

—1998年度ロボット工学セミナー 開講のお知らせ—

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）

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—

日時：1998年10月19日（月） 10：00～17：20

場所：工学院大学 11階会議室 東京都新宿区西新宿1-24-12（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）

- 第1話** 早稲田大学における2足歩行ロボットの開発
10：00～11：30 早大 高西淳夫
- 第2話** 2足歩行ロボットの力学・機構とその制御
12：30～14：00 阪大 古荘純次
- 第3話** 2足歩行ロボットのリズムベース型運動制御
14：10～15：40 熊大 川路茂保
- 第4話** (タイトル未定)
15：50～17：20 (株)本田技術研究所 平井和雄

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—

日時：1998年12月17日（木） 10：00～17：00

場所：工学院大学 28階第1会議室（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）

筑波大学の工学システム学類では、自由科目として「つくばロボットコンテスト」という名の授業を開講しています。この科目では、1年から3年の学生が数人でチームを組み、自分たちの手で与えられた課題を実現する自律ロボットを作ることを目指しています。課題は決して簡単ではなく、これを実現するためには、ロボットには走行機能の他にセンサとコンピュータを搭載し、かなりの大きさのソフトウェアも作らなければならない。この授業は、他の授業で学んだことに応用より、どのようなことを大学で勉強するべきかという、学習へのモチベーションを学生に与えることを目的として行われています。

講演：

- 第1話** ロボット製作による制御システム教育
10：00～11：00 東工大 戸倉 和
2年前期に「創造設計第1」でマシン設計の初歩を学びながら理論学習の動機付けを行い、3年後期に「創造設計第2」で自律型マシンを設計、製作することで制御システムを理解させています。また、これらを通じて目的意識を持った学生を育てることを目的としています。
- 第2話** 超小型超音波モータを用いたマイクロロボット
11：15～12：15 セイコーインスツルメンツ 春日政雄
次の話題を中心にご紹介いたします
1)腕時計におけるミリマシン技術、2)超小型超音波モータ
3)マイクロロボットの試作
4)今後の動向（モータの小型化、エネルギーデバイス等）
- 第3話** 筑波大学におけるロボットコンテスト授業
13：30～14：30 筑波大 油田信一

- 第4話** 航空高専におけるロボット教育の現状
14：45～15：45 都立航空高専 小迫一郎
授業内ロボコンへの取り組み、卒業研究における福祉ロボット製作の過程、そして課外活動におけるアイデア対抗ロボットコンテストへの10年間の学校、学生の取り組みについて教育的観点からご紹介いたします
- 第5話** ロボコンと人間教育
—内より湧き出すものの育成と人間教育—
16：00～17：00 東工大名誉教授 森 政弘
ロボコンはいまや単なる実践的技術教育では収まらないものであることが実証されています。それは創造性教育であることは言うに及ばず、心の根元に深く関係した人間を人間にする「自己」の育成と「物」との関わり合いです。「ロボット来たりて吾を照らす」についてお話しします。

| | |
|---------|----------------|
| 第58回講習会 | バリアフリーロボティクス入門 |
|---------|----------------|

日 時：1999年2月3日(水)
場 所：飯田橋レインボービル(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)

講演概要：

高齢者用福祉機器とロボット技術 (東大 土肥健純)
バリアフリーを支援するための福祉機器とロボット技術がどのように応用されるべきかを解説する。

21世紀の産業ルネッサンスに向けて日常生活を支援するロボット (日立 藤江正克)

歩行支援装置・歩行訓練機器等の事例を通じて、企業におけるバリアフリー支援福祉機器開発への取り組みの例を示す。

自立支援ロボット技術の現状とその要素技術

(立命館大 手嶋教之)

食事などの日常生活行動の自立を支援するためのロボット技術と、それに必要な要素技術について研究事例の紹介を通じて解説する。

加齢に伴う視界黄変化と環境の誤認、そして矯正の可能性など

(実践女子大 吉田あこ)

生活空間設計の専門家の視点から、バリアフリーを実現するための設計規範に関して講述し、ロボット工学との接点を探る。

《申し込み方法ほか》

定 員：各回とも、60名(定員になり次第締め切ります)

参加費：各回とも、

会員/協賛学会員 25,000円、学生(一律)5,000円、会員外 36,000円(税込)

*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。

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。

(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 プールビルディング2F tel 03-3812-7594, fax 03-3812-4628

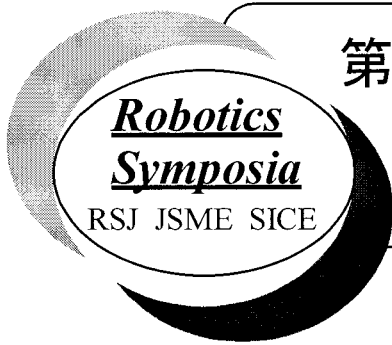
参加費のお振り込みに、請求書等が必要な場合は別途お申し出ください。また、所定の用紙がある場合は、その旨申込書に明記の上、同封ください。

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

----- 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 | | | |



第4回 ロボティクス・シンポジア 講演募集 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。尚、論文の査読結果に基づき、優秀な論文には賞をお贈りする予定です。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

【センサベース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、コンピュータ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×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×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：

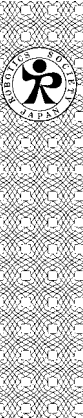
〒657-8501 神戸市灘区六甲台町 神戸大学工学部情報知能工学科
第4回ロボティクス・シンポジア プログラム委員長
田所 諭
Phone: 078-803-1195 Fax: 078-803-1217 Email: tadokoro@in.kobe-u.ac.jp

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2回生産学術連合会議 | | 1998年12月1日(火)・2日(水) 中央大学 駿河台記念館 (東京都千代田区神田駿河台3 11 5) | (社)溶接学会 〒101 0025 東京都千代田区神田佐久間町1 11 TEL.03 3253 0488 FAX.03 3253 3059 |
| 日本学術会議第5部, 生産学術連合会議 | | | |
| アイデア対決 ロボットコンテスト 「大学部門 国内大会」 | | 1999年3月7日(日) 福島県産業交流館「ビッグパレットふくしま」 (福島県郡山市安積町) | (株)NHKエンタープライズ21 事業本部企画一部 〒150 0047 東京都渋谷区神山町4 14 第3共同ビル4階 TEL.03 3481 7740 FAX.03 3481 4965 |
| NHK, NHKエンタープライズ21, 日本機械学会, 日本ロボット学会 | | | |

