第3回ロボティクス・シンポジウム報告および第16回日本ロボット学会学術講演会進捗状況の報告があった。
 3. 学会誌関連事項
 学会で準備を進めている学会誌のオンライン検索システムとNACSISの電子図書館事業について, 両者を並行して進める事が報告された。
 4. 欧文誌関連事項
 欧文誌の出版に関する出版社との契約の進め方について報告があった。
 5. 企画関連事項
 IEEE R & A Society との相互協力に関する同意書締結について, 趣旨説明があった。
 6. 財務関連事項
 平成10年5月の収支状況および財務関連報告があった。
 7. 庶務関連事項
 次期会長選出スケジュールについて報告があった。

日本ロボット学会誌 論文取扱規則の改定について

——— 提案性を評価します ———

平成10年7月15日付けで「日本ロボット学会誌・寄稿および査読に関する規則集」を改定しましたのでお知らせします。同日以降の論文の投稿・寄稿はこの規則集にしたがった取り扱いとなります。本号に改定された「規則集」を掲載しましたので、詳読のうえ寄稿に際して参考にされるようお願いいたします。

改定による大きな変更は以下の二点です。

- (1) 論文の種類に関して、「学術論文」「技術論文」の区別をなくし「学術・技術論文」として一本化した。
- (2) 論文査読において論文を評価する「認定基準」を(A)学術性、(B)有用性、(C)提案性、の三基準とし、論文種類「総合論文」「学術・技術論文」「研究速報」において三基準のいずれかを満たす事を必要条件とした。

この変更に伴い、論文寄稿票や論文査読報告書の形式も変わりますのでご注意ください。また16巻6号(平成10年8月15日発行予定)以降に掲載される論文は、投稿時に「学術論文」「技術論文」の区別がある7月15日以前の投稿の場合でも、「学術・技術論文」として一本化されます。ご了解ください。

「提案性」を新たな評価基準として導入することについては平成9年度学術講演会においてセッション「査読小委員会より」において予めアナウンスしましたが、各規則の整備などを完了しこのたびスタートすることとなった次第です。詳しくは「論文取扱規則 I.A. 論文寄稿規定 1. 論文の種類」の(註)「提案性について」で「提案性の定義」、「提案性の趣旨」、「投稿者へのお願い」をお読み下さい。また「論文取扱規則 I.B. 論文査読規定 4.4. 査読判定に際しての留意事項」の「提案性の評価」も合わせてお読み下さい。

「提案性の趣旨」にありますように、私たちが標榜するロボティクスは若い分野であり、自らを再定義しながら発展してきています。むしろこの evergreen な再定義性こそがロボティクスとそれがもつ魅力の源ということもできます。今回の論文取扱規則の改定を、この伝統を守りこれまでのロボティクスの発展を継続させるメカニズムとして機能させたいと思います。高い提案性をもつ論文の投稿をお待ちします。

日本ロボット学会 会誌編集委員会
論文査読小委員会

「日本ロボット学会 学会誌検索システム(試験運用)」のお知らせ

本学会では電子化活動の一環として、インターネットから過去に発行された学会誌の論文・解説記事等の検索を可能とする「学会誌検索サービス」の提供の準備を進めています。現在、試験運用といたしまして学会のホームページ(www.soc.nacsis.ac.jp/rsj/)からこのシステムにリンクできるようにしています。試用されてのご意見をお待ちしております。

新入会員

(1998年5月~6月入会の会員)

正 会 員

6829 青木 孝	6835 住谷 秀保	6849 榊原 正
6850 榆木 孝夫	6851 二井見博文	6852 毛利 謙作
6853 片岡 崇	6854 吉国 正明	6855 中島 千明
6856 佐藤 夏夫	6860 香川 貴人	6861 鈴木 和彦
6862 中西 洋介	6863 網谷 茂	6864 山本 寧
6865 澤山 一博	6866 姜 大熙	6868 桑野 晃希
6869 長尾 信一	6870 戸羽 篤也	6871 湯浅 秀男
6872 高木 明	6873 伊東 明俊	6874 清水 優
6883 稲場 典康	6885 大岩 孝彰	6890 井谷 久博
6891 小林 英一	6892 大崎 馨	6893 羽生 景子
6894 大森 敏生	6895 李 三悦	6896 永田 英夫
6897 石井 一暢	6898 渡辺 昌宏	6902 根本 泰弘
6906 高橋 裕之	6907 山田 宏尚	

