カレンダー

（1999 年 10 月〜2000 年 11 月）

開催日	行　事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
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**
10/21・10/22	計測自動制御学会関西支部シンポジウム「新世紀に架ける人間―ロボット―システム―制御技術の橋」	大　阪	論文締切 8/21	17 巻 5 号・11
10/25〜10/27	**’99 国際先端ロボット技術会議（’99 ICAR）**	**東　京**		**17 巻 1 号・14**
10/25〜10/29	’99 実習マイクロマシニングとマイクロセンサ基礎講座	大　阪	申込締切 10/18	17 巻 7 号・6
10/26〜10/29	第 6 回 SAMPE 先端材料技術国際会議（シンポジウム・展示会）――SAMPE JAPAN ’99――	東　京	申込締切 10/25	17 巻 4 号・14
10/26〜10/29	「’99 国際ロボット展」1999 International Robot Exhibition	東　京		17 巻 5 号・11
10/27・10/28	**第 9 回インテリジェント・システム・シンポジウム**	**福　井**	**論文締切 9/14**	**17 巻 3 号・10**
10/27〜10/29	**第 30 回国際ロボットシンポジウム（30th ISR）**	**東　京**	**論文締切 7/15**	**17 巻 1 号・17**
11/1〜11/11	No. 99-75 インターネットによる講習会 初心者，実務者のためのロバスト制御系設計と実際（パソコンによる演習・実験付）	千　葉		17 巻 7 号・6
11/4	No. 99-98 21 世紀の小形／携帯機器はこうして創られる　―表面実装システムの現状と将来―	東　京		17 巻 7 号・6
11/5	第 7 回機械材料・材料加工技術講演会（M＆P ’99）	広　島	論文締切 9/3	17 巻 3 号・10
11/6・11/7	第 42 回自動制御連合講演会	千　葉		17 巻 3 号・10
11/8	一日セミナー ’99「知的システム構築のためのソフトコンピューティング基礎理論」	大　阪		17 巻 6 号・7
11/12	第 258 回講習会「教育関係者向き CAD セミナー」	東　京		17 巻 7 号・6
11/15	日本学術会議 50 周年記念，医用生体工学専門委員会シンポジウム「福祉社会を創る工学・技術の連携を求めて」	東　京		17 巻 7 号・6
11/15〜11/17	**第 4 回油空圧国際シンポジウム（4th JHPS）**	**東　京**		**17 巻 2 号・9**
11/16・11/17	SICE セミナー　―現代制御理論入門―	東　京		17 巻 7 号・6
11/17	**第 60 回日本ロボット学会講習会「ネットワークとロボティクス」**	**東　京**		**17 巻 2 号・8**
11/20・11/21	第 3 回ロボットグランプリ	神 奈 川	申込締切 8/31	17 巻 5 号・12
11/23	第 8 回国際マイクロロボットメイズコンテスト	名 古 屋		17 巻 2 号・10
11/24	’99 センシング技術応用セミナー「環境対応技術の最新動向」	大　阪		17 巻 7 号・6
11/24・11/25	日本機械学会関西支部第 239 回講習会 最新の三大手法を採用した新製品開発―QFD，TRIZ，TM の製品	大　阪	申込締切 11/17	17 巻 7 号・6
11/24〜11/26	**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）**	**名 古 屋**		**17 巻 2 号・9**
11/27・11/28	第 20 回バイオメカニズム学術講演会	滋　賀		17 巻 5 号・12
11/29〜12/1	No. 99-27 第 9 回設計工学・システム部門講演会 Design and Systems Comference ’99	大　阪	論文締切 10/15	17 巻 5 号・12
12/1・12/2	**第 3 回生産学術連合会議**	**東　京**		**17 巻 5 号・11**
12/2〜12/4	3rd International Workshop on Adavanced Mechatronics（IWAM ’99）	KOREA		17 巻 4 号・14
12/8〜12/10	（第 2 回）’99 実装プロセステクノロジー展（PROTEC JAPAN）	千　葉		17 巻 5 号・12
12/23	第 11 回「全日本ロボット相撲大会」	東　京		17 巻 7 号・7
2000.1/26〜1/28	**第 5 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム（AROB 5th ’00）**	**大　分**	**論文締切 10/15**	**17 巻 4 号・10**