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 |
|---|-----|---|---|
| 第248回講習会「計測のアシスト技術」 | | 1998年10月23日(金) 工学院大学28F第1,2会議室 (東京都新宿区西新宿1 24 2 TEL.03 3342 1211) | (社)精密工学会 〒169 0073 東京都新宿区百人町2 22 17 セラミックビル内 TEL.03 3362 1979 FAX.03 3367 0994 http://www.jspe.or.jp |
| 精密工学会 | | | |
| 機械技術協会講演会「マグネシウム合金を使う！」 | | 1998年10月23日(金) 機械振興会館地下3階研修II室 (東京都港区芝公園3 5 8) (東京タワー前) | (社)機械技術協会 〒105 0011 東京都港区芝公園3 5 8 機械振興会館内 TEL./FAX.03 3431 8409 |
| 機械技術協会 | | | |
| 第40回機械技術研究所講演会 21世紀の医療福祉機器産業に貢献する機械技術を目指して | | 1998年10月28日(水) 三会堂ビル 石垣記念ホール (東京都港区赤坂1 9 13 TEL.03 3582 7451) | 問合せ先: 工業技術院機械技術研究所 総務部業務課 〒305 8564 つくば市並木1 2 TEL.0298 58 7035 FAX.0298 58 7037 申込先:(財)日本産業技術振興協会 〒105 0001 東京都港区虎ノ門1 19 5 虎ノ門1丁目森ビル5階 TEL.03 3591 6272 FAX.03 3592 1368 |
| 工業技術院機械技術研究所 | | | |
| No.98 55 講習会 初心者,実務者のための ロバスト制御系設計と実際(演習・実験付) | | 1998年11月5日(木)・6日(金) 1998年11月16日(月)・17日(火) 1998年11月19日(木)・20日(金) 高度ポリテクセンター (千葉県美浜区若葉3 1 2 TEL.043 296 2580) JR京葉線「海浜幕張駅」下車 徒歩3分 | (社)日本機械学会 機械力学・計測制御部門 宮原ふみ子 〒160 0016 東京都新宿区信濃町35 信濃町煉瓦館5階 TEL.03 5360 3505 FAX.03 5360 3507 |
| 日本機械学会 | | | |
| 第107回研究会 超高感度マイクロ磁界センサの開発動向とその応用 | | 1998年11月6日(金) 商工会館会議室(千代田区霞ヶ関3 4 2) | 日本応用磁気学会 TEL.03 3272 1761 |
| 日本応用磁気学会 | | | |
| No.98 59 これからの医療・健康・福祉時代に 望まれる機器の開発と設計 | | 1998年11月13日(金) 日本機械学会第1会議室 (東京都新宿区信濃町35 信濃町煉瓦館5階) | (社)日本機械学会 会員課 高杉史靖 〒160 0016 東京都新宿区信濃町35 信濃町煉瓦館5階 TEL.03 5360 3500 FAX.03 5360 3508 |
| 日本機械学会 | | | |
| 98 センシング技術応用セミナー「先端検査 技術の最新動向 非破壊検査の基礎と産業への 応用」 | | 1998年11月24日(火) 千里クラブ会議室 (大阪府豊中市新千里東町1 4 2 千里ライフサイエンスセンタービル20F TEL.06 873 2021 FAX.06 873 2023) | センシング技術応用研究会 〒594 1157 和泉市あゆみ野2 7 1 大阪府立産業技術総合研究所内 TEL.0725 51 2527 FAX.0725 53 3148 |
| センシング技術応用研究会, 大阪府技術協会 | | | |



会 告

| | | |
|---|---|---|
| 第 250 回講習会「画像処理技術の最前線」 精密工学会 | 1998 年 11 月 27 日(金) 総評会館 201 号室 (東京都千代田区神田駿河台 3 2 11 TEL.03 3253 1771) | (社)精密工学会 〒169 0073 東京都新宿区百人町 2 22 17 セラミックビル内 TEL.03 3362 1979 FAX.03 3367 0994 |
| SICE セミナー「実モデルにおけるモーションコントロールの基礎」 計測自動制御学会 | 1998 年 12 月 1 日(火) 東京工業大学 百年記念館 (東京都目黒区大岡山 2 12 1 TEL.03 3726 1111) | (社)計測自動制御学会 〒113 0033 東京都文京区本郷 1 35 28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699 E mail: seminar@sice.or.jp |
| 講習会「ロボットの制御 in Kansai」 計測自動制御学会 | 1998 年 12 月 3 日(木) (財)京都高度技術研究所 (ASTEM) (京都市左京区中堂寺南町 17 京都リサーチパーク TEL.075 315 3625) (JR 山陰線丹波口から徒歩 3 分) | (社)計測自動制御学会 〒113 0033 東京都文京区本郷 1 35 28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699 |
| 第 11 回自律分散システム・シンポジウム 計測自動制御学会 | 1999 年 1 月 18 日(月)・19 日(火) 名古屋市工業研究所 (名古屋市熱田区六番 3 4 41 TEL.052 661 3161) 申込締切日: 1998 年 10 月 9 日(金) 原稿締切日: 1998 年 12 月 4 日(金) | 名古屋大学大学院工学研究科計算理工学専攻 石黒章夫 〒464 8603 名古屋千種区不老町 TEL.052 789 3167 FAX.052 789 3166 E mail: ads99@cmplx.cse.nagoya.u.ac.jp |
| 第 48 回講習会 ITS の現状と将来予測 システム制御情報学会 | 1999 年 1 月 19 日(火)・20 日(水) 住友電設(株) 大阪本社会議室 (大阪市西区阿波座 2 1 4) 住友電設(株) 東京本社会議室 (東京都港区芝 2 2 17) (テレビ会議システムによる大阪・東京同時二元中継) | システム制御情報学会 〒606 8305 京都市左京区吉田河原町 14 近畿地方発明センタービル内 TEL.075 751 6413 FAX.075 751 6037 http://www.iscie.or.jp |
| 1999 年春季マイクロメカトロニクス学術講演会 日本時計学会 | 1999 年 3 月 19 日(金) 中央大学 理工学部校舎(後楽園キャンパス) (東京都文京区春日 1 13 27) 申込締切日: 1999 年 2 月 1 日(月) 論文締切日: 1999 年 3 月 1 日(月) | 中央大学 理工学部精密機械工学科 大隈 久 〒112 8551 東京都文京区春日 1 13 27 TEL.03 3817 1824 FAX.03 3817 1820 E mail: osumi@mech.chuo.u.ac.jp |
| 「メカトロニクスにおける運動と振動の制御」に関する萌芽の国際シンポジウム 日本機械学会 | 1999 年 4 月 6 日(火)・7 日(水) 早稲田大学国際会議場 | (社)日本機械学会 川崎さおり 〒160 0016 東京都新宿区信濃町 35 信濃町煉瓦館 5 階 TEL.03 5360 3500 FAX.03 5360 3508 |
| 創価大学大学院工学研究科 情報システム先端技術講座 創価大学大学院工学研究科・先端技術研究教育アカデミー | 1999 年 4 月 16 日(金)~ 2000 年 1 月 22 日(土) 八王子市学園都市センター (JR 八王子駅前・八王子スクエアビル内 12 階 TEL.0426 46 5611) | 創価大学工学部事務局 情報システム先端技術講座係 TEL.0426 91 9400 E mail: eng_staff@t.soka.ac.jp |