学 生 会 員

6830 岡 孝明	6831 杉本 英幸	6832 福西 茂樹
6833 柴田 篤志	6834 藤井 弘和	6836 佐々木房子
6837 裏 英一	6838 齊藤 理	6839 内田 宗恒
6840 藤井 亮暢	6841 兼子 一	6842 上田 雅英
6843 米沢 毅	6844 北村 優子	6845 小野 信人
6846 張 紹洲	6847 志村 明俊	6848 渡邊 広也
6857 柏 武文	6858 野内 英博	6859 中村 昭範
6867 細野 敬	6875 永野 将克	6876 平原 清隆
6877 高橋 和幸	6878 藤代 直樹	6879 西岡 崇
6880 三木 亮太	6881 坪井 泰憲	6882 河瀬 豪
6884 山口 健	6886 嶺 亜紀子	6887 渡辺 恭
6888 岡本 博史	6889 門脇 操	6899 石橋 功
6900 佐藤 憲一	6901 山崎 政道	6903 佐伯 晋
6904 船引 直人	6905 松本 容明	6908 熊澤 健一
6909 稲村 渡	6910 高島 昭彦	6911 劉 詠梅
6912 梅木 嘉道	6913 福田 真樹	

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・1998年6月)の振込用紙にて、下記宛にご送金ください。

記

(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あります。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費をお納め下さい。

研究専門委員会設置申請募集

標記委員会の前期募集締切は1998年9月末日です。所定の申請書をご利用の上、学会事務局まで郵送でお申込みください。なお、後期の募集受け付けは3月末日です。同委員会規程および申請書はあらかじめ事務局へご請求ください。前期は9月締めで翌年1月より、後期は3月締めで7月より各々活動が開始されます。

日本ロボット学会誌第16巻第6号予定目次(8月刊) 特集「ロボットのためのメディア情報処理」

- 特集について 植之原道宏(東芝)
 [展望] ロボットとメディア情報処理 金出武雄・藤吉弘巨(CMU)
 [解説] メディア技術としてのコンピュータビジョン
 大田友一(筑波大)
 顔とジェスチャの検出および認識 間瀬健二(ATR)
 マルチモーダルインタフェース
 岡 隆一・西村拓一・遠藤 隆(RWC)
 画像圧縮: 画像内容の理解による符号化効率の向上
 栄藤 稔(東大)
 複合現実: 現実世界と仮想世界の融合
 田村秀行(エム・アール・システム研)
 画像による実物体のモデルの生成 池内克史(東大)
 ロボットの能動視覚 出口光一郎(東大)
 ステレオがなぜ難しいか 奥富正敏(東工大)
 分散視覚システム 石黒 浩(京大)
 その他、放談室、応募論文等

「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

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(送料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(送料込)
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(送料込)
第20回ロボットコントローラ編	2,000円(送料込)
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(送料込)
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	
第55回 続続・こうすればロボットが作れる	各2,000円(送料込)
第51回 続・こうすればロボットが作れる	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(送料込)
IROS '91・IROS '93	15,000円(送料込)
ICRA '95	15,000円(送料込)

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6号	〔特集〕	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术
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
第4号	〔 〕	ロボットと教育

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。また、第6巻5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。

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

IRO S・ロボカップ参加旅行の御案内

平成10年10月12日(月)～16日(金)の5日間、カナダ・ビクトリアで「IRO S」と「ロボカップ」が開催されます。

そこで私共、近畿日本ツーリストでは豊富な経験と実績、そして世界に広がるネットワークを生かし、「IRO S・ロボカップ参加旅行」を企画致しました。また、インターネットホームページも以下のアドレスで作成致しました。ご参照の上、弊社へのご用命をお願い致します。

アドレス：www.knt.co.jp/kaigai/ginza-k/1010yuj.htm

コ ー ス 名	A	“IRO S・ロボカップ”ビクトリア9日間
	B	“IRO S・ロボカップ”ビクトリア・バンクーバー11日間
期 間	A	平成10年10月10日(土)～10月18日(日)
	B	平成10年10月10日(土)～10月20日(火)
旅 行 代 金	A	¥230,000- (東京・大阪・名古屋共通)
	B	¥257,000- (東京・大阪・名古屋共通)
一人部屋追加代金	A	¥70,000-
	B	¥100,000-
朝食付追加代金	A	¥20,000- (7回分)
	B	¥26,000- (9回分)
利用予定航空会社	日本航空、カナディアン航空、アメリカン航空、エアカナダ、ノースウエスト航空、デルタ航空、全日空	
宿泊予定ホテル	ビクトリア・ザ エンブレス バンクーバー・ホリディインバンクーバーセンター	
参 加 人 員	100名 (最少催行人員 A・B合わせて30名)	
申 込 締 切 日	8月31日	