開催日	行　　事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
2/26・2/27	シンポジウム「カーナビ・携帯電話の利用性と人間工学」	東　京	原稿締切 12/20	17 巻 7 号・7
3/5	**アイデア対決・ロボットコンテスト「大学部門　世界大会」**	**福　島**		**17 巻 6 号・7**
3/26・3/27	**第 5 回ロボティクス・シンポジア**	**兵　庫**	**申込締切 11/15**	**17 巻 6 号・7**
3/30〜4/1	第 6 回高度運動制御に関する国際会議（AMC 2000—Nagoya）	名古屋	要約締切 10/15	17 巻 4 号・14
4/3〜4/7	国際パワーエレクトロニクス会議（IPEC-TOKYO 2000）	東　京		16 巻 8 号・14
4/17〜4/19	**Micro Materials Conference “Micro Mat 2000”**	**Berlin**		**17 巻 4 号・13**
5/10〜5/13	The Fourth Asian Fazzy Systems Symposium（AFSS 2000）	茨　城		16 巻 8 号・14
5/23〜5/26	International Symposium on Underwater Technology 2000（UT ’00）	東　京	要約締切 11/19	17 巻 7 号・7
5/28〜6/4	第 22 回宇宙技術および科学の国際シンポジウム（22nd ISTS-Morioka, 2000）	岩　手		17 巻 7 号・7
6 月上旬	**第 17 回「センサ・マイクロマシンと応用システム」シンポジウム**	**川　崎**		**17 巻 5 号・11**
7/13・7/14	**第 8 回建設ロボットシンポジウム**	**東　京**	**要約締切 11/30**	**17 巻 7 号・6**
7/23〜7/26	2000 Japan—USA Symposium on Flexible Automation（2000 JUSFA）	USA		17 巻 6 号・7
8/28〜8/30	第 1 回アクアバイオメカニズム国際シンポジウム（ISABMEC 2000）	Hawaii		17 巻 5 号・12
9/12〜9/14	**第 18 回日本ロボット学会学術講演会 RSJ 2000**	**滋　賀**		**17 巻 6 号・3**
9/27〜9/29	**IEEE-ROMAN 2000 ロボットとヒトのインタラクションに関する国際ワークショップ**	**大　阪**		**17 巻 5 号・11**
9/27〜9/29	国際会議 ICMA 2000 —人に優しいメカトロニクス（Human Friendly Mechatronics）—	大　阪	要約締切 3/15	17 巻 6 号・7
10/1〜10/4	第 6 回ソフトコンピューティングに関する国際会議（IIZUKA 2000）	福　岡		17 巻 7 号・7
10/4〜10/6	**5th International Symposium on Distributed Autonomous Robotic Systems（DARS 2000）**	**USA**	**論文締切 2/15**	**17 巻 4 号・13**
10/22〜10/28	2000 IEEE Conference on Industrial Electronics, Control and Instrumentation（IECON-2000）—2000 年	名古屋		16 巻 3 号・7
11/25・11/26	2nd IFAC/CIGR International Workshop on Bio-Robotics, Information Technology and Intellgent	大　阪	要約締切 11/1	17 巻 4 号・14

（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

第５回 ロボティクス・シンポジア
講　演　募　集
1st Call for Papers

Robotics Symposia
RSJ JSME SICE

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５回ロボティクス・シンポジアが，2000年３月26日－27日に神戸市須磨海岸で開催されます．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(RSJ，JSME，SICE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)」，「ロボットセンサシンポジウム(RSJ，JSME，SICE共同共催)」が統合されたシンポジアです．

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，第4回で導入された1泊2日の泊り込み形式を継承し，明石大橋が見える神戸須磨海岸沿いのホテルで開催することになりました．泊り込み形式を生かした特別企画も計画中です．

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

注：採択論文数を制限することもあります．

開催期日： 2000年3月26日（日）－ 27日（月）
会　　場： シーパル須磨（神戸市須磨区須磨浦通1-1-1） Tel：078-731-6815 Fax：078-734-1896

トピックス：

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

論文投稿による講演申込〆切： 1999年11月15日（必着）
採録通知(予定) ： 1999年12月20日
参加登録〆切 ： 2000年 2月 1日
予稿集用最終原稿〆切 ： 2000年 2月 1日（必着）

