

カレンダー

(1999 年 3 月下旬 ~ 1999 年 10 月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
3/24	セミナー「ヒューマンコミュニケーション(HC)のための顔大研究」	東 京		17 巻 2 号・9
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」に関する萌芽的国際シンポジウム	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
5/1~5/3	ロボカップジャパンオープン 第 3 回ストックホルム世界大会に向けて	名 古 屋		17 巻 2 号・11
5/10	SICE 若手セミナー「非線形制御系における制御系設計入門」	東 京		17 巻 2 号・9
5/19	日本ロボット学会シンポジウム「アミューズメントロボット」	東 京		17 巻 2 号・7
5/21	第 38 回人工知能セミナー「視覚と知覚：人工システムへの設計論」	東 京		17 巻 2 号・9
5/24~5/26	2nd International Conference on Recent Advances in Mechatronics(ICRAM '99)	TURKEY		16 巻 5 号・8
5/26~5/28	計測連合シンポジウム 先端計測 '99	東 京		17 巻 2 号・9
6/2~6/5	第 15 回ファジシステムシンポジウム(日本ファジイ学会設立 10 周年記念大会)	大 阪		17 巻 2 号・9
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
6/8・6/9	システム制御情報チュートリアル講座 '99「LMI によるロバスト制御系の解析と設計」	大 阪		17 巻 2 号・9
6/8~7/6	教育講座「制御技術を実習・演習で学ぶメカトロニクス基礎コース」	川 崎		17 巻 2 号・10
6/11~6/13	ロボティクス・メカトロニクス講演会 '99	東 京		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
6/14・6/15	第 18 回シュミレーション・テクノロジー・コンファレンス	千 葉	論文締切 4/19	17 巻 2 号・10
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
6/25	第 5 回「Computer Visualization Contest」 in "Computer Visualization Symposium '99"	東 京	申込締切 3/26	17 巻 2 号・10
6/30~7/1	3 次元画像コンファレンス '99	東 京	最終論文 4/30	17 巻 1 号・17
8/3~8/5	第 16 回バイオメカニズム・シンポジウム	長 野	論文締切 5/15	17 巻 1 号・17
8/25~8/27	平成 11 年電気学会産業応用部門大会	長 崎	論文締切 5/28	17 巻 1 号・17
9/2・9/3	第 4 回「知能メカトロニクス」ワークショップ	高 知	申込締切 5/14	17 巻 2 号・10
9/9~9/11	第 17 回日本ロボット学会学術講演会 RSJ '99	平 塚		17 巻 1 号・3
9/19~9/22	1999 IEEE/ASME International Conference on Advanced Intelligent Mechatronics (AIM '99)	USA		16 巻 8 号・14
10/5~10/8	IEEE/IEEJ/JSAI Conference Intelligent Transportation Systems 99 (ITSC '99)	東 京		16 巻 6 号・5
10/8・10/9	第 2 回 IEEE 国際シンポジウム「HURO '99」	東 京	要約締切 5/31	17 巻 1 号・17
10/12~10/15	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)	東 京		16 巻 5 号・7
10/17~10/21	IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and System (IROS '99)	KOREA	最終論文 6/15	17 巻 1 号・13
10/25~10/27	'99 国際先端ロボット技術会議('99 ICAR)	東 京	論文締切 4/1	17 巻 1 号・14
10/27~10/29	第 30 回国際ロボットシンポジウム(30th ISR)	東 京	要約締切 3/16	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、
日本神経回路学会、日本シミュレーション学会、ヒューマンインタフェース学会
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 ◆

本講演会では次のテーマのオーガナイズドセッションを予定しています。
「ロボット産業界からの提案」、「ロボットメカトロニクス実用化技術」、「動作認識」、「人間行動適化システム」、「ペットロボット」、「レスキューシステム」、「アクアバイオメカニズム」、「人間共存ロボットの安全性」、「ノンビジョンアクティブセンシング」、「スポーツとロボティクス」ほか。

◆ 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。

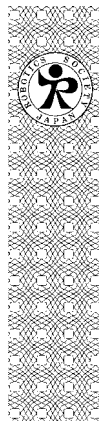
問い合わせ先

[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ことが必要です。

☆講演内容は著者の原著であり、他の刊行物に未発表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・シンポジア等にて優秀な研究発表を行った若手会員(本年1月1日において満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

講習会のご案内

ロボット工学セミナー



シンポジウム

アミューズメントロボット

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5月19日（水）9:00～17:20

会 場：中央大学駿河台記念館 670号室（JRお茶の水駅徒歩5分，営団地下鉄 お茶の水駅徒歩10分）

口 上：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，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た変革の時を迎える必要性が多く議論にあがっており，人間の道具，生産機械といった現在までの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を集め，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。ロボットと共存できる楽しい社会，生活を夢見る研究者，学生諸君にお勧めするシンポジウムです。
オーガナイザ：國井康晴（中央大）

