

カレンダー

(1999年1月下旬～1999年7月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
1/18・1/19	第11回自律分散システム・シンポジウム	名古屋		16巻7号・6
1/19・1/20	第48回講習会 ITSの現状と将来予測	東京・大阪		16巻7号・6
1/19～1/22	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 '99))	大 分		16巻5号・7
1/21・1/22	第6回超音波による非破壊評価シンポジウム	東 京		16巻8号・13
1/26・1/27	第12回アドバンティ・シンポジウム	大 阪		16巻8号・13
2/3	第58回日本ロボット学会講習会「バリアフリーロボティクス入門」	東 京		16巻8号・3
2/16・2/17	SICE セミナー 「ロバスト制御入門」	東 京		17巻1号・17
2/18・2/19	パターン認識・メディア理解研究会「マンマシンコラボレーションのためのパターン認識・理解」	東 京		16巻8号・13
2/23	No. 98 74 講習会 事例に学ぶアクティブ制御のキーポイント	東 京		17巻1号・17
3/1～3/3	新分野開拓のための最新アクチュエータコース	川 崎		17巻1号・18
3/4・3/5	No. 99 15 講習会 生産加工基礎講座 実習でつかもう「ものづくり精度」の勘どころ	小 金 井		17巻1号・17
3/7	アイデア対決 ロボットコンテスト「大学部門 国内大会」	郡 山		16巻7号・5
3/15・3/18	「第6回アジア学術会議 科学者フォーラム」	東 京		17巻1号・18
3/16～3/19	Dynamics and design Conference '99	千 葉		16巻8号・13
3/19	1999年春季マイクロメカトロニクス学術講演会	東 京	申込締切 2/1	16巻7号・6
3/30・3/31	第4回ロボティクスシンポジウム	仙 台		16巻6号・4
4/6・4/7	「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	東 京		16巻7号・6
4/16～2000.1/22	創価大学大学院工学研究科 情報システム先端技術講座	東 京		16巻7号・6
5/24～5/26	2nd International Conference on Recent Advances in Mechatronics (ICRAM '99)	TURKEY		16巻5号・8
6/7～6/10	第10回固体センサ・アクチュエータ国際会議 (Transducers '99)	仙 台		16巻3号・7
6/11～6/13	ロボティクス・メカトロニクス講演会 '99	東 京	原稿締切 2/26	16巻8号・13
6/13～6/15	High Aspect Ratio MicroStructure Technology Workshop (HARMST 99)	千 葉		16巻8号・14
6/13～6/18	国際計測連合第15回世界大会 (IMEKO XV)	大 阪		16巻3号・7
6/16～6/18	産業におけるソフトコンピューティングに関する国際会議	室 蘭		16巻8号・14
6/16～6/18	第5回画像センシングシンポジウム	横 浜		17巻1号・17
6/30・7/1	3次元画像コンファレンス '99	東 京		17巻1号・17

(詳細は表中の右欄に記載の会誌名号の会告・お知らせをご参照下さい。)

主催行事のお知らせ

[講演募集]

第17回日本ロボット学会学術講演会 RSJ'99

主催： (社)日本ロボット学会
協賛： 計測自動制御学会、システム情報制御学会、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： 日本ロボット工業会、製造科学技術センター

会期： 1999年 9月9日(木)、10日(金)、11日(土)
会場： 東海大学 湘南校舎 (神奈川県平塚市北金目 1117)

◆ 講演について ◆

日本ロボット学会学術講演会は、ロボットならびにそれらに関連した分野における最近の研究・開発、調査・企画、新製品の紹介などに関する論文が一堂に集まり、3日間にわたって発表・討論される国内最大規模の学術講演会です。今回は東京から1時間30分、西に富士箱根を仰ぎ、南に湘南海岸を望む東海大学湘南校舎を会場として開催いたします。全国各地からのご参加をお待ちしております。

◆ 講演会のテーマ ◆

本講演会では、ビジョン・触覚などのセンシング、マニピュレータ・ハンド・移動のメカニズムや制御、人工知能や人工生命などの知能化システム、産業用ロボットの新しい展開、ロボットの医療・福祉・海洋・宇宙・土木・建築・農業などへの応用、生物機械・ヒューマノイドロボットの試みなどあらゆるロボットの問題を網羅しております。今回は特に企業の方が気楽に発表していただけるような、実用化ロボットセッションを設ける予定です。新製品の開発、実用化の事例、現場での課題、特殊な応用、特許・実用新案の技術など、従来発表しにくかったテーマでもどんどん発表していただきたいと考えています。

◆ オーガナイズドセッション(OS)の募集 ◆

本講演会では、オーガナイズドセッションを募集いたします。希望者は、1)セッション名、2)オーガナイザ(複数可)、3)発表予定論文リスト、を明記して1999年1月22日(金)までに学会事務局までお申し込みください。採否は実行委員会に一任願います。なお、発表予定者は一般講演の申し込みと同様な方法で改めて講演申し込みを行う必要があります。また、旅費など学会よりの金銭的な援助は一切ありません。

◆ 機器展示・併設行事等の募集 ◆

今回もロボット関連の機器展示および広告の募集を行います。本講演会にはロボット関連の研究者、開発者、ユーザー等1000名以上の参加者が見込まれます。この機会に賛助会員はもちろん、各方面の企業の機器展示・デモ・広告を是非ご検討ください。詳しくは事務局にお尋ねの上、お申し込みください。また、コンテストやシンポジウムなど行事の企画がありましたら実行委員会までご連絡ください。

問い合わせ先

[RSJ事務局]

(社)日本ロボット学会 学術講演会係
〒113-0033 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

[実行委員会]

東海大学工学部電気工学科 増田良介
〒259-1292 神奈川県平塚市北金目1117
TEL:0463-58-1211(ex4028) FAX:0463-59-4014
E-mail: rsj99@labpc123.ec.u-tokai.ac.jp

◆ 講演募集 ◆

講演申し込み締め切り 1999年6月18日(金) 必着

講演原稿提出締め切り 1999年7月16日(金) 必着

講演者資格

- ☆登壇者は本学会の個人会員である必要があります。
- ☆講演内容は著者の原著であり、他の刊行物に未発表であるものに限りです。
- ☆講演の採否は実行委員会に一任願います。

発表方法

発表言語は日本語か英語とし、発表時間は討論を含めて20分の予定です。発表用機器として、OHP、VTR (VHSのみ) およびパソコン接続可能なプロジェクターを用意します。パソコン本体および他の機器を必要とされる方は原則としてご自身でご用意ください。なお、機器使用の詳細についてはホームページでご確認ください。

講演予稿集原稿

すべての講演に対して予稿集を発行します。講演申し込みをされた方は1講演あたり2ページの原稿をご提出ください。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、期日までに学会事務局にお送りください。また、講演申し込み後の講演題目および登壇者の変更は原則として認めませんので、予めご了承ください。

奨励賞登録について

本学会では、「日本ロボット学会学会奨励賞」設置し、本学会主催の講演会・シンポジウム等にて優秀な研究発表を行った若手会員(原則として発表時に満32歳未満)に、賞状および記念品を贈呈し、研究の発展を奨励しております。若手会員の方々の積極的な発表を期待します。

◆ 講演申し込み方法 ◆

RSJ'99の講演申し込みは次の2通りです。

- 1) RSJ'99のホームページ (<http://kog2.ep.u-tokai.ac.jp/rsj99/>) にアクセスし、そこにある講演申し込みフォームによりお申し込みください。
- 2) ホームページにアクセスできない方に限り、電子メール (rsj99@labpc123.ec.u-tokai.ac.jp) による申し込みを受け付けます。サブジェクトに"rsj99"と記した空のメールをお送りください。申し込みフォームを返信します。

注1: いずれの場合も1件あたり5,000円の講演申込金が必要です。下記に送金の上、講演原稿提出時に領収書または、振り込み票のコピーを添付してください。(なお、送金者がわかるように講演申込者名を必ずお書きください。また、申し込み後の返却はいたしませんのでご注意ください。)