参加登録費：¥35,000（参加費，宿泊¥6000，論文集，懇親会¥7000，朝食・昼食¥3000を含みます）

参加登録について：

現地宿泊を原則とします（深夜に及ぶ行事を予定しております）．論文の採択は参加登録申し込みを前提と致しますので，最終原稿とともに参加登録ください．ホテルの部屋の数には限りがありますので，できるだけ早めにお申し込みください．

問い合わせ先：

〒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
高森　年　Tel：078-803-6225　Fax：078-803-6390　Email：takamori@octopus.cs.kobe-u.ac.jp
田所　諭　Tel：078-803-6229　Fax：078-803-6390　Email：tadokoro@octopus.cs.kobe-u.ac.jp
http://robomec.cs.kobe-u.ac.jp/robosym2000/

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・電子メイルアドレスを記載し，講演予定の論文のコピーを４部送付して下さい．なお，電子メイルを普段お使いでない場合にはその旨お書き添えください．原稿は，Ａ４判２コラムで，６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¥10,000/頁をお願いします)．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：

〒630-0101　奈良県生駒市高山町8916-5
奈良先端科学技術大学院大学 情報科学研究科　ロボティックス講座
第5回ロボティクスシンポジアプログラム委員長
小笠原　司　Tel：0743-72-5370　Fax：0743-72-5379　Email：ogasawar@is.aist-nara.ac.jp

講習会のご案内

アドバンスドセミナー

Advanced Seminar　**第 60 回講習会**　**ネットワークとロボティクス**

主　催：(社)日本ロボット学会
協　賛：計測自動制御学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，土木学会，日本機械学会，日本建築学会，日本ロボット工業会，農業機械学会，自動化推進協会

日　時：1999 年 11 月 17 日（水）　9 : 00〜16 : 15
場　所：工学院大学　28 階第 1 会議室　東京都新宿区西新宿 1-24-12　TEL 03-3342-1211（JR・小田急・京王線　新宿駅西口徒歩 5 分）

口　上：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達と普及，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．研究やビジネスとしての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々の関心を集めていることと思われます．本セミナーでは，こうした新しい研究分野において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々におすすめです．

オーガナイザ・岡　哲資（電通大）

第 1 話　Networked Robotics/Mechatronics—Proposal of lntelligent Space—
9 : 00〜10 : 30　東大生研　橋本秀紀

第 2 話　ネットワーク・ロボティクスの医療，教育への展開
10 : 30〜12 : 00　東大　光石　衛

第 3 話　Cyber Robotics
13 : 00〜14 : 30　NTT　水川　真

第 4 話　並列分散実時間システム
14 : 45〜16 : 15　慶大／電総研　山﨑信行

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，または郵便振替：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 2 F　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	□正会員 □学生 □賛助会員 □協賛学会員 □会員外
参加費	¥	支払方法	□郵便局 □銀行振込 □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			

共催・協賛行事のお知らせ

本会主催行事

会　合　名 主　催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第8回建設ロボットシンポジウム 日本ロボット学会	2000年7月13日(木)・14日(金) 早稲田大学国際会議場（東京都新宿区西早稲田1-20-14 TEL. 03-5286-1755） 論文アブストラクト提出締切日　1999年11月30日（事務局必着厳守） 論文提出締切日　2000年3月31日（事務局必着厳守）	(社)日本ロボット工業会　第8回建設ロボットシンポジウム事務局 〒105-0011 東京都港区芝公園3-5-8 機械振興会館 TEL. 03-3434-2919　FAX. 03-3578-1404 http : //www.jade.dti.ne.jp/~jara