- 第1話 アミューズメントから見たロボット技術
9:00～10:20 セガ・エンタープライゼス 植村比呂志
- 第2話 人工知能を搭載した育成型キャラクタについて
10:30～11:50 ムームー 森川幸人
- 第3話 人工生物技術
13:00～14:20 富士通研究所 村上公一
- 第4話 ロボカップとロボットエンターテイメント
14:30～15:50 ソニー CSL 北野宏明
- 第5話 Development of Robot Entertainment System
16:00～17:20 ソニー 藤田雅博

定 員：120名（定員になり次第締め切ります）

参加費：一律 5,000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 (6 月以降)

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)

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 22 日(火)

学生や企業の若手技術者がロボットを理解するには作って動かし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キットやパソコンコントローラなどを実機を用いたデモンストレーションも含めてご紹介いただきます。

オーガナイザ：宇野知之(川重)、辰野恭市(東芝)

講師：大明準治・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)、松元明弘(東洋大)

会場：中央大学駿河台記念館

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擬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(富士通研)、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 17 日(水)

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)

*参加費：セミナー 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)

シンポジウム 一律 5,000 円(税込)

*会場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
ロボカップジャパンオープン 第3回ストックホルム世界大会に向けて	人工知能学会ほか	1999年5月1日(土)~3日(月・祝) 名古屋市国際会議場 白鳥ホール (名古屋市熱田区熱田西町1-1)	ロボカップ日本委員会委員長 浅田 稔 〒565 0871 大阪府吹田市山田丘2-1 大阪大学大学院工学研究科 TEL.06 6879 7347 FAX.06 6879 7348
計測連合シンポジウム 先端計測'99	日本学会会議計測工学研究連絡委員会	1999年5月26日(水)~28日(金) 日本学会会議講堂 (東京都港区六本木7-22-34)	東京工業大学工学部機械工学科 長松昭男 〒152 0033 東京都目黒区大岡山2-12-1 TEL.FAX.03 5734 2502
第4回油空圧国際シンポジウム(4th JHPS)	日本油空圧学会	1999年11月15日(月)~17日(水) 東京ファッションタウン (東京都江東区有明15-17)	日本油空圧学会事務局長 三浦隆二 〒105 0011 東京都港区芝公園3-5-8 機械振興会館301-3 TEL.03 3433 8441 FAX.03 3578 6980
1999国際シンポジウムマイクロメカトロニクス ヒューマンサイエンス(MHS'99)	マイクロメカトロニクスと ヒューマンサイエンス実行委員会	1999年11月24日(水)~26日(金) 名古屋市工業研究所(名古屋市熱田区六番町) アブストラクト締切:6月30日 カメラレディー締切:9月15日	MHS'99 実行委員長 名古屋大学先端技術共同研究センター教授 福田敏男 〒460 0008 名古屋市中区栄4-2-7 インターグループ内シンポジウム事務局 TEL.052 263 6261 FAX.052 623 6298 E mail: fukuda@mein.nagoya.u.ac.jp

本会協賛行事

セミナー「ヒューマンコミュニケーション(HC)のための顔大研究 HC ビジネスの新発見・HC技術の展望」	電子情報通信学会	1999年3月24日(水) 機械振興会館 地下研修室 (東京都港区芝公園3-5-8 TEL.03 3433 6691 地下鉄日比谷線神谷町 下車10分 山手線浜松町下車15分)	奥水大和(中京大学情報科学部) TEL.0565 45 0971(内線702) FAX.0565 46 1296 E mail: harumi@sccs.chukyo.u.ac.jp および hiroyasu@sccs.chykyo.u.ac.jp
SICE 若手セミナー「非線形制御系における制御系設計入門」	計測自動制御学会	1999年5月10日(月) 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
第38回人工知能セミナー 「視覚と知覚:人工システムへの設計論」	人工知能学会	1999年5月21日(金) 東京大学生産技術研究所 第一会議室 (東京都港区六本木7-22-1 TEL.03 3402 6231)	人工知能学会 〒162 0821 新宿区津久戸町OSビル402 TEL.03 5261 3401 FAX.03 5261 3402 E mail: account@ai.gakkai.or.jp
第15回ファジィシステムシンポジウム (日本ファジィ学会設立10周年記念大会)	日本ファジィ学会	1999年6月2日(水)~5日(土) 大工大摂南大学創立60周年記念会館 (大阪工業大学 大宮キャンパス内) (大阪区旭区中宮5-16-29 TEL.06 6955 1551, 06 6954 4572 FAX.06 6955 1552)	大阪府立大学総合科学部 数理・情報科学科 馬野元秀 〒599 8531 大阪府堺市学園町1-1 TEL.0722 54 9675 FAX.0722 54 9930 E mail: umano@mi.cias.osakafu.u.ac.jp
システム制御情報チュートリアル講座'99 「LMIによるロバスト制御系の解析と設計」	システム情報制御学会	1999年6月8日(火)・9日(水) 住友電設(株)大阪本社会議室	システム制御情報学会 〒606 8305 京都市左京区吉田川原町14 (近畿地方発明センタービル内) TEL.075 751 6413 FAX.075 751 6037