注2: 公費支払い等書類の必要な場合は、講演申し込み時にその旨をお書きください。

講演申込先: 第17回日本ロボット学会学術講演会プログラム委員会

URL: <http://kog2.ep.u-tokai.ac.jp/rsj99/>

E-mail: rsj99@labpc123.ec.u-tokai.ac.jp

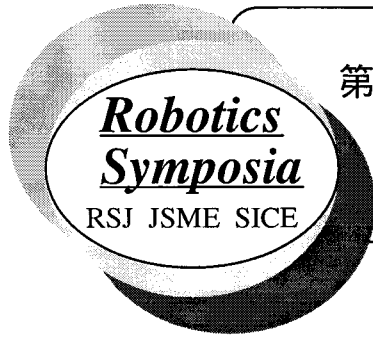
講演原稿送付先: 東京都文京区本郷2-19-7 ブルービルディング2F

(社)日本ロボット学会 学術講演会係

講演申込金送金先:

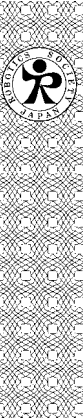
銀行振込 あさひ銀行 本郷支店(普) 1063675 (社)日本ロボット学会

郵便振込 00190-8-57896 (社)日本ロボット学会



第4回 ロボティクス・シンポジア プログラム

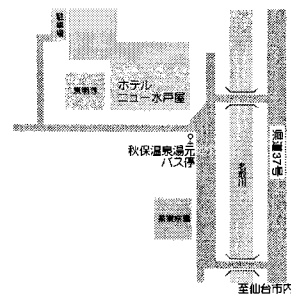
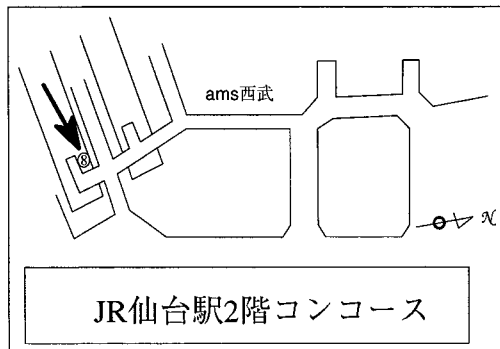
主催：日本ロボット学会 日本機械学会(ロボティクス・メカトロニクス部門)
計測自動制御学会



- 開 催 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)
- 主 旨 本シンポジアは、従来個々に開催されていた「知能ロボットシンポジウム (SICE, RSJ, JSME 共同開催)」, 「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、一昨年より「ロボットセンサシンポジウム (SICE, RSJ, JSME 共同主催)」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。
- 講 演 内 容 一般講演 15セッション 計 65 件
- 実行委員長 小菅 一弘 (東北大) プログラム委員長 田所 諭 (神戸大)
- 参 加 費 主催学会正会員 : 35,000円 (論文集, 宿泊費 (1泊4食) 込み)
学生会員 : 30,000円 ()
会員外 : 40,000円 ()
- 申 込 方 法 以下の銀行口座に参加費をお振り込み下さい。振り込まれましたら、裏面の参加申込書に必要事項を記入し、振り込みの領収書とともに実行委員会まで FAX されるようお願い致します。
- 申 込 先 第4回ロボティクスシンポジア実行委員会
東北大学大学院工学研究科機械知能工学専攻 小菅研究室
〒980-8579 仙台市青葉区荒巻字青葉 01
TEL: 022-217-6914 FAX: 022-217-6916
- 振 込 先 銀行振込 東京三菱銀行 仙台支店 (普)1022750
ロボティクスシンポジア仙台 代表者小菅一弘
- 備 考 宿泊は相部屋となります。部屋割りにつきましては実行委員会に御一任下さい。
- 問 い 合 わ せ 小菅一弘 TEL: 022-217-6914 FAX: 022-217-6915 E-mail: kosuge@irs.mech.tohoku.ac.jp
あるいは
竹尾光治 TEL: 022-217-6917 FAX: 022-217-6917 E-mail: takeo@irs.mech.tohoku.ac.jp

☆会場への交通

JR 仙台駅西口バスプール 8 番のりばより宮城交通バス秋保温泉行き秋保温泉湯本下車 (約 50 分) 徒歩 1 分 (下図参照)



なお、3月30日(火)朝、仙台駅から会場までのバスを手配する予定です。参加者の皆様には、後日、詳細をご連絡申し上げます。

第 4 回ロボティクス・シンポジア参加申込書

事前登録締切: 1999 年 3 月 1 日 (月)

必要事項を記入の上,

Reg # _____

ロボティクスシンポジア実行委員会

FAX:022-217-6916

まで FAX にてお送り下さい.

氏名: _____ 性別: 男・女 年齢: _____

(部屋割りの参考にいたしますのでご記入下さい)

勤務先: _____

連絡先: 住所: _____

電話: _____ FAX: _____

E-mail: _____

論文番号: _____ (登壇者のみご記入下さい)

加入学会: RSJ SICE JSME

会員番号: _____

送金内訳: 参加費 正会員 : 35,000 円
 学生会員 : 30,000 円
 会員外 : 40,000 円

送金方法: 請求書払い 見積書 通, 納品書 通, 請求書 通 (宛先 _____)

銀行振込 _____ 銀行 _____ 支店より ____ 月 ____ 日振り込み

(下記欄に振り込みの領収書を貼付してください。)

振 り 込 み 領 収 書 貼 付 け 欄

振込先: 銀行振込 東京三菱銀行仙台支店
口座番号 普通預金 1022750
口座名義 ロボティクスシンポジア仙台 代表者小菅一弘

通信欄:

第4回ロボティクスシンポジウムプログラム

3月30日(火)

●A室●

10:30~12:00 [11A:統合化システム]

- 11A1 高速センサフィードバックを用いた感覚運動統合把握システム
○並木明夫, 中坊嘉宏, 石井抱, 石川正俊(東大)
- 11A2 コンポーネントアーキテクチャを用いた作業教示システム
○上地正昭, 小方博之, 水川真, 中村幸博(NTT)
- 11A3 ロボット, センサ, ツールを指標としたロボット作業システム —指標の重みに応じた作業姿勢の決定—
○町野保(NTT), 南條義人(NTT-IT), 津田雅之(NTT)

●B室●

10:30~12:00 [11B:テレロボティクス]

- 11B1 IDCを利用した移動ロボットの遠隔操作
○川端邦明, 石川達也, 浅間一, 嘉悦早人, 遠藤勲(理研)
- 11B2 宇宙用ロボットの遠隔制御実験
○土井利次, 高野裕, 小田光茂(NASDA)
- 11B3 力覚付き遠隔腹腔内手術用サーボ鉗子の研究
生田幸士, 石塚健次, ○島田隆之, 小林岳輝(名大)

●C室●

10:30~12:00 [11C:学習スキル(1)]

- 11C1 人間の教示特性に基づく顔ロボットの行動学習アルゴリズム
○飯田史也, 原文雄, 綾井晴美(東京理科大)
- 11C2 ロボットと人間の情緒交流~ロボットにおける前言語発生の考察~
○尾形哲也, 松山佳彦, 菅野重樹(早大)
- 11C3 ラット海馬における場所細胞生成のニューラルネットワークモデルとその強化学習への適用
○青田佳人, 三宅美博, 鶴飼正二(東工大)

●A室●

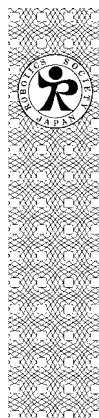
13:00~15:30 [12A:センシング]

- 12A1 超音波センサの距離値に対する平滑化, および微分値推定法の提案
○江丸貴紀, 高氏秀則, 及川一美, 土谷武士(北大)
- 12A2 テレメトリック ロボットスキン
○篠田裕之, 箱崎光弘, 中村克彦(東京農工大)
- 12A3 混信に強いマルチ超音波センサシステムの構成
○高橋隆行, 石山敏規, 王志東, 中野栄二(東北大)
- 12A4 自律走行のためのGPSとジャイロのカルマンフィルタによるセンサフュージョン
○井上慶一, 大塚寛治, 杉本光穂, 村上則幸, 黎文(農業研究センター)
- 12A5 高コンプライアンス形触覚センサの試作とその形状識別への応用
○木下源一郎, 菅野泰夫, 吉田嘉明, 大隅久, 梅田和昇, 村奈嘉与一(中央大)

●B室●

13:00~15:00 [12B:移動ロボットシステム]