本会協賛行事

'99実習マイクロマシニングとマイクロセンサ基礎講座 センシング技術応用研究会	1999年10月25日(月)～29日(金) 大阪府立産業技術総合研究所　本館2F　研修室4（〒594-1157 和泉市あゆみ野2-7-1 TEL. 0725-51-2527　FAX. 0725-53-3148） 申込締切　1999年10月18日	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 E-mail : sakitaniguti@tri.pref.osaka.jp
No. 99-75　インターネットによる講習会 初心者，実務者のためのロバスト制御系設計と実際（パソコンによる演習・実験付） 日本機械学会	1999年11月1日(月)～11日(木) 高度ポリテクセンター（千葉市美浜区若葉3-1-2　TEL. 043-296-2580） 開催日　第1回 1999年11月1日～11月2日 第2回 1999年11月9日～11月10日 第3回 1999年11月11日～11月12日	(社)日本機械学会　担当　宮原ふみ子 〒160-0016 新宿区信濃町35番地 信濃町煉瓦館5階 TEL. 03-5360-3505　FAX. 03-5360-3507
No. 99-98　21世紀の小形／携帯機器はこうして創られる　―表面実装システムの現状と将来― 日本機械学会	1999年11月4日(木) 東京工業大学百年記念館3階・フェライト会議室（東京都目黒区大岡山2-12-1　TEL. 03-5734-3340）	(社)日本機械学会　高杉史靖 〒160-0016 東京都新宿区信濃町35番地 信濃町煉瓦館5F TEL. 03-5360-3500　FAX. 03-5360-3508 E-mail : takasugi@jsme.or.jp http : //www.jsme.or.jp/
第258回講習会「教育関係者向きCADセミナー」 精密工学会	1999年11月12日(金) 東京都内	精密工学会 〒102-0073 千代田区九段北1-5-9 九段誠和ビル2F TEL. 03-5226-5191　FAX. 03-5226-5192 http : //www.jspe.or.jp
日本学術会議50周年記念，医用生体工学専門委員会シンポジウム「福祉社会を創る工学・技術の連携を求めて」 日本学術会議医用生体工学専門委員会 福祉工学関連学科連絡協議会	1999年11月15日(月) 日本学術会議ホール （〒106-8555 東京都港区六本木7-22-34 TEL. 03-3403-6291）	東京電機大学理工学部電子情報工学科 助教授　舟久保昭夫 〒350-0394 埼玉県比企郡鳩山町石坂 TEL. 0492-96-2911　FAX. 0492-96-6413 http : //tau.mpe.f.dendai.ac.jp./sympo/
SICEセミナー―現代制御理論入門― 計測自動制御学会	1999年11月16日(火)・17日(水) 東京大学工学部11号館講堂 （東京都文京区本郷7-3-1　TEL. 03-3912-2111）	(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
'99センシング技術応用セミナー「環境対応技術の最新動向」 センシング技術応用研究会 (社)大阪府技術協会	1999年11月24日(水) 住友電設大阪本社会議室 （大阪西区阿波座2-1-4　TEL. 06-6537-3570）	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
日本機械学会関西支部第239回講習会　最新の三大手法を採用した新製品開発―QFD，TRIZ，TMの製品開発への適用― 日本機械学会関西支部	1999年11月24日(水)・25日(木) 大阪科学技術センター8F中ホール （大阪市西区靱本町1-8-4　TEL. 06-6443-5324(代)） 申込締切　1999年11月17日	(社)日本機械学会関西支部 〒550-0004 大阪市西区靱本町1-8-4 大阪科学技術センター内 TEL. 06-6443-2073　FAX. 06-6443-6049 http : //www.jsme.or.jp/ks/ E-mail : jsme@butaman.ne.jp