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
ロボカップジャパンオープン 第3回ストックホルム世界大会に向けて	人工知能学会ほか	1999年5月1日(土)~3日(月・祝) 名古屋市国際会議場 白鳥ホール (名古屋市熱田区熱田西町11)	ロボカップ日本委員会委員長 浅田 稔 〒565 0871 大阪府吹田市山田丘2-1 大阪大学大学院工学研究科 TEL.06 6879 7347 FAX.06 6879 7348
計測連合シンポジウム 先端計測'99	日本学会会議計測工学研究連絡委員会	1999年5月26日(水)~28日(金) 日本学会会議講堂 (東京都港区六本木7-22-34)	東京工業大学工学部機械工学科 長松昭男 〒152 0033 東京都目黒区大岡山2-12-1 TEL.FAX.03 5734 2502
第4回油空圧国際シンポジウム(4th JHPS)	日本油空圧学会	1999年11月15日(月)~17日(水) 東京ファッションタウン (東京都江東区有明15-17)	日本油空圧学会事務局長 三浦隆二 〒105 0011 東京都港区芝公園3-5-8 機械振興会館301-3 TEL.03 3433 8441 FAX.03 3578 6980
1999国際シンポジウムマイクロメカトロニクス ヒューマンサイエンス(MHS'99)	マイクロメカトロニクスと ヒューマンサイエンス実行委員会	1999年11月24日(水)~26日(金) 名古屋市工業研究所(名古屋市熱田区六番町) アブストラクト締切:6月30日 カメラレディー締切:9月15日	MHS'99 実行委員長 名古屋大学先端技術共同研究センター教授 福田敏男 〒460 0008 名古屋市中区栄4-2-7 インターグループ内シンポジウム事務局 TEL.052 263 6261 FAX.052 623 6298 E mail: fukuda@mein.nagoya.u.ac.jp

本会協賛行事

セミナー「ヒューマンコミュニケーション (HC)のための顔大研究 HC ビジネスの新 発見・HC技術の展望」	電子情報通信学会	1999年3月24日(水) 機械振興会館 地下研修室 (東京都港区芝公園3-5-8 TEL.03 3433 6691 地下鉄日比谷線神谷町 下車10分 山手線浜松町下車15分)	奥水大和(中京大学情報科学部) TEL.0565 45 0971(内線702) FAX.0565 46 1296 E mail: harumi@sccs.chukyo.u.ac.jp および hiroyasu@sccs.chykyo.u.ac.jp
SICE 若手セミナー「非線形制御系における 制御系設計入門」	計測自動制御学会	1999年5月10日(月) 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
第38回人工知能セミナー 「視覚と知覚:人工システムへの設計論」	人工知能学会	1999年5月21日(金) 東京大学生産技術研究所 第一会議室 (東京都港区六本木7-22-1 TEL.03 3402 6231)	人工知能学会 〒162 0821 新宿区津久戸町OSビル402 TEL.03 5261 3401 FAX.03 5261 3402 E mail: account@ai.gakkai.or.jp
第15回ファジィシステムシンポジウム (日本ファジィ学会設立10周年記念大会)	日本ファジィ学会	1999年6月2日(水)~5日(土) 大工大摂南大学創立60周年記念会館 (大阪工業大学 大宮キャンパス内) (大阪区旭区中宮5-16-29 TEL.06 6955 1551, 06 6954 4572 FAX.06 6955 1552)	大阪府立大学総合科学部 数理・情報科学科 馬野元秀 〒599 8531 大阪府堺市学園町1-1 TEL.0722 54 9675 FAX.0722 54 9930 E mail: umano@mi.cias.osakafu.u.ac.jp
システム制御情報チュートリアル講座'99 「LMIによるロバスト制御系の解析と設計」	システム情報制御学会	1999年6月8日(火)・9日(水) 住友電設(株)大阪本社会議室	システム制御情報学会 〒606 8305 京都市左京区吉田川原町14 (近畿地方発明センタービル内) TEL.075 751 6413 FAX.075 751 6037