※会議登録の代行も致します。下記までお問い合わせ下さい。

日次	月日曜	発着地/滞在地	発着時間	交通機関	摘 要	食事
1	10/10(土)	東京・大阪・名古屋発 ..日付変更線.. バンクーバー着	夕刻 午前	航空機	成田より空路、バンクーバーへ 到着後、ホテルへ(ビクトリア泊)	一機一
2	10/11(日)	ビクトリア	終日		ロボカップおよび、IRO S開催前日万全の準備を～(ビクトリア泊)	一機一
3	10/12(月)	ビクトリア	終日		ロボカップ開催中 IRO S開催中	一機一
4	10/13(火)	ビクトリア	終日			一機一
5	10/14(水)	ビクトリア	終日			一機一
6	10/15(木)	ビクトリア	終日			一機一
7	10/16(金)	ビクトリア	終日		(ビクトリア泊)	一機一
8	10/17(土)	ビクトリア発 バンクーバー着	朝 昼・夜	航空機	空路、成田まで(機内泊)	一機一
9	10/18(日)	成田・大阪・名古屋	夜・朝		到着後、解散	一機一

日次	月日曜	発着地/滞在地	発着時間	交通機関	摘 要	食事
1	10/10(土)	東京・大阪・名古屋発 ..日付変更線.. バンクーバー着	夕刻 午前	航空機	成田より空路、バンクーバーへ 到着後、ホテルへ(ビクトリア泊)	一機一
2	10/11(日)	ビクトリア	終日		ロボカップおよび、IRO S開催前日万全の準備を～(ビクトリア泊)	一機一
3	10/12(月)	ビクトリア	終日		ロボカップ開催中 IRO S開催中	一機一
4	10/13(火)	ビクトリア	終日			一機一
5	10/14(水)	ビクトリア	終日			一機一
6	10/15(木)	ビクトリア	終日			一機一
7	10/16(金)	ビクトリア	終日		(ビクトリア泊)	一機一
8	10/17(土)	ビクトリア発 バンクーバー着	朝		バンクーバーの休日をお楽しみ下さい。(バンクーバー泊)	一機一
9	10/18(日)	バンクーバー	終日		終日自由行動 (バンクーバー泊)	一機一
10	10/19(月)	バンクーバー発	昼・夜	航空機	自由行動 空路、成田へ(機内泊)	一機一
11	10/20(火)	成田・大阪・名古屋	夜・朝		到着後、解散	一機一

※詳しい旅行条件につきましては、パンフレット(書面)をご請求のうえご確認ください。
※出発日・帰国日・旅程の追加、変更なども致します。お気軽にお問い合わせ下さい。

お申し込み・お問い合わせ資料請求先

近畿日本ツーリスト(株) 銀座海外旅行支店

〒104-0061 東京都中央区銀座3-5-4 十字屋ビル7F

TEL : 03-3562-4911

FAX : 03-3564-6307

IRO S・ロボカップデスク
山森・納土(のうど)・安藤・八島・荻野・新開・大溝

有料広告

通商産業省工業技術院
研究職選考採用者公募

募集分野：化学，物理，電子，機械等広範囲な分野で募集
 応募資格：任期なし 博士課程修了者または見込者（学位取得が可能な者）かつ昭和40年4月2日以降生まれの者
 任期付 博士課程修了者または見込者（学位取得が可能な者）及びこれに相当する者
 給 与：任期なし 博士課程修了後ただちに採用された場合は258,800円の基本額と諸手当
 任期付 博士課程修了後ただちに採用された場合は341,000円の基本額と諸手当
 提出書類：履歴書，学部・修士・博士それぞれの修了及び成績証明書，修士及び博士論文の要約，研究業績の要約2～3点等
 公募締切：平成10年7月31日（必着）
 選考方法：提出書類等をもとに各研究所で予備審査を行い10月上旬に最終審査を実施して候補者を決定
 採用予定日：平成11年4月1日
 その他：公務員宿舎あり，土日祝日休み，有給・夏季休暇
 募集概要請求先：筑波研究支援総合事務所 庶務課人事係
 FAX：0298 54 2534（電話での問い合わせ不可）