シンポジウム「カーナビ・携帯電話の利用性と人間工学」 日本人間工学会	2000年2月26日(土)・27日(日) 早稲田大学国際会議場 発表申込締切　1999年9月30日 原稿締切日　1999年12月20日	日本人間工学会関西支部　斉藤弥生 〒606-8585 京都市左京区松ケ崎御所海道町 京都工芸繊維大学　工芸学部 渋谷研究室内 TEL. 075-701-7391　FAX. 075-701-7211 E-mail : ergow@hisol.dj.kit.ac.jp http : //ergow.dj.kit.ac.jp/
International Symposium on Underwater Technology '98 IEEE Oceanic Engineering Society Tokyo Chapter, IEEE OES	2000年5月23日(火)～26日(金) The New Sanno Hotel (東京都港区南麻布4-12-20) Abstract Deadline November 19, 1999 Camera Ready Paper Due March 6, 2000	prof. tamaki ura Institute of Industrial Science, University of tokyo 7-22-1 Roppongi, Minato-ku tokyo, 106-8558 Japan TEL. +81-3-3402-6231 ect. 2280 FAX. +81-3-3401-6259 E-mail : ura@iis.u-tokyo.ac.jp
第22回宇宙技術および科学の国際シンポジウム（22nd ISTS-Morioka, 2000） 第22回宇宙技術および科学の国際シンポジウム組織委員会 日本航空宇宙学会	2000年5月28日(日)～6月4日(日) ホテルメトロポリタン盛岡ニューウイング 〒020-0033 盛岡市盛岡駅前北通2-27 TEL. 019-625-6265 FAX. 019-625-6266	第22回ISTS事務局 〒105-0004 東京都港区新橋1-18-2 (社)日本航空宇宙学会 TEL. 03-3519-4808　FAX. 03-3519-9998 E-mail : LEL03643@nifty.ne.jp 事務局長：西　武徳
第6回ソフトコンピューティングに関する国際会議（IIZUKA 2000） 国際ファジィシステム学会 他5団体	2000年10月1日(日)～4日(水) 福岡県飯塚市	国際会議組織委員会事務局　(財)ファジィシステム研究所内 〒820-0067 福岡県飯塚市大字川津680-41 TEL. 0948-24-2771　FAX. 0948-24-3002 E-mail : iizuka 2000@flsi.cird.ro.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
第11回「全日本ロボット相撲大会」 富士ソフトABC株式会社 全国工業高等学校長協会	1999年12月23日(木) 全国大会　東京両国・国技館（東京都墨田区横網1-3-28　TEL. 03-3623-5111） 地区大会　全国9ヶ所 高校生全国大会1999年11月7日（島根県） 海外遠征2000年3月予定（米国西海岸）	(社)全国工業高等学校長協会 東京都千代田区飯田橋2-8-1 TEL. 03-3261-1500 富士ソフトABC(株) TEL. 0467-45-2811 全日本ロボット相撲大会事務局 神奈川県横浜市中区本町4-34 TEL. 045-212-0266　FAX. 045-212-0268

研究および事例発表募集

2000日米フレキシブル・オートメーション・シンポジウム
21世紀に向けて新技術革新についての国際会議

開催期日：2000年7月23日(日)～26日(水)
会　　場：米国ミシガン州アンナーバー（デトロイト近郊）ミシガン大学
主　　催：アメリカ機械学会（ASME），システム制御情報学会（ISCIE）
協　　賛：日本ロボット学会，IEEE Robotics & Automation，他

1986年より日米交互に2年ごとに盛会裡に開催してきましたこのシンポジウムの第8回目は，2000年7月にデトロイト近郊のオートメーションおよび生産管理分野で活発な研究を行っているミシガン大学で開催いたします．皆様の日頃のご研究の成果，企業での具体的な事例成果をぜひこの際，ご発表いただきますようお願いいたします．

論文投稿締切：1999年11月30日
論 文 送 り 先：〒561-8531 豊中市待兼山町1-3
大阪大学大学院基礎工学研究科システム人間系教授，2000 JUSFA日本側プログラム委員長　新井健生行
Tel. 06-6850-6365，Fax. 06-6850-6341，E-mail : jusfas_pc@arai-lab.sys.es.osaka-u.ac.jp
賞：FA若手研究者賞，FA優秀研究者賞，優秀論文賞

詳しくは次のホームページをご覧ください
http : //www.engin.umich.edu/prog/pim/2000.JUSFA.html

日本側事務局：〒525-8577 草津市立命館大学ロボティクス学科　渡部　透
Tel. 077-561-2755，Fax. 077-561-2665，E-mail ; watanabe@se.ritsumei.ac.jp

第３回生産学術連合会議「このままで良いのか、日本のものづくり」

日時：平成１１年１２月１日（水）、２日（木）
場所：中央大学駿河台記念館（〒101-0062　千代田区神田駿河台 3-11-5　phone 03-3292-3111）
主催：日本学術会議５部、生産学術連合会議
共催：（組織学協会）型技術協会／計測自動制御学会／自動車技術会／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／日本塑性加工学会（幹事学会）