本会後援行事

| | | |
|--|---|---|
| 第 10 回 全日本ロボット相撲大会 全国工業高等学校長協会, 富士ソフト ABQ(株) | 1998 年 9 月 13 日(日)~12 月 23 日(水・祝) 地区大会: 全国各地(幕張メッセ ほか) 高校生全国大会: アクロス福岡(11 月 1 日) 全国大会: 両国国技館(12 月 23 日) (東京都墨田区横綱 1 3 28 TEL.03 3623 5111) | 全日本ロボット相撲大会事務局 〒231 0005 横浜市中区本町 4 34 富士ソフト ABQ(株)内 TEL.045 212 0266 FAX.045 212 0268 |
| 第 19 回 全日本マイクロマウス大会 ニューテクノロジー振興財団 | 1998 年 11 月 21 日(土)~23 日(月・祝) 科学技術館 (東京都千代田区北の丸公園 2 1) | (財)ニューテクノロジー振興財団 〒105 0001 東京都港区虎ノ門 1 1 3 磯村ビル 2 階 TEL.03 3504 1323 FAX.03 3504 1310 |

第 2 回 生産学術連合会議

主 催：日本学術会議第 5 部，生産学術連合会議
 共 催：型技術協会，計測自動制御学会，自動車技術会，生産スケジューリング学会，精密工学会，電気加工学会，砥粒加工学会，
 日本機械学会（FA 部門），日本機械学会（生産加工・工作機械部門），日本塑性加工学会，日本トライボロジー学会，
 日本ロボット学会，プラスチック成形加工学会，溶接学会
 開催日：1998 年 12 月 1 日（火），2 日（水）
 会 場：中央大学駿河台記念館（東京都千代田区神田駿河台 3 11 5）

プログラム：

第 1 日（12 月 1 日）

[午 前]

第 2 回生産学術連合会議の開催に際して

日本学術会議第 5 部 部長（工学院大学 学長） 大橋秀雄
 セッション A（環境，リサイクル）
 「自動車をとりまく資源とエネルギーの問題とダイムラーベンツ社の取組み」

ダイムラーベンツ日本（株） 技術リサーチ部 秋山二郎
 「EV，HV ユニットの生産技術」

トヨタ自動車（株） ユニット生技部 主査 田上 健
 「GDI エンジン生産化における CE 活動事例」

三菱自動車工業（株） 生産技術本部 部長 石野延廣
 「パンバリサイクルの実践」

ホンダエンジニアリング（株） 研究開発部 伊藤 洋
 「リサイクル性評価法」

（株）日立製作所 生産技術研究所
 生産システム部主任研究員 大橋敏二郎

[午 後]

基調講演 「技術立社のすすめ」

日本経済新聞社 編集局 産業部長 長田公平
 基調講演 「Visionary Manufacturing Challenges 2020」

University of Wisconsin Prof. Bollinger Dean
 基調講演 「LCE に依るゼロエミッション技術の評価」

（株）荏原製作所 代表取締役会長 藤村宏幸
 第 2 日（12 月 2 日）

[午 前]

セッション B（ものづくりの展開）

「ニコンにおけるものづくりの展開」

（株）ニコン 取締役 情報機器事業室長 篠山伸彌
 「ファナックにおけるロボット化」

ファナック（株） 未来ロボット開発室長 榊原伸介
 「容器のデザイン / エンジニアリング統合システム」

花王（株） 加工技術研究所 第 2 研究室 室長 畑 雅治
 基調講演 「デジタル時代のグローバルな生産戦略」

ソニー（株） 代表取締役 副社長 金田嘉行

[午 後]

セッション C（極限への挑戦）

「大型鋼構造物における最新施工技術」

川崎重工業（株） 技術総括本部 関東技術研究所長 坂井藤一
 「超高速エレベータの開発について」

三菱電機（株） エレベータ開発部 機械開発課 課長 杉田和彦
 「知的レーザ加工について」

大阪大学大学院工学研究科 教授 宮本 勇
 「複合材料について」

大阪大学大学院工学研究科 教授 座古 勝

総 括

高知工業高等専門学校校長 大阪大学名誉教授 岩田一明

参加費：共催団体会員 15,000 円 その他 25,000 円

申込締切日：1998 年 11 月 13 日（金）

尚，講演題目は講演者の都合により変更の場合があります。

参加申込先・問合せ先・参加申込み方法：

申込者氏名（ふりがな），連絡先（勤務先名，所属，住所，電話，FAX，
 e mail）所属学協会名，参加費の金額及び納入方法，納入予定日，請求書
 の要・不要を記して，受講料を添えて下記宛お申し込みください。