お 知 ら せ

第18回シュミレーション・テクノロジー・コンファレンス 日本シュミレーション学会	1999年6月14日(月)・15日(火) 千葉大学けやき会館 (千葉市稲毛区弥生133) 論文締切:4月19日(月)	日本シュミレーション学会・事務局(澤田) 〒102 0083 東京都千代田区麹町1 6 相互麹町第3ビル6F TEL.03 3239 4738 FAX.03 3239 4714 E mail:simul@pp.ij4u.or.jp
第4回「知能メカトロニクス」ワークショップ 精密工学会	1999年9月2日(木)・3日(金) 高知工科大学 (高知県土佐山田町宮ノ口 TEL.0887 53 1030) 申込締切:5月14日(金) 最終論文提出期限:7月16日(金)	高知工科大学 知能機械システム工学科内 「知能メカトロニクス」ワークショップ事務局 〒782 8502 高知県土佐山田町 TEL.0887 57 2306 FAX.0887 57 2320 E mail:wang@mech.kochi tech.ac.jp 王碩玉
第8回国際マイクロロボットメイズコンテスト マイクロメカトロニクスと ヒューマンサイエンス実行委員会	1999年11月23日(火・祝) 名古屋市国際会議場 (名古屋市熱田区熱田西11) TEL.052 683 7711 FAX.052 683 7777 申込締切:10月30日(土)	名古屋大学先端技術共同研究センター教授 福田敏男(実行委員長) 〒464 8603 名古屋市千種区不老町 TEL.052 798 4478 FAX.052 789 3909 E mail:fukuda@mein.nagoya u.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
教育講座「制御技術を実習・演習で学ぶメカトロニクス基礎コース」 神奈川科学技術アカデミー	1999年6月8日(火)~7月6日(火)の6日間 神奈川科学技術アカデミー (神奈川県川崎市高津区坂戸3 2 1 KSP西棟 6F)	(財)神奈川科学技術アカデミー 教育部教育研修課 山本 〒213 0012 神奈川県川崎市高津区坂戸3 2 1 KSP西棟6F TEL.044 819 2033 FAX.044 819 2097 E mail:kast ed@net.ksp.or.jp	
第5回「Computer Visualization Contest」 in「Computer Visualization Symposium '99」 日経サイエンス社	1999年6月25日(金) シンポジウム:TEPIAホール (東京都港区北青山2 8 44) ビジュアライゼーションコンテスト:シンポジウムで発表された作品より選出 日経サイエンス掲載:1999年10月号(8月25日発売) 応募申込締切:3月26日(金) 作品提出締切:4月5日(月)	応募申込先:(株)コスモピア「CVC事務局」 〒107 0062 港区南青山2 5 9 2F TEL.03 3401 0611 FAX.03 3401 5500 E mail:suseri@cosmopia.co.jp 問合せ先:日経サイエンス社 CVC係 〒100 0004 千代田区大手町2 3 6 三菱総研ビル13F TEL.03 5255 2831 FAX.03 5255 2863	

日本ロボット学会誌第17巻第3号予定目次(4月刊)

特集「ITSとロボット技術」

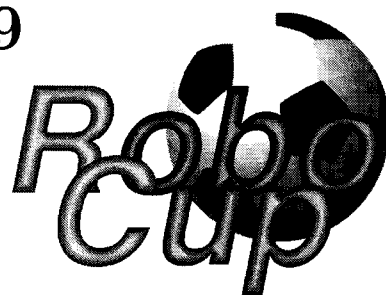
特集について	阪口 健(機械研)
[展望] 高度道路交通システム概論	津川定之(機械研)
[解説] ITSにおける画像計測と画像処理	青木正喜(成蹊大)
自動運転システムにおける制御技術	藤岡健彦・大前 学(東大)
ITS通信技術	福井良太郎(沖電気)
ナビゲーションシステム	長尾真伸(住友電気)
アダプティブ・クルーズコントロールにおけるヒューマン ファクタ	鷲野翔一(三菱電機)
パードビューナビゲーションにおけるヒューマンマシーン インターフェース	岸 則政(日産)
カー・ナビゲーション使用の基本的問題	三浦利章(大阪大)
その他, 会報, 応募論文等	

1999年度版日本ロボット学会会員名簿発行の件

学会では、会員名簿の改訂版を1999年9月発行予定で準備を進めています。つきましては、会員の皆様に1999年3月末頃に、現在の会員データベースに登録されている内容を郵送させて頂きまますので、内容を確認・訂正の上、返送をお願い致します。

新名簿には会員の皆様の連絡先や電子メールアドレスなど、最新のデータが収録されます。名簿の購入申込書を同封いたしますので、申込みの方もよろしくお願い致します。

ロボカップジャパンオープン99



競技参加チーム及び研究会講演募集

-第3回ロボカップ世界大会に向けて-

期間:1999年5月1日(土), 2日(日), 3日(月)

場所:名古屋国際会議場白鳥ホール(第1回世界大会開催場所) 及び研究会用セミナー室

主催:人工知能学会, ロボカップ日本委員会ほか

共催:日本機械学会, 日本ロボット学会ほか

内容:1999年スウェーデンストックホルムで開催される第3回ロボカップ世界大会(RoboCup-99)に向けて, 日本からの参加チームの競技会及び関連する研究論文発表会会として人工知能学会 SIG-Challenge 研究会の開催

競技会:1) シミュレーションリーグ, 2) 実機小型リーグ, 3) 実機中型リーグ, 4) エキジビションとして, ロボカップに利用可能な技術展示を予定. 競技見学は一般開放される予定です.