- 12B1 RoboCup小型部門用共通ロボットシステムの開発~JP/S-IIグループ~
○小末将吾, 五十嵐治一, 黒瀬能幸, 田中一基(近畿大), 朝岡忠(京都高度技術研究所)
- 12B2 小天体における探査ローバの移動方式
○吉光徹雄(東大), 久保田孝, 中谷一郎(宇宙研), 足立忠司, 斎藤浩明(日産)
- 12B3 PWS型移動ロボットにおける駆動輪速度制御系の有効性と実装法
~電流検出を伴わないDCモータの発生トルク推定による移動ロボットの状態推定~
○高橋大輔, 坪内孝司, 油田信一(筑波大)
- 12B4 $\phi 25, \phi 50, \phi 150$ 配管を対象とした管内検査用移動機構の設計
広瀬茂男, ○大野英隆(東工大), 三井健雄(ソニー)



●C室●

13:00~15:00 [12C:多指ハンド]

- 12C1 面機能による把握と操作の解釈論
○齋藤史倫, 永田和之(電総研)
- 12C2 指先—物体間の接触状態を調節可能なロボット指の機構設計
○森田寿郎, 児島環, 蔣梁中, 菅野重樹(早大)
- 12C3 ロボットの指の腹による物体の操りにおける摩擦特性の理論解析
○青柳誠司, 池田佳菜子, 高野政晴(関西大)
- 12C4 2次元触覚センサを有する平行2本指ハンドの物体把持力決定法
○大隅久, 石井伸彦, 高橋健太郎, 梅田和昇, 木下源一郎(中央大)

●A室●

16:00~18:30 [13A:歩行ロボット]

- 13A1 「HELIOS-V」における障害地形克服に関する研究
○内田康之, 古市和也, 広瀬茂男(東工大)
- 13A2 シリアル/パラレルハイブリッド型歩行機械における6軸力制御
○太田祐介, 米田完, 広瀬茂男, 伊藤文利(東工大)
- 13A3 ローラーウォーカーに関する研究—システムの構成と基本的動作実験—
○遠藤玄, 広瀬茂男(東工大)
- 13A4 脚車輪型移動ロボットの動的歩容生成アルゴリズムおよび移動速度制御手法
○熊谷正俊, 高橋隆行, 王志東, 中野栄二(東北大)
- 13A5 脚式ロボットの走行制御—着地時/バランスの解析とキック制御による走行の実現—
○池田貴幸, 岩谷靖, 巢瀬浩一, 美多勉(東工大)

●B室●

15:30~18:30 [13B:ビジョン]

- 13B1 固有空間法によるカメラと対象物体の運動の同時制御
○高橋功, 出口光一郎(東大)
- 13B2 ロボット搭載用実時間距離画像生成システムの構成法
○加賀美聡, 岡田慧, 稲葉雅幸, 井上博允(東大)
- 13B3 実時間競合学習モデルFuzzy ARTを用いたカラー画像の領域分割と追跡
○中村恭之, 小笠原司(奈良先端大)
- 13B4 色情報に基づくラベリング処理LSIの開発とその応用
○秋田純一, 渡辺晃(金沢大), 中村恭之, 小笠原司(奈良先端大)
- 13B5 草木の存在する道路環境におけるモノクロカメラによる走行路検出
○桧山昌之(東北大)
- 13B6 サブピクセルステレオ計測手法の提案と検討
○梅田和昇, 高橋貴俊(中央大)

●C室●

15:30~18:30 [13C:マニピュレーション]

- 13C1 複数対象物の操り
○原田研介, 中野慎也, 金子真, 辻敏夫(広大)
- 13C2 On the Conditions for the Rotational Stability of an Object in Multi-Finger Grasping
○M.M. Svinin, K. Ueda(Kobe Univ.), M. Kaneko(Hiroshima Univ.)
- 13C3 ボール操りの制御計画に関する研究
○五百井清, 児島忠倫, 増野泰考(近畿大)
- 13C4 形状制御のための粘弾性物体の変形モデリング
○徳本真一, 藤田欣晃, 平井慎一(立命館大)
- 13C5 双腕移動マニピュレータによる対象物のハンドリング
○山本佳男(東海大)
- 13C6 フリーフライング宇宙ロボットにおける無反動マニピュレーションの可能性と軌道上実験への提案
○吉田和哉(東北大), D.N. ネンチェフ(新潟大)

3月31日(水)

お 知 ら せ

●A室●

9:30~11:30 [21A:パラレルメカニズム]

- 21A1 可搬型レスキューマニピュレータと不定環境に設置するための運動学的同定問題
○田所諭, 高森年(神戸大), R. Verhoeven, M.Hiller(Univ. Duisburg)
- 21A2 ICPFアクチュエータによる多自由度柔軟マイクロマニピュレーションデバイスの開発
○田所諭, 山上真司, 小沢昌弘(神戸大), 木村哲也(大阪府大), 高森年(神戸大), 小黒啓介(大工研)
- 21A3 ワイヤ部材を用いた不静定適応トラスの機構学
○花原和之, 多田幸生(神戸大)
- 21A4 分散制御された複数台の非ホロノミックな移動ロボットによる単一物体の協調搬送
○佐藤学, 小菅一弘(東北大)

●B室●

9:30~11:30 [21B:ナビゲーション(1)]

- 21B1 自律移動ロボットの運動の制約を考慮した障害物回避法(試作ロボットでの実証)
○堂園美礼(日立), 對馬一憲(慶大)
- 21B2 最適化問題としての経路計画と走行誘導
○五十嵐治一, 五百井清(近畿大)
- 21B3 通路状環境の手書き地図を用いた行動規範型自律移動ロボットのオフライン教示
○及川一美, 江丸貴紀, 高氏秀則, 土谷武士(北大)
- 21B4 ビューベースアプローチに基づく移動ロボットナビゲーション
○松本吉央(オーストラリア国立大), 坂井克弘(トヨタ), 池田和徳, 稲葉雅幸, 井上博允(東大)

●C室●

9:30~11:30 [21C:学習スキル(2)]

- 21C1 複数の報酬による強化学習を用いたサッカーロボットのゴール守備行動の獲得
○加藤龍憲, 鈴木昭二, 浅田稔(阪大)
- 21C2 ノード使用頻度を用いた交叉による進化的行動学習の高速化
○片上大輔, 山田誠二(東工大)
- 21C3 ダイナミックスキルの計算機援用発見のためのアーキテクチャ
○堀内英一(機械研)
- 21C4 コーチングによるスキル伝達(上達過程とウィークポイント)
○佐野明人, 藤本英雄, 松下和慶(名工大)

●A室●

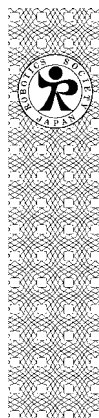
12:30~15:00 [22A:力制御]

- 22A1 ハーモニックドライブ内蔵形トルク検出のリプル補償
○ゴドレールイヴァン, 二宮保(九大), 橋本稔(鹿児島大), 堀内雅士(ハーモニックドライブ)
- 22A2 ETS-VIIロボット運用に見る力覚制御
○内堀康弘, 小田光茂(NASDA)
- 22A3 疑似接触点モニタリングによる接触状態検出手法
○北垣高成(電総研), 藤原基芳(三重県工技研), 末廣尚士(電総研), 小笠原司(奈良先端大)
- 22A4 ならい作業のための冗長マクロ・マイクロ・マニピュレータの制御則と軌道計画に関する提案
○永井清, 河合利紀, 西村弘(立命館大)
- 22A5 最適力配分を考慮した計算トルク法に基づく節体幹型移動ロボットの姿勢制御の提案
○福島 E. 文彦, 広瀬茂男(東工大)

●B室●

12:30~14:30 [22B:ナビゲーション(2)]

- 22B1 全方位視覚センサによる動環境での静止環境地図および自己位置の同時推定
○八木康史, 勝屋耕一, 谷内田正彦(阪大)
- 22B2 状況依存モジュールに基づくロボットの一開発手法
○神田崇行, 木元克美, 石黒浩, 石田亨(京大)
- 22B3 ランドマークを用いた自律移動ロボットのナビゲーション手法
—カラーセンサを用いたランドマーク認識—
○高氏秀則, 江丸貴紀, 及川一美, 土谷武士(北大)



- 22B4 自律移動ロボット「山彦」における自律屋内走行システムの標準機能化
 —独立した地図管理・経路計画系とシステムライブラリによる実環境内走行制御系の実現—
 小倉知樹, ○油田信一(筑波大)