〒 101 0025 東京都千代田区神田佐久間町 1 11

社団法人溶接学会 生産学術連合会議 係

Tel. 03 3253 0488 Fax. 03 3253 3059

e mail: jws_ms@t3.rim.or.jp

なお，参加費は，現金書留または下記銀行口座へお振り込みください。

銀行名 さくら銀行 秋葉原支店（540）

口座名 普通預金 社団法人 溶接学会 生産学術連合会議

口座番号 6350932

有料広告

財団法人九州システム情報技術研究所 研究室長募集

募集人員：研究室長 1 名

専門分野：画像処理，音声処置，ヒューマンインターフェース，ロボティクス，センサーフュージョン，バーチャルリアリティ等

応募資格：上記分野において研究実績を有し，指導力のある博士学位取得者で 40～45 才程度の方。

着任時期：できるだけ早い時期（応相談）

モデル年収：40 才 約 1,000 万円～45 才 約 1,100 万円

応募締切：平成 10 年 10 月 20 日（火）

応募書類：下記にご照会ください。

照 会 先：〒 814 0001 福岡市早良区百道浜 2 1 22 707

財団法人九州システム情報技術研究所 総務部

（砂田・小宮・木下）

TEL: 092 845 3450 FAX: 092 852 3455

E mail: saiyo@k.isit.or.jp

その 他：当研究所は福岡ソフトリサーチパークの中核的・公的研究機関として平成 7 年 12 月に設立された通商産業大臣許可の財団法人です。

所長：長田 正

・基本財産 3 億円（うち福岡市出捐金 2.5 億円）

・主な事業 研究開発事業（定常型・受託型・プロジェクト型）

交流/コンサルティング/情報収集・提供/人材育成

URL: http://www.k.isit.or.jp

IEEE SMC'99 CALL FOR PAPERS

1999 IEEE International Conference on Systems, Man and Cybernetics
October 12 - 15, 1999, Tokyo, JAPAN

Sponsored by

IEEE Systems, Man and Cybernetics Society (SMC) The Society of Instrument and Control Engineers (SICE)
Robotics Society of Japan (RSJ) Japanese Society of Mechanical Engineers (JSME)
Science Council of Japan

General Chair Koji Ito (Tokyo Inst. of Tech., Japan)
Organizing Chair Fumio Harashima (Tokyo Metro. Inst. of Tech., Japan)
Program chair Kazuo Tanie (MEL, Japan)
Co-chair Pierre Borne (Ecole Centrale Lille, France)
Co-chair William Gruver (Simon Fraser Univ., Canada)
Treasurer Yoshiki Uchikawa (Nagoya Univ., Japan)
Advisory Committee Chairs Masami Ito (RIKEN, Japan), Toshio Fukuda (Nagoya Univ., Japan)

Call for Papers

The 1999 IEEE Systems, Man and Cybernetics Conference (SMC'99) will be held at Tokyo International Forum, Tokyo, Japan on Oct. 12 - 15, 1999. The conference main theme "*Human Communication and Cybernetics*", has been selected to emphasize new paradigms and perspectives in systems science and engineering that support human activities in planning, design, decision making, and associated resource allocation under enormous amounts of information networks in the coming century.

All papers will be reviewed by up to three referees for technical merit and content on the basis of an extended abstract of more than 300 words. Papers accepted for presentation will appear in the Proceedings and CD-ROM. All abstracts must have a cover page containing the title of the paper along with the names, affiliations, and complete mailing (including electronic mailing) addresses of all author. Six pages will be allocated in the Proceedings for each paper. Papers which exceed this length will be charged on a per page basis. Each paper presentation should be approximately 20 minutes.

Call for Invited Sessions and Tracks

The goal of the invited session (each comprised of 6 papers) is to provide focused discussion on a new topic, or innovative applications of a new approach. Survey papers and/or case studies could also form the basis of invited sessions. Invited tracks will be comprised of at least two sessions. Each prospective session/track organizer must submit a proposal, including the title of the session/track, and a list of authors with paper title and abstracts.

Call for Tutorials

On the first day in the conference, tutorials will be held. Proposals for tutorials that address the technical topics surrounding the conference theme or, indeed, any aspects of Systems, Man and Cybernetics are solicited. The proposals must include title of tutorial, list of organizer(s) with affiliations along mailing and e-mail addresses, telephone and Fax numbers, abstracts (300 words or less) of the proposed topic, and biographical sketches of the organizer(s).

Topic Areas Topics of interest include but not limited to:

Systems Science

Adaptive and Learning Systems, Artificial Life, Complex Adaptive Systems, Self-organizing Systems, Emergent Systems, Artificial Intelligence, Multi Agent Systems, Cognitive Systems

Systems Engineering

Autonomous Decentralized Systems, Supervisory Control, Systems Methodology and Design, Systems Analysis and Simulation, Quality & Reliability Engineering, Optimization Techniques, Nonlinear Systems and Control

Discrete Systems

Petri Nets, Discrete Event Systems, Knowledge-based Systems, Expert Systems, Data Mining and Knowledge Discovery, Qualitative Reasoning

Decision Making

Conflict Analysis, Decision Technologies, Behavioral Decision Making, Distributed Decision Making, Information and Decision Systems, Risk Management, Human Decision Making

Soft Computing

Fuzzy Systems, Neural Networks, Genetic Algorithm, Evolutional Computation, Machine Learning

Cybernetics & Interfaces

Human Interface, Man-Machine Systems, Human Computer Interaction, Virtual reality, Remote Manipulation, Biocybernetics, Human Factors in System Design

Inter-Communication

Cyberspace, Multimedia and New Media, High Speed Communication, Hyper Network Communication, Entertainment Technologies, Human Robot Communication

Applications

Robotics, Manufacturing Systems, Transportation Systems, Pattern Recognition and Classification, Image Processing and Computer Systems, Medical Informatics, Medical and Health Care Systems, Medical Decision Making, Rehabilitation Networks and Systems, Socio-Economical Systems, Service and Public Sector Systems, Energy Systems, Environmental Systems, Technology Forecasting

Important Dates

February 28, 1999 Submissions of extended abstract (3 copies), invited sessions/tracks and tutorials due.