日程(予定)

5月1日(土) 午前:「ロボカップジャパンオープン99 開会式」と各リーグ予選競技会. 午後:人工知能学会 SIG-Challenge 研究会特別企画「ロボカップジャパンオープン99」の開催

5月2日(日) 終日:「ロボカップジャパンオープン99 競技会」の各リーグ予選ならびにデモンストレーションと企業展示

5月3日(月) 午前:「ロボカップジャパンオープン99 競技会」の各リーグ決勝リーグ戦ならびに企業展示. 午後:ジャパンオープン競技会決勝と閉会式(各種賞の発表)

競技会参加チーム募集

競技は, シミュレーションリーグ, 実ロボット小型リーグ, 実ロボット中型リーグの3つのリーグが開催されます. 競技ルールは, 本年8月に開催される第3回スウェーデン・ストックホルム大会のルールが採用されるよいです. どしどしご参加ください. 参加チームのエントリーやルールの詳細は, 本ページ右下のホームページ参照

研究会講演論文募集

人工知能学会 SIG-Challenge 研究会の特別企画「ロボカップジャパンオープン99」ではロボカップに関連した研究の講演を募集しています. 参加チームの内容やこれからの課題を含めてさまざまな観点から議論を進めていこうと思います. 研究発表は1999年5月1日の午後, 競技会と同じ名古屋国際会議場で開催されます.

競技参加ならびに講演申し込み

下記ホームページまで

<http://www.robocup.org/>

ADVANCED ROBOTICS VOL.12, NO.3 Special Issue on Soft Computing in Robotics**Rotational control of an omnidirectional mobile robot using a fuzzy servo controller**

KEIGO WATANABE, KIYOTAKA IZUMI, JUN TANG and FUHUA HAN

Abstract—It is known that the equation of motions for an omnidirectional mobile robot is nonlinear with respect to the rotational angle between the moving and absolute coordinate systems. In this paper, a fuzzy model approach is applied to the control of a time-varying rotational angle, in which multiple linear models are obtained by utilizing the original nonlinear model in some representative angles and they are used to derive the optimal type 2 servo gain matrices. The effectiveness of the proposed method is illustrated by giving some simulations for the trajectory tracking control problem.

Neural network controllers for robot manipulators - application of damping neurons

KAZUO KIGUCHI and TOSHIO FUKUDA

Abstract—This paper presents an effective adaptive neural network feedback controller for force control of robot manipulators in an unknown environment by applying damping neurons which possess elastic - viscous properties. The unexpected overshooting and oscillation caused by the unknown and/or unmodeled dynamics of a robot manipulator and an environment can be decreased efficiently by the effect of the proposed damping neurons. Furthermore, a fuzzy controlled evaluation function is applied for the learning of the proposed neural network controller, so that the controller is able to adapt to the unknown environment more effectively. The effectiveness of the proposed neural network controller is evaluated by experiment with a 3 d.o.f. direct-drive planar robot manipulator.

Hierarchical trajectory planning of redundant manipulators with structured intelligence

NAOYUKI KUBOTA, TAKEMASA ARAKAWA and TOSHIO FUKUDA

Abstract—This paper deals with trajectory generation for redundant manipulators with structured intelligence. Recently, behavior engineering for robotic systems has been discussed as a new technological discipline. The intelligence of a robot depends on the structure of hardware and software for processing information, i.e. the structure determines the potentiality of intelligence. This paper proposes a robotic system with structured intelligent based on subsumption-like architecture. Based on perceptual information, a robot will structured intelligence makes decisions and takes action from four levels in parallel. In addition, the robot generates its motion through interaction with the environment and, at the same time, gradually acquires its skill based on the generated motion. To acquire skill and motion, the robot requires internal and external evaluations at least. This paper applies a virus-evolutionary genetic algorithm to trajectory planning for redundant manipulators with structured intelligence. Furthermore, we discuss its effectiveness through computer simulation results.

Emergent construction of a behavior arbitration mechanism based on the immune system

YUJI WATANABE, AKIKO ISHIGURO, YASUHIRO SHIRAI and YOSHIKI UCHIKAWA

Abstract—We have been investigating a new behavior arbitration mechanism based on the biological immune system. The behavior arbitration mechanism and the biological immune system share certain similarities since both systems deal with various sensory inputs (antigens) through interactions among multiple competence modules (lymphocytes and/or antibodies). We have demonstrated the flexible arbitration abilities of our proposed method; however, we have not shown a solution to the problem: how do we prepare an appropriate repertoire of competence modules? In this paper, in order to construct an appropriate immune network without human intervention, we try to incorporate an off-line metadynamics function into our previously proposed mechanism. The metadynamics function is an adaptation realized by varying the structure of the immune network. To accomplish this function, we use a genetic algorithm with a devised crossover operator. Finally, we verify our method by carrying out simulations.