●C室●

- 12:30~15:00 [22C:人間機械系]
 22C1 ヒトの哺乳と搾乳に関する研究—乳児の哺乳行動に基づいた搾乳機の開発—
 ○河村隆, 中沢賢, 依田輝, 古柳幸夫, 森近正之(信州大)
 22C2 人間とロボットによる協調運搬作業(可変ダンピング制御の提案と1自由度水平運搬作業への適用)
 ○池浦良淳(三重大), 小澤治明(村田機械), 水谷一樹(三重大)
 22C3 人間協調型移動ロボットシステムの開発
 ○石川信行(日本原研), 古川良男(ケーシーエス), 鈴木勝男(日本原研)
 22C4 人間型全身行動ロボットシステムの発展的構成法と移動行動の発達
 ○金広文男, 田宮幸春, 稲葉雅幸, 井上博允(東大)
 22C5 福祉ロボットの安全対策の最適化手法の提案と危険性評価用ロボットシミュレータの構築
 生田幸士, ○石井英毅, 野方誠(名大)

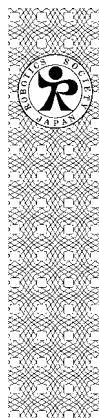
セッション構成

A室	B室	C室
3月30日(火)		
10:30 11A 統合化システム 12:00	10:30 11B テレロボティクス 12:00	10:30 11C 学習スキル(1) 12:00
13:00 12A センシング 15:30	13:00 12B 移動ロボットシステム 15:00	13:00 12C 多指ハンド 15:00
16:00 13A 歩行ロボット 18:30	15:30 13B ビジョン 18:30	15:30 13C マニピュレーション 18:30
19:30 懇親会		
21:30 特別企画「ゆかたでトーク」		
21:30 ????		
3月31日(水)		
09:30 21A パラレルメカニズム 11:30	09:30 21B ナビゲーション(1) 11:30	09:30 21C 学習スキル(2) 11:30
12:30 22A 力制御 15:00	12:30 22B ナビゲーション(2) 14:30	12:30 22C 人間機械系 15:00

著者索引

お 知 ら せ

[A-Z]		尾形哲也	11C2
M. Hiller	21A1	小方博之	11A2
M.M. Svinin	13C2	小倉知樹	22B4
R. Verhoeven	21A1	小黑啓介	21A2
		小澤治明	22C2
[あ行]		小沢昌弘	21A2
青田佳人	11C3	小田光茂	11B2 22A2
青柳誠司	12C3		
秋田純一	13B4	[か行]	
朝岡忠	12B1	嘉悦早人	11B1
浅田稔	21C1	加賀美聡	13B2
浅間一	11B1	片上大輔	21C2
足立忠司	12B2	加藤龍憲	21C1
綾井晴美	11C1	金子真	13C1 13C2
飯田史也	11C1	金広文男	22C4
五百井清	13C3 21B2	河合利紀	22A4
五十嵐治一	12B1 21B2	川端邦明	11B1
生田幸士	11B3 22C5	河村隆	22C1
池浦良淳	22C2	神田崇行	22B2
池田和徳	21B4	北垣高成	22A3
池田佳菜子	12C3	木下源一郎	12A5 12C4
池田貴幸	13A5	木村哲也	21A2
石井抱	11A1	木元克美	22B2
石井伸彦	12C4	久保田孝	12B2
石井英毅	22C5	熊谷正俊	13A4
石川達也	11B1	黒瀬能幸	12B1
石川信行	22C3	児島環	12C2
石川正俊	11A1	児島忠倫	13C3
石黒浩	22B2	小末将吾	12B1
石田亨	22B2	小菅一弘	21A4
石塚健次	11B3	ゴドレールイヴァン	22A1
石山敏規	12A3	小林岳輝	11B3
依田輝	22C1		
伊藤文利	13A2	[さ行]	
稲葉雅幸	13B2 21B4 22C4	斎藤浩明	12B2
井上慶一	12A4	斎藤史倫	12C1
井上博允	13B2 21B4 22C4	坂井克弘	21B4
岩谷靖	13A5	佐藤学	21A4
上田完二	13C2	佐野明人	21C4
上地正昭	11A2	篠田裕之	12A2
鵜飼正二	11C3	島田隆之	11B3
内田康之	13A1	勝屋耕一	22B1
内堀康弘	22A2	将梁中	12C2
梅田和昇	12A5 12C4 13B6	末廣尚士	22A3
江丸貴紀	12A1 21B3 22B3	菅野重樹	11C2 12C2
遠藤勲	11B1	菅野泰夫	12A5
遠藤玄	13A3	杉本光穂	12A4
及川一美	12A1 21B3 22B3	鈴木勝男	22C3
王志東	12A3 13A4	鈴木昭二	21C1
大隅久	12A5 12C4	巢瀬浩一	13A5
太田祐介	13A2		
大塚寛治	12A4		
大野英隆	12B4		
小笠原司	13B3 13B4 22A3		
岡田慧	13B2		



お 知 ら せ

[た行]		古川良男	22C3
高氏秀則	12A1 21B3 22B3	古柳幸夫	22C1
高野政晴	12C3	堀内英一	21C3
高野裕	11B2	堀内雅士	22A1
高橋功	13B1		
高橋健太郎	12C4	[ま行]	
高橋大輔	12B3	増野泰考	13C3
高橋貴俊	13B6	町野保	11A3
高橋隆行	12A3 13A4	松下和慶	21C4
高森年	21A1 21A2	松本吉央	21B4
多田幸生	21A3	松山佳彦	11C2
田所諭	21A1 21A2	水川真	11A2
田中一基	12B1	水谷一樹	22C2
田宮幸春	22C4	美多勉	13A5
辻敏夫	13C1	三井健雄	12B4
對馬一憲	21B1	三宅美博	11C3
津田雅之	11A3	村上則幸	12A4
土井利次	11B2	村奈嘉与一	12A5
土谷武士	12A1 21B3 22B3	森田寿郎	12C2
坪内孝司	12B3	森近正之	22C1
出口光一郎	13B1		
堂蘭美礼	21B1	[や行]	
徳本真一	13C4	八木康史	22B1
		谷内田正彦	22B1
[な行]		山上真司	21A2
永井清	22A4	山田誠二	21C2
中沢賢	22C1	山本佳男	13C5
永田和之	12C1	油田信一	12B3 22B4
中谷一郎	12B2	吉田和哉	13C6
中野栄二	12A3 13A4	吉田嘉明	12A5
中野慎也	13C1	吉光徹雄	12B2
中坊嘉宏	11A1	米田完	13A2
中村克彦	12A2		
中村恭之	13B3 13B4	[ら行]	
中村幸博	11A2	黎文	12A4
並木明夫	11A1		
南條義人	11A3	[わ行]	
西村弘	22A4	渡辺晃	13B4
二宮保	22A1		
D.N.ネンチェフ	13C6		
野方誠	22C5		
[は行]			
箱崎光弘	12A2		
橋本稔	22A1		
花原和之	21A3		
原田研介	13C1		
原文雄	11C1		
桧山昌之	13B5		
平井慎一	13C4		
広瀬茂男	12B4 13A1 13A2		
	13A3 22A5		
福島 E. 文彦	22A5		
藤田欣晃	13C4		
藤本英雄	21C4		
藤原基芳	22A3		
古市和也	13A1		

Call for Papers

IROS'99

IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems

Human and Environment Friendly Robots with High Intelligence and Emotional Quotients



October 17-21, 1999

Hyundai Hotel, Kyongju, KOREA

<http://iros99.kaist.ac.kr/>

Advisory Council :

Honorary Chair

Fumio Harashima (Tokyo Metro.
Inst. of Tech.)

Chair

Toshio Fukuda (Nagoya Univ.)

Vice Chair

Shin'ichi Yuta (Tsukuba Univ.)

General Co-chairs

Hyung Suck Cho (KAIST)
Chong-Won Lee (KIST)

Program Co-chairs

Ju-Jang Lee (KAIST)
Mignon Park (Yonsei Univ.)

Regional Program Co-chairs

America: Arthur C. Sanderson
(RPI)

Asia/Oceania: Makoto Kaneko
(Hiroshima Univ.)

Europe/Africa: Paolo Darlo
(Scula Superiore S. Anna)

Local Arrangements Co-chairs

Wan-Kyun Chung (POSTECH)
Chongkug Park (Kyunghee Univ.)

International Industry Liason

Committee Co-chairs

Kyoichi Tatsuno (Toshiba)
Suk-Han Lee (SAIT)

Finance Co-chairs

Sang-Rok Oh (KIST)
C. S. George Lee (Purdue Univ.)