April 15, 1999 Acceptance notification of contributed papers, invited sessions/tracks and tutorials.

June 15, 1999 Final camera-ready papers due.

Mailing Address: SMC'99 Secretariat
c/o Inter Group Corp.
Akasaka Dai-ichi Bldg., 4-9-17,
Akasaka, Minato-ku, Tokyo, 107, Japan

Web Site: <http://www.intergroup.co.jp/smc99/>
E-mail Address: secret-2@tokyo.intergroup.co.jp
Phone : +81-3-3479-6004
Fax : +81-3-3423-1600

Call for Paper : Special Issue of *Advanced Robotics*

Special issue on “Robot Mind”

Guest Editor: Prof.Dr. Junichi Takeno (Meiji Univ.) and Prof.Dr. Shigeki Sugano (Waseda Univ.)

Submission Deadline: May 31, 1999

Since time immemorial, human beings have made machines that help them. Humans perceived a mysterious power in a revolver-type igniting device and felt that a god was in there, and felt the existence of the human heart in a clock that continues to keep time.

Through the phrase of prayer, “We believe in eternal life even though the body may perish”, Jesus Christ asserted the separation of spirit and body. The assertion was described philosophically by French philosopher Rene Descartes. This is the origin of the fact that Christianity is the spiritual base of Western science, and that modern people consider that machines have no human heart. No-one would deny that machines, being separated from the spirit, have witnessed great developments by mathematical rationality that can be appreciated by all people.

Towards the end of the 20th century, however, humans have created information processing machines with sophisticated computing and control capabilities, and now once again expect machines to function similar to the heart of human beings. The desire is not to create a monster such as Frankenstein, but rather to create a machine which understands human feelings for human beings. If it is possible to make a machine which can understand human feelings, then humans will perceive the existence of a human heart in such a machine, because they will be able to share the same feelings as the machine.

D.C. Dennett, a famous cognition psychologist, made the following assertion: “Although it is possible to make a robot which has a human heart, we should not do so because human-rights problems will ensue.” Many people claim that we cannot create robots which have human feelings, because people themselves understand very little about the human heart. Others believe that even if we create a robot which has a human-like heart, then many issues would arise concerning the usability of the robot, because the robot may refuse to do a job if it does not feel in the mood.

In these feature articles, we will welcome various arguments, discussions and controversies concerning the creation of machines (or robots) that have human hearts. The scope of the feature articles covers attempts to communicate with the functions of something like the human hear between human beings and machines and examples of such creation; arguments on the pros and cons of creating robots with human hearts; and discussions concerning the social influences of robots with human hearts. We can accept reviews and tutorials as well as full or short papers.

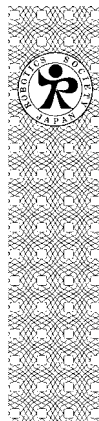
Five copies of complete manuscript should be sent by **May 31, 1999** to:

Prof.Dr. Junichi Takeno
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 the middle of 2000.



Your contributions of original papers for *Advanced Robotics* besides the special issues are always welcome. 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



**Electrostatic linear micro actuator with vibrating motion
(application to the focusing mechanism of a miniature CCD camera)**

AKIHIRO KOGA, KOICHI SUZUMORI, TOYOMI MIYAGAWA and MASAYUKI SEKIMURA

Abstract—A newly developed linear electrostatic micro actuator mechanism employing a vibrating motion is described. Features of this mechanism are that anti-friction bearings are not required, the influence of friction is reduced significantly, and large stroke is achieved. The moving part (Slider) of this actuator is sandwiched between fixed electrodes (Stator), is alternately attached and detached to these fixed electrodes, and actuates linearly on a macroscopic level. Several difficulties have been identified regarding actuators operated by attachment/detachment. The interactive forces, including the accumulation of charge caused by contact between each slider and stator, create one of the most difficult problems. Our developed actuator incorporates micro stoppers, which prevent the accumulation of charge and other interactive forces on the surface of the slider or the stator. A voltage supply pattern such that the positive and negative charge appear alternately, is employed. The first prototype, casing size is 8 x 8 x 1.2mm and range of movement is 2.0 mm, has been fabricated by a bulk silicon micromachining process and the fundamental feasibility of this vibrating motion mechanism has been confirmed by experiments. This motion mechanism is applied to a focusing mechanism of a miniature CCD camera. A micro lens is fitted inside the slider and the focus is adjusted by moving the slider (with the micro lens). The size of the prototype focusing mechanism is 3.6 x 4.6 x 8.0 mm and this achieves a 2 mm range of movement. The minimum driving voltage is 60 V and maximum velocity is 1.0 mm/s.

**Design and control of a mobile micromanipulator driven
by ultrasonic motors with multidegrees of freedom**

ANTOINE FERREIRA

Abstract—A miniature mobile micromanipulator system for performing submillimeter grasping and manipulation tasks has been designed and tested. The system consists of a two-fingered gripper attached to a 5 d.o.f. robot micromanipulator. Features of the system include: (i) the structure of the mobile micromanipulator is composed of high-precision ultrasonic actuators with several degrees of freedom (d.o.f.) (this makes the robot system easy to integrate and allows it to perform directed and precise translation motion or rotation in a plane or in space); (ii) the electronic drivers, based on a bidimensional PWM control architecture, allows us to command the multidirectional manipulator movement accurately, and, through them, to control the position and orientation of the gripper; and (iii) the gripper is actuated by a shape memory alloy actuator and employs strain gage sensors to perform the gripping force control. The prototype version of this mobile micromanipulator can perform micrometer movements with speeds in the range of few mm/s to several 10^{-1} m/s and manipulates objects in the size range of 2-0.5 mm. The design of the micromanipulator affords plenty of scope for further miniaturization. With the recent increased interest that has been shown in micro-robotics, the prototype robot system described in this paper could, with further development and miniaturization, form part of a micro-robot assembly system.