Organizational learning model for adaptive collective behaviors in multiple robots

KEIKI TAKADAMA, KOICHIRO HAJIRI, TATSUYA NOMURA, KATSUNORI SHIMOHARA and SHINICHI NAKASUKA

Abstract—This paper proposes a novel organizational learning model in which multiple robots acquire their own functions for adaptive collective behaviors through local interactions among their neighbors and form an organizational structure to complete given tasks without global explicit control mechanisms or communication methods. In this paper, we focus on emergent processes in which robots dynamically form an organizational structure by acquiring their own appropriate functions to complete given tasks effectively and also focus on how organizational knowledge supports robots to reform their organizational structure. Through intensive simulations of truss construction by multiple robots, the following experimental results have suggested: (1) robots in our model acquire their own appropriate functions without global explicit control mechanisms or communication methods and form an organizational structure which completes given tasks in less steps than those with a centralized control system, and (2) organizational knowledge enables robots to complete the tasks which cannot be completed without it and contributes to reducing the steps for completing given tasks.

Acquisition of manipulative grounded symbols for integration of symbolic processing and stimulus-reaction type parallel processing

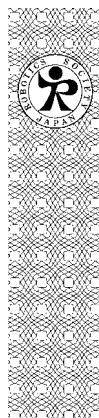
ICHIRO TAKEUCHI and TAKESHI FURUHASHI

Abstract—The architecture constructed with two types of processing, logical symbol processing and stimulus-reaction type parallel processing, seems promising for intelligent systems. Since symbol processing is constructed by a top-down approach and stimulus-reaction type processing is built up by a bottom-up approach, a discrepancy, which is called the 'symbol grounding problem', takes place. This paper presents a framework for integration of symbol processing and stimulus-reaction type processing from the viewpoint of solving the symbol grounding problem. In this framework designers or users use the conventional heuristic symbols and the systems use the self-organized symbols based on the characteristics/environment of the systems themselves. Translation from one to another produces the fusion of those two symbols. The self-organized symbols are grounded and manipulative. Navigation of an autonomous robot is simulated. Acquisition of manipulative grounded symbols with the proposed framework is demonstrated. Since the constructed robot is equipped only with a stimulus-reaction type controller, it has a robustness against noise and temporary geometrical changes.

Animal-like behavior design of small robots by consciousness-based architecture

TADASHI KITAMURA

Abstract—This paper proposes an approach to designing animal-like behavior of autonomous robots with use of a five-layered hierarchical model of the relation between consciousness and behavior. The hierarchy of behavior includes reflex motion, detour, and a limited use of temporal and spatial information of environments. The corresponding consciousness has an emotion-valued coordinate system, stably lasting emotion that enables an animal to detour an obstacle for a prey, and symbolic information on time and space. The basic idea of the software architecture realizing the above model of consciousness and behavior is that a level in the hierarchy of consciousness is activated when an action on the immediately lower level is obstructed and that the activated level of consciousness selects and drives a higher behavior. With this software architecture, all the five levels of behavior were successfully shown by experiment with the use of two small mobile robots. Their instantaneous consciousness is visualized on the screen of a host computer controlling robot motion and the screen image of the robot's consciousness works to design behaviors as a bilateral human interface.



英文論文集のページ

Special issue on "Super Mechano-System"

Guest Editor: Prof. Dr. Fumitoshi Matsuno (Tokyo Institute of Technology)

Submission Deadline: December 31, 1999

The **Super Mechano-System** is a machine that constructs itself in real time in a self-organized manner such that a high functional efficiency is achieved for tasks encountered in the real world. For realizing the concept of the Super Mechano-System, robustness against various changes of dynamic environment and on-line creation of functionalities necessary for the encountered tasks are desired. Underactuated and nonholonomic systems have the possibility to achieve a high performance of control with the number of inputs less than the number of parameters to be controlled. The change of the structure as well as of the environment also make it necessary to consider systems with variable constraints. Redundancy is one of the important properties for achieving these features. The key idea of the Super Mechano-System is to autonomously design not only the objective-configured mechanisms but also the most appropriate controllers.

This special issue focuses on theoretical studies and applications of the following systems

- Underactuated and Nonholonomic Systems
- Variable Constraint Systems
- Hyper-redundant Systems
- Autonomous Intelligent Systems

Research in these directions is essential to achieve the desired capability of Super Mechano-Systems. The topics may include, but are not limited to :

- 1) Mobile robots navigating in a cluttered environment
- 2) Multifingered hands manipulating a grasped object
- 3) Space and underwater robots
- 4) Robots with free joints and mechanical flexibility
- 5) Walking and hopping robots
- 6) Snake robots, hyper-redundant robots, and acrobats
- 7) Group robots

We accept reviews and tutorials as well as full or short papers.