Tutorials/Workshops Co-chairs

Il Hong Suh (Hanyang Univ.)
Peter B. Luh (Univ. of Conn.)

Video Proceedings Co-chairs

Beom Hee Lee (Seoul Nat'l Univ.)
Rajiv V. Dubey (Univ. of Tenn.)

Publication Co-chairs

Myung Jin Chung (KAIST)
Tzyh-Jong Tarn (Washington
Univ.)

Publicity Co-chairs

Seung-Ho Kim (KAERI)
Georges Giralt (LAAS-CNRS)
James C. Hung (Univ. of Tenn.)
Ren C. Luo (Nat'l Chung Cheng
Univ.)

Exhibition Chair

Dong-il Cho (Seoul Nat'l Univ.)

Secretariat

Sooyong Lee (KIST)

Dong-Soo Kwon (KAIST)
Korea Advanced Institute of
Science and Technology
373-1 Kusong-dong, Yusong-gu,
Taejon, 305-701, Korea
Tel. 82-42-869-3042
Fax. 82-42-869-3210
kwonds@me.kaist.ac.kr

Sponsors

IEEE Industrial Electronics Society, IEEE Robotics and Automation Society, Robotics Society of Japan, Society of Instrumentation and Control Engineers, New Technology Foundation, Institute of Control, Automation and Systems Engineers

The venue on October 17 -21, 1999 will take place in Kyongju, located at 400 kms south of Seoul with easy accessibility to participants from all countries and provides a convention center with a truly oriental flavor. The **IROS'99** conference will bring together researchers, engineers and practitioners to present the latest accomplishments, innovations and potential future directions in intelligent robotic systems. Special emphasis will be placed on innovative usage of robots in manufacturing, medical instruments and systems, health care, agriculture, security and space and undersea explorations. Papers are invited on all aspects of innovative theory and application aspects of robotics. **Topics include but are not limited to**

- Artificial life and robotics
- Dexterous and redundant manipulation
- Distributed and self-organizing systems
- Fuzzy logic, neural networks and genetic algorithms
- Intelligent and collaborative robots
- Intelligent automation applications
- Human robot communication
- Medical robots, security robots and service robots
- Micro electromechanical robotic systems
- Sensing, reasoning and planning systems
- Telerobotics, undersea robotics and remote robotic systems
- Virtual reality and environments

Regular Paper Submission

Five copies of full-length papers in IEEE camera-ready format including figures and drawings must be received by **February 1, 1999**. Six pages are allowed for each paper. Up to four additional pages will be permitted for a charge of US\$180 for each additional page. Papers should be sent to the respective regional Program Chair/Co-chairs.

- **America : Arthur C. Sanderson**
Department of Electrical, Computer and Systems Engineering
Rensselaer Polytechnic Institute, Troy, New York 12180, U.S.A.
Tel : +1-518-276-2879; Fax : +1-518- 276-4897; Email : acs@ecse.rpi.edu
- **Asia/Oceania : Makoto Kaneko**
Cluster II, Faculty of Engineering
Hiroshima University, 1-4-1, Kagamiyama, Higashi-Hiroshima, 739-8527, JAPAN
Tel : +81-824-24-7691; Fax : +81-824-22-7158; Email : kaneko@huis.hiroshima-u.ac.jp
- **Europe/Africa : Paolo Dario**
ARTS Lab, Scuola Superiore S. Anna via Carducci, 40,56127 Pisa, ITALY
Tel : +39-50-883401; Fax : +39-50-883402; Email : dario@arts.sssup.it
- **Invited and Organized Sessions : Ju-Jang Lee**
Department of Electrical Engineering, KAIST
371-1 Kusong-dong, Yusong-gu, Taejon, 305-701, KOREA
Tel : +82-42-869-3432; Fax : +82-42-869-3410; Email : jjlee@ee.kaist.ac.kr
- **Tutorials/Workshops : Il Hong Suh**
Department of Electronics Engineering, Hanyang University
396 Daehak-dong, Ansan-Si, Kyeonggi-Do, 425-791, KOREA
Tel : +82-345-400-5172; Fax : +82-345-408-5803; Email : ihsuh@shira.hanyang.ac.kr
- **Video Proceedings Chair : Beom Hee Lee**
School of Electrical Engineering
Seoul National University, San 56-1, Shilim-dong, Kwanak-gu, Seoul, 151-742, KOREA
Tel : +82-2-880-7311; Fax : +82-2-876-5414; Email : bhlee@asri.snu.ac.kr

IMPORTANT DATES

January 15, 1999	:	Proposals for workshops, tutorials, Organized sessions
February 1, 1999	:	Submission of full-length papers
April 30, 1999	:	Notification of paper acceptance
June 15, 1999	:	Submission of final camera-ready papers
October 17-21, 1999	:	IROS'99

国際先端ロボット技術会議論文募集

The 9th International Conference on Advanced Robotics ('99 ICAR)

1983年に日本で開始された国際先端ロボット技術会議(ICAR)の第9回目が下記のとおり、本会元会長梅谷陽二豊田工大教授を執行委員長として、本会他の主催で東京にて開催されます。この会議は、ロボットの先端分野研究その新応用分野への応用に焦点を絞って、2年ごとに開催されています。第9回は、次世紀の人間社会に貢献するロボット技術の構築を目指し、「Toward ...」をメインテーマに開催します。多数の方の論文投稿を期待申し上げます。

主催：(社)日本ロボット学会、バイオメカニズム学会、(社)日本ロボット工業会
(財)製造科学技術センター、(財)マイクロマシンセンター
協賛(予定)：IEEE Robotics and Automation Society 他

会期：1999年10月25日(月)、26日(火)、27日(水)
会場：経団連会館経団連ホール(東京都千代田区大手町1-9-4)

Topics : **1. Fundamental Research Track** Generic technologies commonly available for constructing the robots which work in unstructured environments, relating to Actuators and Actuation, Mechanisms, Kinematics and Dynamics, Sensors and Sensor Fusion, Active Perception, Dexterous Manipulation, Locomotion, Human-Robot Interface, Intelligent Motion Control, Knowledge-based Control, Behavior-based Control, Autonomous Control, Motion Planning, World Modeling, Vision-based Control, Multi Agent/Multi Robot Systems, Self-organizing Control, Cellular Robotics, Hyper-redundant Robotics, Neural Network Applications, Genetic Algorithm Applications, Biological Robotics, Micro-Robotics, Telerobotics and Virtual Environment, Networked Robotics, Humanoid and so on. **2. Advanced Task Automation Track** Applications of the robot to automatizing the tasks in complex and unstructured environments in various industrial areas and extend human functions including: manufacturing factory automation, Micro Factory Automation, Sensory Based Assembly, Plant Maintenance, Security Operation in Factories, Constructions, Agriculture and Food Industry Automation and so on. **3. Environment and Hazardous Task Track** Applications of the robot to maintain and keep clear and safe environment including: Space Application, Nuclear Power Plant Application, Demining, Undersea Robot, Fire Fighting, Rescue Operation, Natural Disasters Prevention, Garbage Processing, Forestry, Mining, Civil Engineering and so on. **4. Human Support Application Track** Application of robots to improve quality of human life including: Welfare Robotic Applications, Medical and Health Care Applications, Rehabilitation Robotics, Entertainment Applications and Pet Robots, Educational Applications, Applications to Offices, Domestic Robots, Personal Robots and so on.