主旨：２１世紀を間近にひかえて新しい世紀をリードする“もの”とは何か、その“もの”をどのようなコンセプトで如何に創出し、実現させていくかが問われています。これからの経済を支え、雇用を確保し、社会の安定的発展のためにも、刻々と変化する社会・国際・地球環境などを視野に入れた広義の“ものづくり（生産）”の科学技術を発展させることが不可欠になっています。このような視点から、多数存在する学協会を横断的に見渡し、“ものづくり”という共通項で生産科学技術を考えようとする動きが日本学術会議第５部機械関連研究連絡会を核に始まり、一昨年より生産学術連合会議を開催して参りました。本年度は、「このままで良いのか、日本のものづくり」をテーマに議論して頂くことを計画しております。企業の研究者・技術者、大学の研究者・技術者の方々には是非この会議にご参加の上、今後の研究開発にお役立て頂くことを期待します。

プログラム：

12月１日（水）

9:25-9:40　開会挨拶　日本学術会議第５部長　大橋秀雄君
　　趣旨説明　高知工業高等専門学校長　岩田一明君
9:40-11:40　セッションＡ「元気な企業」　司会：松野建一君（(財) 製造科学技術センター）
　9:40-10:20　A-1　「場所や人間から切り離されないモノづくり」　前川製作所会長　前川正雄君
　10:20-11:00　A-2　「村田製作所におけるものづくり」　村田製作所技術開発本部　福井則夫君
　11:00-11:40　A-3　「ジャーナリストの見た元気な企業」　日本経済新聞社　永岡文康君
11:40-12:20　特別講演「(講演題目未定)」　富士通㈱名誉会長　山本卓眞君
12:20-13:15　昼休み
13:15-16:50　セッションＢ　「元気を出せものづくり」　司会：西村　尚君（東京都立大学工学部）
　13:15-13:55　B-1　「我国製造業が世界を先導し続けるために」
　　東京大学生産技術研究所　木内　學君
　13:55-14:35　B-2　「中小企業ものづくりの底力」　埼玉大学政策科学研究科　橋本久義君
　14:35-14:45　休憩
　14:45-15:25　B-3　「産学官連携によるものづくり技術開発」　豊田工業大学　中川威雄君
　15:25-16:05　B-4　「今後の産業・社会と日本の課題」　通商産業省産業企画部　山本健介君
　16:05-16:15　休憩
　16:15-16:50　B-5　パネルディスカッション
　　セッションＢ講師、福井雅彦君（東京工科大学）・西村　尚君（東京都立大学）
17:30-19:30　技術交流会（神田龍名館にて）

12月2日（木）

9:30-12:30　セッションC　「新しい競争力の創造」　司会：浅川基男君（早稲田大学理工学部）

9:30-10:05　C-1　「環境に優しい飲料缶－先進生産技術―」
東洋製罐グループ綜合研究所　今津勝宏君

10:05-10:40　C-2　「高機能中空機械部品―中実から中空へ－」
㈱チューブフォーミング　中村正信君

10:40-11:15　C-3　「ハイパフォーマンス洗濯機－モータ技術が変えるライフスタイル－」
㈱東芝生産技術センター　蚊戸俊一君

11:15-11:25　休憩

11:25-12:00　C-4　「２１世紀への薄鋼板圧延技術－世界初の連続熱間圧延・超高速冷間圧延による高級鋼板－」
川崎製鉄㈱　大西建男君

12:00-12:35　C-5　「塑性加工による素形材の革新－自動車における CO_2 削減、低コスト化技術－」
トヨタ自動車㈱　石原貞男君

12:35-13:30　昼休み

13:30-16:50　セッションD　「技術から見た経済・経済から見た技術」
司会：畑村洋太郎君（東京大学工学系研究科）

13:30-14:10　D-1　「ものづくりにおける情報技術の戦略利用」
東京大学人工物工学研究センター　馬場靖憲君

14:10-14:50　D-2　「産業の変遷と技術開発マネジメント」
東京大学先端経済工学研究センター　児玉文雄君

14:50-15:10　休憩

15:10-15:50　D-3　「(講演題目未定)」　大阪大学経済学研究科　本間正明君

15:50-16:40　D-4　パネルディスカッション
セッションD講師、畑村洋太郎君（東京大学）・遠藤順一君（神奈川工科大学）

16:40-16:50　閉会の辞　東京農工大学工学部　西脇信彦

参加費：協賛学協会会員　15,000円、一般　25,000円（いずれもテキスト代を含む）
技術交流会参加費　6,000円

申込締切日：　平成１１年１１月１２日（金）

参加申し込み方法：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，参加料を添えて下記宛お申し込みください．