Micro resonator for a tactile display

TOSHIO FUKUDA, HIDEYUKI MORITA, FUMIHITO ARIA, HIDENORI ISHIHARA and HIDEO MATSUURA

Abstract—This paper proposes a tactile display for presenting the moving or the strain direction to the skin of the human finger. Of the many types of sense which the human finger has, we consider to stimulate the tactile sense by vibration and to develop a tactile feedback system. The proposed vibro-tactile stimulator employs a number of vibrating pins to provide a ticking sensation to the human operator's skin. We use micro resonators which are driven by electromagnetic force to the vibrating pins. We performed an experiment to present vibro-tactile stimulation using a single micro resonator and confirmed the ability to perform vibro-tactile stimulation. Next we arrayed the micro resonators in a matrix state and constructed the tactile display. We performed the tactile feedback experiment using this display. From these results, we describe a suitable way to present vibro-tactile stimulation.

Two-dimensional conveyance system using cooperative motions of many fluidic microactuators

SATOSHI KONISHI, YOSHIO MITA and HIROYUKI FUJITA

Abstract—We have proposed the concept of distributed micro motion systems (DMMS) in order to coordinate simple motions of many microactuators attached on a wafer so as to perform a more complicated task. A two-dimensional conveyance system in a plane is studied as an example of DMMS. A system design has been presented with the aim of controlling many microactuators in a similar way as the cellular automation. In this paper, we focus on a microactuator and define a micro-axel as an elemental unit of DMMS. As the first step towards the implementation of the designed two-dimensional (2D) system, we have previously reported the development and operation of a one-dimensional conveyance system using a fluidic micro-axel array. Here, this paper describes the design, fabrication and operation of a fluidic micro-axel array for the 2D conveyance system. The developed system was capable of performing the positioning task and experiments to convey objects to the fixed desired position by the system were performed successfully. The fabricated system was also integrated with a through hole wire array based on the concept of a multi-layer method.

追 悼

前事務長 樋口和子さんを悼む

前事務長 樋口和子氏は病氣療養中のところ薬石効なく98年6月17日ご逝去されました。故人の遺志により通夜および告別式は近親者のみで執り行われました。ご冥福を祈り、謹んで哀悼の意を表します。



樋口和子さんのご冥福を祈る

副会長・中央大学教授 木下 源一郎

樋口さんが6月17日にご逝去されたご連絡が入ったが、私はまだそんな年ではないのにと驚くばかりであった。北海道大学での学術講演会に樋口さんをご招待しようと計画が進められているという話も聞いていたので、耳を疑ったのであった。

92年3月から94年3月まで、私は理事として会誌の編集を担当してきた。樋口さんのことはそのころの印象が強いので、そのときの思い出を紹介して私の追悼としたい。

会誌担当者として一番頭が痛いのは、経費節減、広告のponsor探しである。経費節減の一例としては、会誌編集委員会の会場探しがある。当時会場費の安い所を探すのは至難の技で、樋口さんは色々なところを探し出している。思い出だけでも飯田橋の工業教育会館、神田パンセ、弓町クラブ、秋葉原の会館、文京区役所の会議室、近辺にある大学の会議室などがある。

また、ビデオ特集号が好評で、第2回TEPIAハイテク・ビデオコンクールで表彰されたが、当時の編集委員会の資料の中に樋口さんから私宛のファックスが見つかった。「ビデオ号の決算が出ました。このほかにテープの査読のやり取り、直送、返却の郵送料が別にかかっています。この金額では会誌2号分案に作れます。それでも来年やりますか????」とある。当時、一巻製作するのに約600万円の費用がかかり、ビデオ出版の魅力にかられたが、会誌の充実を優先したのであった。

日本ロボット学会の小さな所帯としては人件費も膨張せず、多くの事業が可能であったのは樋口さんの献身的な支えのお陰であることを我々は忘れてはいけない。

樋口さんは、自分は一人前の仕事がしたい、女性だから仕事が出来ないのだと言われることを嫌っていたので、人一倍努力して何人分かの仕事をこなしていた。

今年の学術講演会で我々皆が樋口さんを囲んで秋風に吹かれながら乾杯することを期待していたが、それは不可能になってしまった。学会の屋台骨を支えてくれた樋口さんに感謝し、今後学会の発展を見守って欲しいと手を合わせる次第です。

最後に、樋口さんのご冥福を心からお祈りします。

樋口和子さんの御逝去を悼みます

元理事・東北大学教授 中野 栄二

樋口さんは事務局の実質的キャップとしては2人目の方であった。設立準備の途中から森 尚子さんが事務局を御担当くださり、その後神田司町に学会事務局が移って、しばらくしての87年初めころ樋口さんが学会に入られて事務局を引き継いでくださり、以後96年12月に本学会をお辞めになるまでの約10年の間、日本ロボット学会の事務局を実質的に切り盛りしてくださっていた。

樋口さんが学会に入ってくくださったときはすでに森さんが辞めておられ、ほとんどまともな事務引き継ぎがなされないまま事務長格で仕事を始められ、とんでもない御苦勞をなさったようだった。われわれ関係者はみな、強い責任感と使命感で仕事をこなされる樋口さんの参入を心から喜んだものであった。樋口さんの在任されていた間に、学会の二度にわたる移転、学会誌の隔月刊化、欧文誌発行、社団法人化、ロボットシンポジウムの開始など、多くの人の尽力で過分の夢が実現していった。これに伴って急増する事務作業を全力で引き受けてくださってはいしたが、われわれ研究者側がよしとして推進する学会活動を事務側から受け止めるのはどんなに大変であったことだろうか。