応募方法：

1. 一般セッション論文 公用語は英語。フルペーパーのカメラレディ原稿(図表含む)のコピー5部を、論文原稿提出締切日までに原稿提出先までお送りください。査読の後、採択結果を通知いたします。カメラレディ原稿は、用紙(A4 or 8.5" x 11") 片面に余白を十分とり2段組でご印刷ください。各段組は幅3.25", 高さ9" とし、中央に幅5/16" の空白を入れてください。表題、著者名、著者所属、住所、e-mailアドレス(もしあれば)を1ページの最初にセンタリングしてご記述ください。フォントは10 point 以上の Times Roman またはこれに類似したものをご使用ください。提出原稿は6ページ(図表、参考文献含む)までとし、これを超える場合は4ページまで超過を認め、1ページごとにUS\$180の費用を申し受けます。

2. Special Session 新しい研究トピックスに関しするSpecial Sessionの提案を受け付けます。企画の簡単な説明(和文で可)およびSpecial Sessionへの投稿予定の論文のリスト(論文は4件以上、4の倍数)を添えて、'99 ICAR Secretariat までお申込下さい。本セッションの論文は一般論文と同じ手続きで投稿・査読されます。セッションを構成するに十分な論文が査読の結果採択されない場合、Special Sessionはキャンセルされ、採択された論文は一般セッション論文として扱われます。

締切日：

1999年2月20日 Special Session 提案締切
1999年4月1日 論文原稿提出締切
1999年6月20日 採択通知
1999年8月20日 最終カメラレディ原稿提出

原稿提出先：

113-0033 東京都文京区本郷 2-19-7 ブルービルディング 2 F
(社)日本ロボット学会気付
The Working Committee of '99 ICAR
Tel 03-3812-7594 Fax 03-3812-4628

問い合わせ先：

'99 ICAR Secretariat 茨城県つくば市並木1-2 機械技術研究所ロボット工学部 運動機構研究室
堀内英一 Tel 0298-58-7279 Fax 0298-58-7275 Email: m3980@mel.go.jp

関連行事：

ロボット技術国際シンポジウム('99ISR)が同会場にて10月27-29日に開催されます。

<http://www.mel.go.jp/soshiki/robot/bucyo/icar99/icar99main.html>

講習会のご案内

1998 年度ロボット工学セミナー 開講のお知らせ

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

日 時：1999 年 2 月 3 日（水） 10:30～17:40

場 所：日本教育会館 703 号室 東京都千代田区一ツ橋 2 6 2（都営・営団地下鉄 神保町駅徒歩 3 分，JR 水道橋駅徒歩 15 分）

口 上：従来，高齢者らの生活全般における様々な障害（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取することもできます。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）

第 1 話 高齢者用福祉機器とロボット技術

10:30～12:00

東大 土肥健純

第 2 話 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

13:00～14:30

日立製作所 藤江正克

第 3 話 自立支援ロボット技術の現状とその要素技術

14:40～16:10

立命館大 手嶋教之

第 4 話 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

16:10～17:40

実践女子大 吉田あこ

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（一律）5,000 円，会員外 36,000 円（税込）

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

* 参加費には配付資料代を含み，昼食代は含みません。

* 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。

* 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。

* 参加をご希望の方は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 ブルービルディング 2F

TEL 03 3812 7594

FAX 03 3812 4628

----- 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			

1999 年度ロボット工学セミナー 開講のお知らせ

日本ロボット学会では、今年度も、ロボット工学分野の技術的課題の解説をベーシックセミナーとアドバンスドセミナーの形式で実施することにしました。また、話題性の高いテーマを選びシンポジウムを開催いたします。ロボット工学技術の研鑽に、是非、この機会をご利用ください。詳細は随時この会告にてご案内いたします。

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）

シンポジウム



アミューズメントロボット

1999 年 5 月 19 日（水）

コンピュータ，通信技術に基づいた高度情報化社会形成の時期であった 1990 年代最後の年，21 世紀に向け次世代の産業，市場の創出に向け様々な試みが行われています。ロボット工学全般においても市場を見据える必要性が多く議論されており，人間の道具，生産機械といった現在までに考えられてきたロボットイメージを変え，人間と遊ぶ，楽しませる，一緒に行動する等といった人間共存型ロボットの基礎技術が注目を集めております。そして，その応用分野としてアミューズメント分野が期待され，ロボットの新しい可能性として注目されています。本シンポジウムでは，人間共存型をキーワードに各分野の専門家，研究者をお招きして 21 世紀に向けたロボットの新しい可能性に関して講演していただきます。

オーガナイザ：國井康晴（中央大学）

講師：植村比呂志（セガエンタープライゼス），北野宏明（SONY CSL），藤田雅弘（ソニー），森川幸人（ムーバー），村上公一（富士通）

ベーシック・セミナー



第 59 回講習会 こうすればロボットが簡単に動かせる

1999 年 6 月予定

学生や企業の若手技術者がロボットを理解するにはつくってみることが一番良い方法です。また，ロボットに作業させるための方法の研究を目指しておられる方には，パソコンを使う感覚でロボットを動かしたいと思われる方も多いでしょう。今後，ロボット研究の促進や，ロボット事業の拡大のためには，多くの技術者がロボットを簡単に製作し，いろいろな作業に適用できる環境の構築が重要となります。それを実現するために，パソコンによるコントローラの標準化，機構部品のユニット化などが注目されています。本セミナーではその実例として，簡単に動かせるロボットやパソコンコントローラを紹介いたします。

オーガナイザ：宇野知之（川重），辰野恭市（東芝）

講師：大野準治・尾崎文夫（東芝），菊地日出男（システムワット），中村恭之（奈良先端大）ほか

シンポジウム



生物に学ぶ，役立つロボット技術

1999 年 9 月予定

生物にヒントを得たユニークなロボット技術として，生物的形態を利用したロボットや生物特有の機能を模倣したアルゴリズムなどについて解説します。生物の形態や生物の機能に着目することにより，ブレークスルーとなるアイデアを見出し，素晴らしい研究成果を挙げられる先生方を講師にお迎えして講演していただきます。日頃からユニークなロボットを開発してみたいと考えておられる研究者の方にお勧めのシンポジウムです。

オーガナイザ：丸山次人（富士通研究所）

講師：下山 勲（東大），広瀬茂男（東工大），鈴森康一（東芝），川上 進（富士通），森 英雄（山梨大），塩谷成敏（三菱重工）

アドバンスド・セミナー



第 60 回講習会 ネットワークとロボティクス

1999 年 11 月予定

近年，インターネットを中心としたネットワーク技術の発展と普及，計算機の進歩によって，ロボット技術と通信・ネットワーク・分散処理技術を統合した新しい研究領域が盛んになってきました。研究として，またビジネスとしてロボットの新しい応用分野を切り開くためにも，ネットワーク技術を応用したロボットの研究は多くの方の関心を集めていることと思われます。本セミナーでは第一線で活躍されている方々を講師に招き，最先端の研究の現状と将来について解説していただきます。企業，大学を問わず，ネットワーク技術とロボティクスの融合に興味を持つ方にお勧めです。

オーガナイザ：岡 哲資（電通大）

講師：橋本秀紀（東大），水川 真（NTT），光石 衛（東大），山崎信行（電総研）

* 場所，参加費等の詳細につきましては追ってお知らせいたします。

* 講師，日時等は予定であり，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。

申込：問合せ先：(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 2F

TEL 03 3812 7594 FAX 03 3812 4628

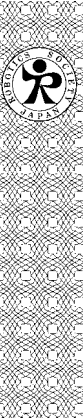
共催・協賛行事のお知らせ

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
第30回国際ロボットシンポジウム(30th ISR)	日本ロボット工業会他	1999年10月27日(水)~29日(金) 東京・経団連会館 アブストラクト締切:3月16日(月) 最終原稿締切:7月15日(水)	(社)日本ロボット工業会内 30th ISR 事務局 〒105 0011 東京都港区芝公園3 5 8 機械振興会館213号室 TEL.03 3434 2919 FAX.03 3578 1404 E mail : jara@jade.dti.ne.jp