東洋大学工学部機械工学科
教員公募

公募人員：教授1名
 所 属：機械工学科
 専門分野：機械工学および関連分野。特に分野を特定しませんが，エネルギー，制御，設計および生産の分野が望ましい。
 応募条件：
 (1) 博士の学位を有し，教育・研究に熱意がある方。
 (2) 学科運営に積極的に参加する方。
 (3) 学部および大学院博士後期課程の教育および研究指導を担当できる方。
 着任時期：平成11年4月1日
 提出書類：(1) 履歴書（写真貼付，学歴，職歴，教育・研究歴，賞罰，その他特記事項）
 (2) 研究業績リスト
 (3) 最近5年間の論文の別刷り（コピー可）各1部
 (4) これからの教育と研究に対する抱負（1,000字程度）
 (5) 健康診断書
 応募締切：平成10年8月31日（月）
 書類提出先：〒350 8585 埼玉県川越市鯨井2100
 東洋大学工学部機械工学科 主任 井内 徹
 提出書類は簡易書留で郵送してください（提出書類は返却いたしません）。
 問い合わせ先：
 機械工学科主任 教授 井内 徹 / 大学院専攻主任 教授 前川 透
 TEL：0492 39 1324（学科教務室） FAX：0492 33 9779
 TEL：0492 39 1326（学科主任） E mail：iuchi@eng.toyo.ac.jp
 TEL：0492 39 1335（専攻主任） E mail：trmkw@eng.toyo.ac.jp
 なお，本学機械工学科に関しては，本学ホームページもご覧いただけます。
 http://www.mech.eng.toyo.ac.jp

津山工業高等専門学校電子制御工学科
教官公募

公募人員：電子制御工学科 助手1名
 専攻領域：機械工学関係
 担当予定科目：機械工学系実験・実習・演習等
 応募資格：①修士の学位を採用予定日までに取得見込みの人，あるいは既に取得している人で教育・研究・学生指導に情熱のある人
 ②年齢28歳未満（平成11年4月1日現在）
 応募期限：平成10年8月31日（月）
 採用予定日：平成11年4月1日（木）
 提出書類：(1) 履歴書（市販のもの，写真添付）
 (2) 研究業績一覧表（修士論文を含む。別刷があれば添付）
 (3) 「高等専門学校における研究・教育」に対する抱負について記したもの（形式は問わない。）
 提出先：〒708 8509 津山市沼624 1
 津山工業高等専門学校 庶務課人事係
 TEL：0868 24 8212 FAX：0868 24 8219
 「電子制御工学科教官応募」と明記すること。
 問合せ先：津山工業高等専門学校電子制御工学科
 学科主任 教授 荒井淳二
 TEL：0868 24 8271
 E mail：arai@tsuyama ct.ac.jp
 ホームページ：http://www.tsuyama ct.ac.jp/

九州工業大学情報工学部制御システム工学科
教官公募

募集人員：助教授または講師1名
 所 属：計測制御基礎講座（大講座）
 専門分野：計測制御システムの知能化に関する研究分野（例えば，知能ロボット，知的制御系の設計構築，脳情報処理機能の工学的実現など）
 担当科目：学部では電子回路やプログラミングなどハード・ソフトの基礎，大学院では専門分野に関連した科目
 応募資格：着任時において博士の学位（またはPh.D）を有し，原則として年齢40歳未満の方
 着任時期：平成11年4月1日までのなるべく早い時期
 提出書類：(1) 履歴書（写真貼付），(2) 研究業績リスト，(3) 主要論文別刷り5編程度，(4) これまでの研究概要と採用後の研究計画（各800字程度），(5) 教育についての抱負（800字程度），(6) 推薦者または応募者についての照会先（氏名と連絡先）
 応募締切：平成10年9月1日
 書類送付・問い合わせ先：
 〒820 8502 福岡県飯塚市大字川津680 4
 九州工業大学情報工学部制御システム工学科
 教授 熊丸耕介
 E mail：kumamaru@ces.kyutech.ac.jp
 TEL：0948 29 7713，FAX：0948 29 7709