ところで、樋口さんは、知る人ぞ知る、山歩きがお好きであった。とくに山草のスケッチが御趣味であった。第1回ロボットシンポジウムが東北大で開かれ、樋口さんと大森さんが事務局としてお手伝いに来てくださったとき、自然の野草が咲く大学の機械系研究棟のすぐ裏の山道に御案内したことがあった。すでにカタクリ群落の花は終わっていたが、ちょうど、チゴユリとヒメシャガの可憐な花を見ることができ、樋口さんがいたく感激しておられたことを鮮明に思い出す。

学会でお世話になった思い出とともに、まことに立派な方を亡くした無念さが交錯してならない。

御冥福を心からお祈り申し上げます。

新 入 会 員

(1998年8~9月入会の会員)

正 会 員

| | | |
|----------------------|------------|------------|
| 7007 蝶野 宏明 | 7016 鳴海 馨 | 7017 清水 誠一 |
| 7018 中垣 信司 | 7019 伊坂 忠夫 | 7020 白銀 成志 |
| 7021 永澤 禎章 | 7028 光永 純一 | 7029 土肥 誠 |
| 7035 安宅 学 | 7047 梶川 伸哉 | 7048 李 承宰 |
| 7052 奥田 一雄 | 7058 坂本 守行 | 7062 浅理 邦春 |
| 7063 内田 静雄 | 7064 大山 喜彦 | 7065 吉田 栄一 |
| 7066 坂井 康弘 | 7074 久芳 頼正 | 7075 瀧口 裕司 |
| 7107 川上 辰男 | 7114 堀井 克倫 | 7115 中山 胤芳 |
| 7117 鈴木 智久 | 7118 永田 寅臣 | 7127 丸尾 昭二 |
| 7138 MAURINE PATRICK | 7143 寺田 英嗣 | 7144 斎藤 哲史 |
| 7154 河上日出生 | | |

学 生 会 員

| | | |
|-------------|------------------|-----------------------|
| 7005 溝口 安志 | 7006 山岸 崇志 | 7008 宮本 正城 |
| 7009 垣内 洋平 | 7010 桜井 利彦 | 7011 長谷川 敬晃 |
| 7012 長谷川 陽一 | 7013 村嶋 照久 | 7014 津田 太司 |
| 7015 高橋 貴俊 | 7022 小暮 良行 | 7023 松井 克憲 |
| 7024 内山 透 | 7025 松木 健 | 7026 沈 俊輔 |
| 7027 鈴木 誠 | 7030 川口 明夫 | 7031 菊池 耕生 |
| 7032 片岡 一朗 | 7033 坂下 英司 | 7034 徳本 真一 |
| 7036 斎藤 康夫 | 7037 伏木 陽子 | 7038 竹内 理 |
| 7039 高橋 太郎 | 7040 谷口 優 | 7041 秋間 敏史 |
| 7042 高橋 三恵 | 7043 尹 祐根 | 7044 港 隆史 |
| 7045 板橋 界久 | 7046 八木 洋介 | 7049 隈 智 |
| 7050 柴田 史久 | 7051 劉 徳満 | 7053 阪本 武志 |
| 7054 坪井 辰彦 | 7055 隈谷 真吾 | 7056 児嶋 環 |
| 7057 松坂 要佐 | 7059 加藤 幸雄 | 7060 安藤 慶昭 |
| 7061 丹羽 政晶 | 7067 山中 和也 | 7068 Dasgupta Anirvan |
| 7069 津呂光太郎 | 7070 佐藤 大祐 | 7071 早川 泰久 |
| 7072 岩田 浩康 | 7073 李 周浩 | 7076 澤田 務 |
| 7077 中脇ダレレ | 7078 松永 哲也 | 7079 奥村 直人 |
| 7080 村山 泰 | 7081 重吉 宏樹 | 7082 平名 計在 |
| 7083 大岸 誠人 | 7084 山地 周三 | 7085 福井 仁 |
| 7086 神字 芳彦 | 7087 山上 真司 | 7088 中野 慎也 |
| 7089 沖本 越 | 7090 竹内 誉人 | 7091 野口 裕史 |
| 7092 池田 英俊 | 7093 Richard Chu | 7094 野嶋 琢也 |
| 7095 木下 誠 | 7096 伊藤 宙 | 7097 茶木 宏之 |
| 7098 曹 梅芬 | 7099 竹市 正樹 | 7100 奈良 博之 |
| 7101 谷川 博紀 | 7102 向坂 太郎 | 7103 秋田 景扶 |
| 7104 牟田口勝弘 | 7105 渡邊 伸悟 | 7106 斉藤 知隆 |
| 7108 白須 潤一 | 7109 上原 祐作 | 7110 花房雄一郎 |
| 7111 竹内 進 | 7112 近藤 直志 | 7113 小幡 智勝 |
| 7116 奥 寛雅 | 7119 増野 泰考 | 7120 鹿野 勝 |
| 7121 新美 慶和 | 7122 石井 英毅 | 7123 大西 隆之 |
| 7124 山口 剛弘 | 7125 若月 忍 | 7126 水谷健太郎 |
| 7128 李 湧権 | 7129 安藤 彰高 | 7130 後藤 由泰 |
| 7131 手柴 将司 | 7132 日台 健一 | 7133 小鶴 友博 |
| 7134 村田 光 | 7135 堀内 誠致 | 7136 西村 弘 |
| 7137 富崎 真 | 7139 十河 卓司 | 7140 鏡 慎吾 |
| 7141 三田 太一 | 7142 土江 崇史 | 7145 METIN SITTI |
| 7146 川村 佳史 | 7147 板橋 達也 | 7148 神谷 諭 |
| 7149 中田 貴映 | 7150 菅野 泰夫 | 7151 玉城 斉 |
| 7152 与那覇 賢 | 7153 上 勝俊 | 7155 中浜 昌文 |

「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の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としようという人が、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

日本ロボット学会誌第16巻第8号予定目次(11月刊)