本会協賛行事

SICE セミナー 「ロバスト制御入門」 協賛 のお願い	計測自動制御学会	1999年2月16日(火)・17日(水) 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
No.98 74 講習会 実例に学ぶアクティブ制 御のキーポイント	日本機械学会	1999年2月23日(火) 日本機械学会会議室 (東京都新宿区信濃町35番地 信濃町煉瓦館 5階, JR中央・総武線 信濃町駅下車, 徒歩 1分)	(社)日本機械学会 機械力学・計測制御部門 担当 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
No.99 15 講習会 生産加工基礎講座 実習でつかもう「ものづくり精度」の勘どころ	日本機械学会	1999年3月4日(木)・5日(金) 東京農工大学工学部 機械システム工学科 (小金井市中町2 24 16 TEL.0423 88 7425 JR中央線「東小金井」駅南口下車徒歩7分)	(社)日本機械学会 編修課 遠藤貴子 〒160 0016 東京都新宿区信濃町35 TEL.03 5360 3500 FAX.03 5360 3508
第5回画像センシングシンポジウム	画像センシング技術研究会	1999年6月16日(水)~18日(金) パシフィコ横浜 (JR桜木町駅下車)	画像センシング技術研究会 〒169 0073 東京都新宿区百人町2 16 13 (株)精機通信社気付 TEL.03 3367 0571(代)
3次元画像コンファレンス '99	3次元画像コンファレンス '99 実行委員会	1999年6月30日(水)・7月1日(木) 工学院大学 新宿校舎 大構堂 (JR新宿駅西口下車徒歩5分) 申込締切 2月27日(土) 原稿締切 4月30日(金)	3次元画像コンファレンス '99 実行委員会 〒169 0073 東京都新宿区百人町2 16 13 (株)精機通信社気付 TEL.03 3367 0571 FAX.03 3368 1519 URL http://www.esc.cst.nihon-u.ac.jp/3dconf/
第16回バイオメカニズム・シンポジウム	バイオメカニズム学会	1999年8月3日(火)~5日(木) ホテルタングラム (長野県上水内郡信濃町古海 JR信越本線・ 妙高高原駅よりバスで約10分) 演題申込締切:1999年3月7日(日) 参加申込締切:1999年6月30日(水)	第16回バイオメカニズムシンポジウム事務局 〒113 0033 東京都文京区本郷7 3 1 東京大学大学院理学系研究科 人類学教室内 木村 賛・上田 裕・荻上真理 TEL.03 3812 2111(内線4490) FAX.03 3818 7547
平成11年電気学会産業応用部門大会	電気学会	1999年8月25日(水)~27日(金) ルネサンス長崎伊王島 (長野県西被賀郡伊王島町 長崎市内から 船で19分) 論文締切:5月28日(金)	実行委員会幹事 小山 純 〒852 8521 長崎市文教町1 4 長崎大学工学部電気電子工学科 TEL.095 847 1111(内線2665) FAX.095 846 7379
第2回IEEE国際シンポジウム「HURO '99」	早稲田大学理工学部総合研究センター 「ヒューマノイド」プロジェクト	1999年10月8日(金)・9日(土) 早稲田大学 Waseda University International Confer- ence Center (東京都新宿区大久保3 4 1)	第2回IEEE国際シンポジウム HURO '99 事務局 〒169 8555 東京都新宿区大久保3 4 1 早稲田大学理工学部総合研究セ ンター プロジェクト「ヒュー マノイド」 TEL.03 5286 3128 FAX.03 3208 8714 E mail : huro99@shalab.phys.waseda.ac.jp



本会後援行事

会 合 名	主 催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
神奈川科学技術アカデミー教育講座 新分野開拓のための最新アクチュエータコース	神奈川科学技術アカデミー	1999年3月1日(月)~3日(水) 神奈川科学技術アカデミー (川崎市高津区坂戸3-2-1 KSP 西棟)	(財)神奈川科学技術アカデミー教育部教育 研修課 〒213 0012 川崎市高津区坂戸3-2-1 KSP 西棟 6F TEL. 044 819 2033 FAX. 044 819 2026 E mail : kast_ed@net.ksp.or.jp http://home.ksp.or.jp/kast/
「第6回アジア学術会議 科学者フォーラム」	日本学術会議	1999年3月15日(月)~18日(木) 日本学術会議 (東京都港区六本木7-22-34)	日本学術会議事務局学術部情報国際課国際交 流係 〒106 8555 東京都港区六本木7-22-34 TEL. 03 3403 6291(内線2452, 2456) 03 3403 1949(直通) FAX. 03 3403 1982 E mail : i253@nichigaku.go.jp

「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巻が培風館より刊行されています。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な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17巻第2号予定目次(3月刊)
ミニ特集「作業の教示とプログラミング」

- 特集について 植山 剛(デンソー)
- [展望] ロボットの作業教示とプログラミング 松元明弘(東洋大)
- [解説] ロボットの教示と学習 川村貞夫(立命館)
- マルチモーダルインターフェースによる作業教示
中村幸博・荒川賢一(NTT)
- 仮想環境を用いた作業の教示 末廣尚志(電総研)
- 教示ペンダントによる六次元作業教示
G. Hirzinger (German Aerospace Center)
- 産業用ロボットの教示方法の現状と展望
水川 真(NTT)・小山俊彦(デンソー)
- 産業用ロボット簡易教示システム
新井民夫(東大)・井床利之(川崎重工)・
野吾英俊(松下産業機器)
- その他、会報、応募論文等

研究専門委員会設置申請募集

標記委員会の後期募集締切は1999年3月末日ですので、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、前期の募集締切は9月末日です。(若干の変更がありますので、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。

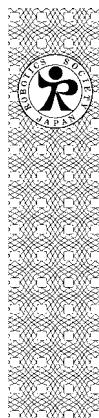
投稿資格：特に制限なし。

査読：本学会欧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。

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

氏名 日本語：	送付先住所 (Address) 日本語：〒
(Name) 英語：	
会員番号 (Member Number)	
Advanced Robotics Vol. 13の購読を申し込みます。	
署名	日付
	印

英文論文集のページ

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.

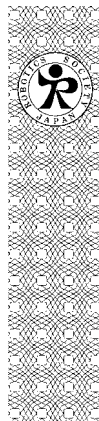
Five copies of complete manuscript should be sent **by May 31, 1999** to:

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



Special issue on “Rehabilitation Robots”

Guest Editor: Dr. Noriyuki Tejima (Ritsumeikan Univ.) and Dr. Masakatsu Fujie (Hitachi)

Submission Deadline: November 30, 1999

Robotics has a high potential to support the elderly and the disabled in their daily life. The primary benefit of rehabilitation robots is that the users can improve their quality of life by themselves. Hundreds of rehabilitation robots have already been developed and commercialized in the world. However, the number of the elderly and disabled people to use those robots in their daily life remains low. The rehabilitation robot products have not achieved a level of success as merited by their potential.

There is some reason why rehabilitation robots do not come into wide use like industrial robots. Human-robot coexistence makes issues of safety more important for rehabilitation robots than industrial ones. Rehabilitation robots have to perform many functions flexibly, in contrast that the tasks of industrial robots are relatively limited. User interface is also the key technology of rehabilitation robots since many users of those robots must not be well trained. In addition, the reasonable price with perfect performance is also very important technical issue. Therefore, it is important to continue fundamental, long-term and powerful research on these points for the development of rehabilitation robot.

This special issue is aimed to provide the forum for such activities gathering the contributed papers based on control theories, human-robot interactions, devices, total systems, evaluation and commercial products.

The topics may include, but are not limited to:

- Robotics for Rehabilitation and Human-Care
- Intelligent Powered Wheelchairs
- User Interface and Safety Strategy for Human-Robot Systems
- Prostheses and Orthoses
- Intelligent Therapeutic Training Systems
- Clinical Use and Evaluation for Robots

Five copies of manuscripts should be sent **by the end of November** to the following address:

Dr. Noriyuki Tejima, Dr. Masakatsu Fujie
The Robotics Society of Japan
2F., Blue Building, 2-19-7, Hongo, Bunkyo-ku
Tokyo 113-0033 JAPAN

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

日本ロボット学会では特集号のほか英文で書かれた一般論文を随時受付けています。今後受け付ける一般論文は受付日から**20週以内**に *Advanced Robotics* への採録可否をお知らせする事になりました。**投稿料は無料**です。*Advanced Robotics* は Institute for Scientific Information に登録されていますので、掲載論文の情報は CompuMath Citation Index を通して全世界に発信されます。

理事会報告

第157回 理事会報告

日時：1998年10月21日(木) 15:00～17:00
 場所：弓町クラブ 会議室
 出席理事：三浦(会長), 下条, 吉瀬(記), 中野, 實森, 山本(東代理), 西郷, 末廣, 中村, 浅田, 武野, 和田, 増田, 築山, 市川
 委任状提出：木下(副会長), 谷江(副会長), 三木, 小松, 藪田
 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11名, 退会19名, 賛助会員の入会・退会および口数減少は無し。この結果, 会員総数は, 3,682名, 賛助会員85団体(137口)となった。
 2. 事業関連事項
 1) 1998年10月19日に開催した第56回講習会「ロボット工学セミナー 2足歩行ロボット技術の現在」の収支中間報告があった。
 2) 第16回学術講演会の事業概要報告があった。