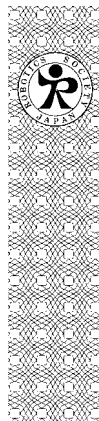
有料広告

静岡大学工学部機械工学科
教官公募

公募人員：助教または講師 1名
 専門分野：生体工学の中で制御に関連する分野
 応募資格：35歳以下で博士号を有し、生体工学、制御工学等の講義、および機械工学実験・演習等を担当できる教育研究に熱意のある方
 着任時期：平成11年4月1日
 提出書類：(1)履歴書(写真貼付)
 (2)研究業績リストと論文別刷りまたはそのコピー
 (3)教育・研究に対する抱負(1,000字程度)
 (4)推薦書またはコメントをお願いできる方の氏名・連絡先
 応募締切：平成10年9月30日
 書類送付先・問合せ先：
 〒432 8561 浜松市城北3-5-1
 静岡大学工学部機械工学科 教授 松井 隆
 TEL:053 478 1062 FAX:053 475 4794
 E mail:tmtmats@eng.shizuoka.ac.jp
 * 応募書類は簡易書留にて郵送願います。
 * 当学科の詳細についてはホームページ <http://mech.eng.shizuoka.ac.jp> をご覧下さい。

大分大学工学部電気電子工学科
教官公募

募集人員：講師又は助教 1名
 専門分野：人工生命・複雑系とロボット、電気電子制御・知能情報工学の関連分野
 応募資格：大学院博士課程修了で博士号取得者(33~40歳まで)
 着任時期：平成11年4月1日
 公募期限：平成10年9月30日(水)必着
 提出書類：①履歴書(写真貼付)②研究業績一覧 ③論文別刷り
 ④推薦書(自薦の場合は本人に関する所見を求めうる人の2名の氏名、所属及び連絡先)
 提出・問合せ先：
 〒870 1192 大分市大字旦野原700番地
 大分大学工学部電気電子工学科 杉坂政典
 TEL:0975 54 7831 FAX:0975 54 7841
 E mail:msugi@cc.oita-u.ac.jp



理事会報告

第152回 理事会報告

日時：1998年4月15日(水)15:00~17:30
 場所：弓町クラブ 会議室
 出席理事：三浦(会長), 木下(副会長), 谷江(副会長), 下条, 吉瀬(記), 中野, 實森, 山本(東代理), 西郷, 三木, 末廣, 中村, 浅田, 小松, 武野, 和田, 築山, 市川
 委任状提出：藪田, 増田
 その他出席者：伊藤(事務局)
 議事：
 1. 入退会の承認
 前回理事会以降の入会22名, 退会28名, 賛助会員の入会1, 退会0団体を承認した。この結果, 会員総数は, 3,438名, 賛助会員87団体(141口)。
 2. 事業関連事項
 出版事業関連報告および第16回学術講演会進捗状況の報告があった。
 3. 欧文誌関連事項
 欧文誌の出版に関する出版社との契約書ドラフトの検討を行った。詳細についてさらに検討を進める。また, 入会申込書に欧文誌の購読希望欄を設けることを決定した。
 4. 企画関連事項
 日本ロボット学会特別賞関連の報告があった。また, 第12回論文賞選考委員会および第13回研究奨励賞選考委員会委員候補案が承認された。また, 「人間共存型ロボット」研究専門委員会の6ヶ月間の設置期間延長を承認した。
 5. 財務関連事項
 平成10年4月の収支状況および財務関連報告があった。
 6. 庶務関連事項
 選挙管理委員会および庶務委員会の設置が承認された。
 7. その他
 平成9年度将来ビジョン検討委員会の結果報告があった。

第153回 理事会報告

日時：1998年5月12日(火)15:00~17:30
 場所：東京大学工学部 会議室
 出席理事：三浦(会長), 木下(副会長), 下条, 吉瀬(記), 實森, 山本(東代理), 西郷, 中村, 小松, 和田, 藪田, 築山
 委任状提出：谷江(副会長), 中野, 三木, 浅田, 増田, 市川
 その他出席者：伊藤(事務局)
 議事：
 1. 入退会の承認
 前回理事会以降の入会31名, 退会6名, 賛助会員の入退会は0団体。この結果, 会員総数は, 3,463名, 賛助会員87団体(141口)。
 2. 事業関連事項
 第3回ロボティクス・シンポジウム報告および第16回日本ロボット学会学術講演会進捗状況の報告があった。
 3. 学会誌関連事項
 学会で準備を進めている学会誌のオンライン検索システムとNACSISの電子図書館事業について, 両者を並行して進める事が報告された。
 4. 欧文誌関連事項
 欧文誌の出版に関する出版社との契約の進め方について報告があった。
 5. 企画関連事項
 IEEE R & A Society との相互協力に関する同意書締結について, 趣旨説明があった。
 6. 財務関連事項
 平成10年5月の収支状況および財務関連報告があった。
 7. 庶務関連事項
 次期会長選出スケジュールについて報告があった。