Five copies of the complete manuscript should be sent **by the end of December 1999** to:

Prof. Dr. Fumitoshi Matsuno
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 by the end of 2000.

Advanced Robotics 一般論文募集のお知らせ

日本ロボット学会の欧文誌 *Advanced Robotics* では特集号の論文の他に、英文で書かれた一般論文の投稿も随時受付けています。一般論文については、受付日から **20週以内** に採録の可否を著者にお知らせいたします。**投稿料は無料**です。また *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。

投稿の際は、論文5部を〒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 編集長(小林尚登)宛にお送りください。

理事会報告

第 158 回 理事会報告

日 時：1998 年 12 月 15 日(火) 15:00~17:00

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(記), 中野, 實森, 山本(東代理), 西郷, 三木, 中村, 小松, 和田, 藪田, 増田, 市川, 長田(監事)

委任状提出：浅田, 築山

その他出席者：伊藤(事務局)

議 事

1. 人退会の承認

前回理事会以降の入会 10 名, 退会 98 名を承認した。この結果, 会員総数は, 3,594 名。

2. 事業関連事項

第 17 回日本ロボット学会学術講演会実行委員会案が承認された。

3. 欧文誌関連事項

業務委託の依頼先の変更とその経緯が報告され承認された。

4. 企画関連事項

1) 実用化技術賞選考方法について検討された。

2) 「地域社会ニーズ対応型ロボティクス技術研究専門委員会」の設置申請が承認された。

5. 財務関連事項

1) 1998 年度予算実績が承認された。

2) 1999 年度の収支予算書が承認された。

6. 庶務関連事項

会員名簿発行検討委員会の設置が承認された。

第 159 回 理事会報告

日 時：1999 年 1 月 13 日(水) 15:00~17:00

場 所：弓町クラブ 会議室

出席理事：三浦(会長), 木下(副会長), 吉瀬(記), 中野, 山本(東代理), 西郷, 三木, 末廣, 中村, 中村, 浅田, 武野, 和田, 藪田, 増田, 築山, 市川

委任状提出：谷江(副会長), 下条, 實森, 小松

その他出席者：伊藤(事務局)

議 事

1. 人退会の承認

1999 年 1 月 1 日以降の入会 30 名, 退会 8 名, 賛助会員の入会 1 団体, 口数増加 1 口を承認した。この結果, 会員総数は, 3,585 名, 賛助会員 82 団体(134 口)となった。

2. 事業関連事項

第 54~57 回講習会およびロボット工学セミナー・シンポジウム「ロボット関連技術の最近のトピックス」の決算報告があった。

3. 企画関連事項

1) IEEE R&A SOCIETY との相互協力に関する AGREEMENT 締結の報告があった。

2) 「人道的地雷除去ロボティクス研究専門委員会」の設置申請を承認した。

4. 財務関連事項

1998 年度の決算見込みが報告された。また, 1999 年度の収支予算案が説明された。

6. 庶務関連事項

1999~2000 年度の役員選挙日程および事務局電子メールの一般公開が報告された。

訃 報

本会元理事 伊藤正美殿ご逝去

本会元理事 伊藤正美殿(名古屋大学名誉教授, 理化学研究所バイオメテックコントロール研究センター長)は去る平成 10 年 12 月 28 日ご逝去されました。

ここに会員一同謹んでご冥福をお祈り申し上げます。

新入会員

(1999 年 1 月~2 月入会の会員)

正 会 員

7176 戸塚 恵里	7177 鷲澤 輝芳	7178 梶原 宏之
7179 大友 照彦	7180 磯田 佳徳	7181 石尾 和彦
7182 松本 秀明	7183 酒井 尚孝	7184 田中 裕一
7185 黄 健	7186 足立 佳久	7187 中嶋 一嘉
7188 井上 善雄	7189 上田 章泰	7190 武田 正資
7201 松崎 博之	7204 塩川 克久	7210 北岸 郁雄
7211 中井 章人	7212 奥富 正敏	7213 松井 紀仁
7214 上田 和宏	7217 桑原 敏彦	7218 西 裕治
7219 菱田 徹	7220 金 榮華	7222 平山 幸久
7223 渡辺 淳	7224 齋藤 卓	

学 生 会 員

7191 森田 竜一	7192 西林ひなた	7193 折坂 篤史
7194 細谷 昭	7195 十倉 征司	7196 加藤陽一郎
7197 山口 武文	7198 矢嶋 達生	7199 杉本 浩和
7200 鈴木 新雄	7202 神田 崇行	7203 平間 康介
7205 土佐 秀樹	7206 小末 将吾	7207 清水 悦郎
7208 安 耿寛	7209 楊 洋	7215 藤井 友和
7216 知名 美生	7221 加藤 龍憲	7225 青田 佳人