特集「PCとロボティクス」

- 特集について 市川 誠 (NASDA)
- [展望] PCとロボティクス 市川 誠 (NASDA)
- [解説] PCを用いたロボット制御システムの構築方法
横山和彦(安川電機)
- ロボット研究のためのPC/AT互換機上リアルタイムOS
加賀美聡(東大)
- PC用モーションコントロールボードの現状
須藤文雄(ピーマックジャパン)
- PCを用いた画像処理 三浦 純(阪大)
- [事例紹介]
- PCコントローラを用いたマニピュレータシステム
下山公宏・大西 献(三菱重工)
- 自律型全方向移動ロボットへのPCの利用
川端邦明・浅間 一(理研)
- 惑星ローバへのPCの応用(仮) 黒田洋司(明大)
- 多関節型ロボットのSTS制御におけるPCの利用
青柳誠司(関西大)
- その他, 研究室紹介, 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(本学会員に限る)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

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16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
 - 「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(＼)
 - 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
 - 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)
 - 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・メイ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 [＼] アドバンスト・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
- 第5号 [＼] 重点領域研究「知能ロボット」
- 第6号 [＼] ロボットのためのメディア情報処理

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

第 2 回 生産学術連合会議

主 催：日本学術会議第 5 部，生産学術連合会議
 共 催：型技術協会，計測自動制御学会，自動車技術会，生産スケジューリング学会，精密工学会，電気加工学会，砥粒加工学会，
 日本機械学会（FA 部門），日本機械学会（生産加工・工作機械部門），日本塑性加工学会，日本トライボロジー学会，
 日本ロボット学会，プラスチック成形加工学会，溶接学会
 開催日：1998 年 12 月 1 日（火），2 日（水）
 会 場：中央大学駿河台記念館（東京都千代田区神田駿河台 3 11 5）

プログラム：

第 1 日（12 月 1 日）

[午 前]

第 2 回生産学術連合会議の開催に際して

日本学術会議第 5 部 部長（工学院大学 学長） 大橋秀雄
 セッション A（環境，リサイクル）
 「自動車をとりまく資源とエネルギーの問題とダイムラーベンツ社の取組み」

ダイムラーベンツ日本（株） 技術リサーチ部 秋山二郎
 「EV，HV ユニットの生産技術」

トヨタ自動車（株） ユニット生技部 主査 田上 健
 「GDI エンジン生産化における CE 活動事例」

三菱自動車工業（株） 生産技術本部 部長 石野延廣
 「パンバリサイクルの実践」

ホンダエンジニアリング（株） 研究開発部 伊藤 洋
 「リサイクル性評価法」

（株）日立製作所 生産技術研究所
 生産システム部主任研究員 大橋敬二郎

[午 後]

基調講演 「技術立社のすすめ」

日本経済新聞社 編集局 産業部長 長田公平
 基調講演 「Visionary Manufacturing Challenges 2020」

University of Wisconsin Prof.Bollinger Dean
 基調講演 「LCE に依るゼロエミッション技術の評価」

（株）荏原製作所 代表取締役会長 藤村宏幸
 第 2 日（12 月 2 日）

[午 前]

セッション B（ものづくりの展開）

「ニコンにおけるものづくりの展開」

（株）ニコン 取締役 情報機器事業室長 篠山伸彌
 「ファナックにおけるロボット化」

ファナック（株） 未来ロボット開発室長 榊原伸介
 「容器のデザイン/エンジニアリング統合システム」

花王（株） 加工技術研究所 第 2 研究室 室長 畑 雅治
 基調講演 「デジタル時代のグローバルな生産戦略」

ソニー（株） 代表取締役 副社長 金田嘉行

[午 後]

セッション C（極限への挑戦）

「大型鋼構造物における最新施工技術」

川崎重工業（株） 技術総括本部 関東技術研究所長 坂井藤一
 「超高速エレベータの開発について」

三菱電機（株） エレベータ開発部 機械開発課 課長 杉田和彦
 「知的レーザ加工について」

大阪大学大学院工学研究科 教授 宮本 勇
 「複合材料について」

大阪大学大学院工学研究科 教授 座古 勝

総 括

高知工業高等専門学校校長 大阪大学名誉教授 岩田一明

参加費：共催団体会員 15,000 円 その他 25,000 円

申込締切日：1998 年 11 月 13 日（金）

尚，講演題目は講演者の都合により変更の場合があります。

参加申込先・問合せ先・参加申込み方法：

申込者氏名（ふりがな），連絡先（勤務先名，所属，住所，電話，FAX，
 e mail）所属学協会名，参加費の金額及び納入方法，納入予定日，請求書
 の要・不要を記して，受講料を添えて下記宛お申し込みください。

〒 101 0025 東京都千代田区神田佐久間町 1 11

社団法人溶接学会 生産学術連合会議 係

Tel. 03 3253 0488 Fax. 03 3253 3059

e mail: jws_ms@t3.rim.or.jp

なお，参加費は，現金書留または下記銀行口座へお振り込みください。

銀行名 さくら銀行 秋葉原支店（540）

口座名 普通預金 社団法人 溶接学会 生産学術連合会議

口座番号 6350932

有料広告

財団法人九州システム情報技術研究所 研究室長募集

募集人員：研究室長 1 名

専門分野：画像処理，音声処置，ヒューマンインターフェース，ロボティクス，センサーフュージョン，バーチャルリアリティ等

応募資格：上記分野において研究実績を有し，指導力のある博士学位取得者で 40～45 才程度の方。

着任時期：できるだけ早い時期（応相談）

モデル年収：40 才 約 1,000 万円～45 才 約 1,100 万円

応募締切：平成 10 年 10 月 20 日（火）

応募書類：下記にご照会ください。

照 会 先：〒 814 0001 福岡市早良区百道浜 2 1 22 707

財団法人九州システム情報技術研究所 総務部

（砂田・小宮・木下）

TEL: 092 845 3450 FAX: 092 852 3455

E mail: saiyo@k.isit.or.jp

その 他：当研究所は福岡ソフトリサーチパークの中核的・公的研究機関として平成 7 年 12 月に設立された通商産業大臣許可の財団法人です。

所長：長田 正

・基本財産 3 億円（うち福岡市出捐金 2.5 億円）

・主な事業 研究開発事業（定常型・受託型・プロジェクト型）

交流/コンサルティング/情報収集・提供/人材育成

URL: http://www.k.isit.or.jp