〒106-8558　東京都港区六本木 7-22-1　東京大学生産技術研究所　木内研究室内
（社）日本塑性加工学会　東京支部　生産学術連合会議　係　TEL／FAX 03-3479-2763
E-mail : shintani @dachou.iis.u-tokyo.ac.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：大和銀行　渋谷支店（341）
口座名：社団法人　日本塑性加工学会　生産学術連合会議
口座番号：普通預金　８６６５８７３

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:　March 31, 2000

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 off unctionalities 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 itnecessary 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 ofthe 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 acrobots
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 March 2000** 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。

◇ ◇ ◇ ADVANCED ROBOTICS ◇ ◇ ◇

Vol.12, No.1 (1998) 目次

Design and implementation of a 35 d.o.f. full-body humanoid that can sit, stand up and grasp an object
…… M. Inaba, T. Igarashi, S. Kagami and H. Inoue
Control algorithm for the scrollic gripper based on intrinsic sensory information…… P. F. F. Rosa and T. Okada
Motion planning in isothetic workspaces……N. Ahmed and S. Biswas
Robust adaptive sliding mode control with modified regressor matrix and composite adaptation for robotic manipulators
…… S. S. Chong, X. Yu and M. Zhihong
Robust control for planar manipulators with image feature parameter potential …… A. Maruyama and M. Fujita
Multi-step positioning control using a binary digital pneumatic-cylinder system
…… H. Katakura, R. Yamane, M.-K. Park, Z.-Y. Jia and J.-H. She

Vol.12, No.2 (1998) 目次

Special Issue on Micro Robotics

Preface ……**T. Fukuda and F. Arai**
Electrostatic linear micro actuator with vibrating motion (application to the focusing mechanism of a miniature CCD camera)
…… A. Koga, K. Suzumori, T. Miyagawa and M. Sekimura
Design and control of a mobile micromanipulator driven by ultrasonic motors with multidegrees of freedom ……A. Ferreira
Micro resonator for a tactile display
…… T. Fukuda, H. Morita, F. Arai, H. Ishihara and H. Matsuura
Two-dimensional conveyance system using cooperative motions of many fluidic microactuators…… S. Konishi, Y. Mita and H. Fujita

Vol.12, No.3 (1998) 目次

Special Issue on Soft Computing in Robotics

Preface …… **F. Kojima**
Rotational control of an omnidirectional mobile robot using a fuzzy servo controller…… K. Watanabe, K. Izumi, J. Tang and F. Han
Neural network controllers for robot manipulators – application of damping neurons …… K. Kiguchi and T. Fukuda
Hierarchical trajectory planning of redundant manipulators with structured intelligence …… N. Kubota, T. Arakawa and T. Fukuda
Emergent construction of a behavior arbitration mechanism based on the immune system
…… Y. Watanabe, A. Ishiguro, Y. Shirai and Y. Uchikawa
Organizational learning model for adaptive collective behaviors in multiple robots
…K. Takadama, K. Hajiri, T. Nomura, K. Shimohara and S. Nakasuka
Acquisition of manipulative grounded symbols for integration of symbolic processing and stimulus-reaction type parallel processing
…… I. Takeuchi and T. Furuhashi
Animal-like behavior design of small robots by consciousness-based architecture …… T. Kitamura

Vol.12, No.4 (1999) 目次

Special Issue on Intelligent Mobile Robots

Editorial …… **S. G. Tzafestas**
Empirical learning in mobile robot navigation
…… S. Kotani, K. Nishikawa and H. Mori
A distributed algorithm for cooperative navigation among multiple mobile robots…… A. C. Sanderson
Environment representation using enclosed obstacles and minimum-turns path planning
……C. G. Alvarez Jerez, Y. Hashimoto, T. Matsuda and T. Tsuchiya
The active kinematic histogram method for path planning of non-point, non-holonomically constrainted mobile robots
…… N. I. Katevas and S. G. Tzafestas
Multi-modal human-robot interface for interaction with a remotely operating mobile service robot …… C. Fischer and G. Schmidt
A distributed control architecture for autonomous mobile robots – implementation of the Karlsruhe Multi-Agent Robot Architecture (KAMARA) …… T. Laengle, T. C. Lueth, U. Rembold and H. Woern
Building a local floor map by use of ultrasonic and omni-directional vision sensors…… S.-C. Wei, Y. Yagi and M. Yachida
Intelligent robust control of a robotic unicycle based on a new physical measure for mechanical controllability … V. S. Ulyanov, S. Watanabe, K. Yamafuji, S. V. Ulyanov, L. V. Litvintseva and I. Kurawaki