- 3) 第17回学術講演会の開催案内原稿案を承認した。
3. 学会誌関連事項
 会告ページのリニューアルに関する審議結果の報告があった。
4. 欧文誌関連事項
 VSPとのAGREEMENTの見直し点を確認した。
5. 企画関連事項
 1) ニューライフスタイル・ロボティクス研究専門委員会」の設置を承認した。
 2) IEEE R & A Societyとの情報交換および相互協力のAGREEMENT文案を承認した。
6. 財務関連事項
 1999年度の予算案の説明が行われた。
7. 庶務関連事項
 1999年度の会長, 副会長, 理事の選挙管理委員会体制を承認した。

新入会員

(1998年11月～12月入会の会員)

正会員

7167 大隅 圭 7169 秋田 純一 7170 長尾 陽一

学生会員

7168 山田 隆明 7171 和田 信敬 7172 大崎 洋平
 7173 新保 雅俊 7174 田中 哲夫 7175 山口 実

会費納入のお願い

1999年度(平成11年1月～12月)会費は1998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(1998年10月)の振込用紙にて, 下記宛にご送金ください。

記

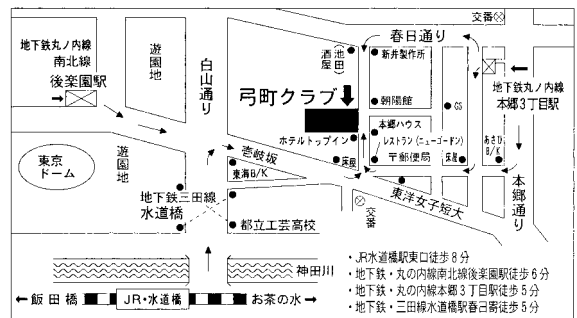
(社)日本ロボット学会
 1999年度会費 正会費 10,000円 学生会費 4,000円
 送付先 郵便番号 口座番号 00190 8 57896
 (社)日本ロボット学会
 または 第一勧業銀行本郷支店(普) 2149569
 (社)日本ロボット学会
 * 銀行口座は支店統合により1998年10月19日より変更になっておりますので, ご注意ください。
 会員の金融機関口座から本学会指定口座への自動振替サービスも行ってあります。利用ご希望の方は, 事務局までご連絡ください。
 所属団体名で振込む場合は 必ず別途事務局にその旨お知らせ下さい。
 1998年度以前の会費が未納の場合はあわせてご納入下さい。
 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1998年3月にご卒業になられた方は, 1999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。

第17回総会開催のお知らせ

日時：1999年3月10日(水) 14:00～15:00
 会場：弓町クラブ 大会議室
 東京都文京区本郷1-25-26 TEL. 03-3813-0988

なお, 正会員には総会開催通知を別途郵送いたしますので, ぜひご出席ください。また, 欠席の場合は必ず委任状の提出をお願いいたします。

交通案内：JR水道橋駅東口 徒歩8分
 地下鉄・丸の内線本郷3丁目駅 徒歩5分
 後楽園駅 徒歩6分
 地下鉄・都営三田線水道橋駅春日寄 徒歩5分



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(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	
第56回 2足歩行ロボット技術の現在	
第57回 創発的ロボット教育	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)

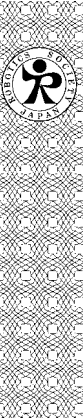
第8巻 第1号	〔特集〕	ロボット工学の新たな展開をめざして
第2号	〔小特集〕	建設用ロボット
第3号	〔特集〕	アミューズメントロボット
第4号	〔 " 〕	マイクロマシンとマイクロメカニズム
第9巻 第1号	〔 " 〕	知能ロボット
第2号	〔 " 〕	ニューロおよびファジィのロボットへの応用
第3号	〔 " 〕	センサベーストインダストリアルロボット
第4号	〔 " 〕	アクチュエータと機構制御
第5号	〔 " 〕	極限作業ロボットプロジェクト
第6号	〔 " 〕	ロボットの力制御

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	〔特集〕	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	〔特集〕	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
第7号	〔 " 〕	リファレンス オブ リファレンス
第8号	〔 " 〕	PCとロボティクス

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7巻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



有料広告

平成 11 年度宇宙環境利用に関する 地上研究公募のご案内

国際宇宙ステーションの宇宙における組立が本年 11 月から開始され、本格的な宇宙環境を利用する時代を迎えようとしております。我が国は、国際宇宙ステーション計画に独自に実験棟 (JEM) をもって参加しており、今後、このような宇宙環境を利用する機会が飛躍的に増大することになります。地上研究公募制度は、JEM を中心とした宇宙環境を利用する準備段階として、幅広い分野の研究者に研究の機会を提供し、宇宙環境利用に関連する地上研究を推進することを目的としております。

公募の概要

大学、国立試験研究機関、民間企業等の研究者の方々に幅広く研究のテーマを募集します。

公募対象研究分野 (以下の 7 分野)

微小重力科学, 生物科学, バイオメディカル, 宇宙医学, 宇宙科学,
地球科学, 宇宙利用技術開発

研究費 / 研究期間

・フェーズ I 研究

フェーズ I 研究 (A): 3 千万円以下 / 年 (1~3 年間)

フェーズ I 研究 (B): 6 百万円以下 / 年 (1~3 年間)

フェーズ I 研究 (B) 萌芽的研究: 150 万円以下 / 年 (1 年間)

・フェーズ II 研究: 1 千万円程度 ~ 1 億円以下 / 年 (3 年間)

スケジュール

応募締め切り: 平成 11 年 1 月 29 日 (金) (消印有効)

研究開始: 平成 11 年 7 月 ~

問い合わせ先: (財) 日本宇宙フォーラム

公募研究推進部 募集担当

TEL: 03 3459 1653 FAX: 03 5470 8426

E mail: koubo@jsforum.or.jp

* 詳細は下記ホームページを参照してください。

URL: <http://www.homepage.co.jp/jsforum>

大分大学工学部電気電子工学科 教官公募

募集人員: 講師又は助教授 1 名

専門分野: 電気電子制御工学, 人工生命・複雑系とロボットの研究分野にも興味のある方

応募資格: 電気系大学院博士課程修了で博士号取得者 (34~40 歳まで)

着任時期: 平成 11 年度中の早い時期

公募期限: 平成 11 年 3 月 15 日 (月) 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 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: 097 554 7831 FAX: 097 554 7841

E mail: msugi@cc.oita.u.ac.jp

埼玉工業大学大学院工学研究科 システム工学専攻教員公募

募集人員: 教授 1 名

所 属: 工学研究科 システム工学専攻

専門分野: 人間支援システム工学

(バイオメカニクス, 動力学, 制御工学などを基礎としたメカトロニクス・ロボティクスなどに関連する研究指導と講義を担当できる方)

応募資格: (1) 博士の学位を有し, 研究と教育に意欲のある方

(2) 上記の専門分野において最近 5 年間の業績が顕著な方

要項事項: 博士課程 (開設予定) 担当資格 (いわゆるマル合) 相当であること。

着任時期: 1999 年 4 月 1 日または 2000 年 4 月 1 日

提出書類:

(1) 履歴書 (写真貼付, 所属学協会および社会における活動状況記載)

(2) 研究業績目録 (論文, 国際会議論文等, 総説・解説, 著書・訳書などに分類)

全著者名および頁の終始を明記し, 学術論文誌 (査読あり), 国際会議論文 (査読あり), 国際会議論文 (査読なし), その他 (シンポジウム講演論文や社内報など) に発表したものなどに分類して, 発表順にリストしてください。

(3) 主要論文 (5 編程度) の別刷各一部 (複写可)

(4) これまでの研究概要 (800 字程度)

(5) 教育・研究に対する抱負 (800 字程度)

(6) 可能であれば推薦書 (自薦可)

応募締切: 1999 年 3 月 12 日 (金)

書類送付先: 〒369 0293 埼玉県大里郡岡部町普濟寺 1690

埼玉工業大学 大学院工学研究科科長 (学長) 竹内正幸

問合せ先: 〒369 0293 埼玉県大里郡岡部町普濟寺 1690

埼玉工業大学 工学研究科システム工学専攻人間支援システム工学分野 教授 川副嘉彦

TEL: 0485 85 6824 (直通) E mail: ykawa@sit.ac.jp

封筒に「大学院教員応募」と朱書き書留で送付のこと。

ロボット学会会員名簿

頒布価格: 1,500 円 (送料込み)

本会の会員名簿を購入ご希望の方 (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。

なお, 本名簿は 1996 年 12 月に発行されたものです。

〒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