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回連続・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
 - 第58回バリアフリーロボティクス入門 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。

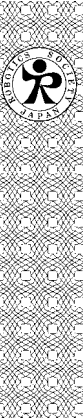
- 日本ロボット学会誌
- ビデオ特集号(第10巻8月) 10,000円(送料込)
 - 第8巻 第1号 [特集] ロボット工学の新たな展開をめざして
 - 第2号 [小特集] 建設用ロボット
 - 第3号 [特集] アミューズメントロボット
 - 第4号 ["] マイクロマシンとマイクロメカニズム
 - 第9巻 第1号 ["] 知能ロボット
 - 第2号 ["] ニューロおよびファジィのロボットへの応用
 - 第3号 ["] センサベーストインダストリアルロボット
 - 第4号 ["] アクチュエータと機構制御
 - 第5号 ["] 極限作業ロボットプロジェクト
 - 第6号 ["] ロボットの力制御

- 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
- 第17巻 第1号 ["] 認知ロボティクス

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

湘北短期大学電子情報学科 助手公募要項

募集人員：助手 1 名
 所属学科：電子情報学科
 専門分野：電子回路設計，計測工学，制御工学などの分野を専門とする方。
 着任時当方は，電子工学実験，回路演習などの実験・演習科目を担当していただきます。
 着任時期：平成 11 年 9 月 1 日または平成 12 年 4 月 1 日
 応募資格：平成 12 年 4 月 1 日において 26 歳以下。修士課程修了以上（博士課程中退可）で，電子工学関連の教育研究に熱意がある方。近い将来に，博士学位取得見込みであることが望ましい。
 提出書類：(1) 履歴書，(2) 研究業績リスト，(3) 学界および社会における活動，(4) 主要論文別刷，(5) 推薦書(様式自由)。(1)～(3)については本学所定の用紙があるので，下記照会先までご請求下さい。所定用紙は，E mail での送付 (PDF 形式) も可能です。
 応募締切：平成 11 年 6 月 15 日 (必着)
 送付先/照会先：〒 243 8501 厚木市温水 428
 学校法人 ソニー学園 湘北短期大学
 TEL: 0462 47 3131 (代)
 総務部長 山本 滋 (E mail: s yama@shohoku.ac.jp)
 電子情報学科 学科長 小野博敏
 (E mail: ono@shohoku.ac.jp)
 その他：公募書類は，「電子情報学科助手公募書類」と朱記し，書留にて上記総務部長宛に郵送のこと。

青山学院大学理工学部電気電子工学科 教員公募

公募人員：助教授 1 名
 募集分野：情報工学，制御工学，知識工学，コンピュータネットワークなどの分野を専門とし，制御工学，コンピュータ実習等を担当できる方。
 応募資格：着任時 40 才以下で，博士号の学位を有する方。キリスト教と私学教育に理解のある方。
 着任時期：2000 年 4 月 1 日
 応募期限：1999 年 7 月 9 日(金) 必着 (「教員公募」と朱書きし，郵送の場合は，書留で送付)
 提出書類：(1) 履歴書 (写真貼付)，(2) 論文リスト (共著者名や最初と最後のページ数を明確に記入すること)，(3) 主要論文 3 編の別刷，(4) 健康診断書，(5) これまでの研究の概要 (2000 字程度)，(6) 後の研究計画 (2000 字程度)，(7) 参考意見を求める方の氏名と連絡先。
 書類提出先および問合せ先：
 〒 157 8572 東京都世田谷区千歳台 6 16 1
 青山学院大学 理工学部 電気電子工学科 主任 橋本 修
 電話/FAX: 03 5384 1121 E mail: hasimoto@ee.aoyama.ac.jp

事務局メールアドレスのお知らせ

学会への連絡，お問合せに電子メールがご利用頂けるようになりました。担当区分とメールアドレスは次の通りです。

担 当	アドレス	受付内容
会員・事業	rsj_serv@jade.dti.ne.jp	住所変更等の会員登録内容の連絡，入会申込用紙請求，講習会問合せ，資料刊行物問合せ等。 ご注意 1. 退会届は書面での提出が必要です。電子メールではお受けできません。 2. 住所変更は学会誌発行月の前月 20 日までに届けていただけない場合，旧住所に送付されますのでご了承ください。
学会誌	rsj_jrsj@jade.dti.ne.jp	「日本ロボット学会誌」に関する投稿論文の問合せ，執筆者からの連絡等。
英文論文集	rsj_ar@jade.dti.ne.jp	“Advanced Robotics”に関する投稿論文の問合せ，執筆者からの連絡等。
その他一般	rsj_sec@jade.dti.ne.jp	学会へのご意見，上記に属さない一般の問合せ等。

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。