Vol.12, No.5 (1999) 目次

Special Issue on Selected papers from IROS '97

Preface …… **G. Giralt**
Two-arm manipulation tasks with friction-assisted grasping
…… J. P. Desai, M. Zefran and V. Kumar
Grasping and in-hand manipulation: experiments with a reconfigurable gripper…… A. Sudsang, J. Ponce and N. Srinivasa
Fast planning of precision grasps for three-dimensional objects
……M. Fischer and G. Hirzinger
Grading of vegetative cuttings using computer vision
…… S. Singh and M. Montemerlo
Acquisition of obstacle motion patterns to improve mobile robot motion planning ……E. Kruse, R. Gutsche and F. Wahl
Evaluating the mobility of a wheeled robot using dynamic modeling
…… G. S. Sukhatme, S. Brizius and G. A. Bekey
A gait study for a one-leg-disabled hexapod robot…… K. Inagaki

Vol.12, No.6 (1999) 目次

Section focused on Electronic Hardware and Systems for Robotics

Editorial…… **M. Ishikawa, M. Inaba and T. Fujii**
Tracking vision system for real-time motion analysis…… T. Morita
General-purpose vision chip architecture for real-time machine vision
…… T. Komuro, I. Ishii and M. Ishikawa
Regular papers
Neuro-fuzzy expert system *E_S_CO_V* for the obstacle avoidance behavior of intelligent autonomous vehicles
…… A. Chohra, A. Farah and M. Belloucif
Force control of a water-surface robot utilizing vehicle restoring force
…… H. Kajita and K. Kosuge
User-controlled kinematic modeling
…… I. A. Sultan and J. G. Wager

Vol.12, No.7 and 8 (1999) 目次

No. 7. Special Issue on Intelligent Motion Control for Robotics

Preface …… **K. Ohishi**
Intelligent motion control …… S. Okuma
A design scheme of neural oscillatory networks by hierarchical evolutionary calculation for generation of humanoid biped walking patterns …… M. Cao and A. Kawamura
GA--pattern matching-based manipulator control system for real-time visual servoing …… M. Minami, J. Agbanhan and T. Asakura
Feed-forward multilayer neural network model for vehicle lateral guidance control…… G.-W. Wang, N. Fujiwara and Y. Bao
Robust robot manipulator control with autonomous consideration algorithm of torque saturation …… K. Ohishi and T. Someno
No. 8 Regular papers
Antagonistic muscle-like actuator and its application to multi-d.o.f. forearm prosthesis ……K. Koganezawa, Y. Watanabe and N. Shimizu
Moving obstacle detection and recognition by optical flow pattern analysis for mobile robots
……M. Watanabe, N. Takeda and K. Onoguchi

理事会報告

第 164 回　理事会報告

日　　時：1999 年 6 月 8 日(火)　15 : 00〜17 : 30
場　　所：弓町クラブ　会議室
出席理事：木下(会長)，江尻(副会長)，高瀬(副会長)，吉灘(記)，實森，内山，山本，三木，末廣，淺間，浅田，池内，武野，菅野，増田，築山，市川，小谷内
その他出席者：伊藤，田中（事務局）

〈議　事〉

1.　入退会の承認

前回理事会以降の入会 38 名，復会 1 名，退会 10 名（除名 0 名）を承認した．賛助会員の入退会および口数の増減はなく，この結果，会員総数は，3,538 名，賛助会員 81 団体（127 口）となった．

2.　事業関連報告

1)　第 17 回学術講演会の準備状況報告があった．

2)　第 17 回学術講演会の併設行事「ロボットの先端技術とその実用化シンポジウム」に対し，150 万円の科研費補助が内定したことが報告された．

3.　学会誌関連事項

印刷会社のミスにより，学会誌 17 巻 4 号に旧版の「学会入会のおすすめ」が折込まれた．その対応策が報告された．

4.　企画関連報告

(財)東レ科学振興会の科学技術賞・科学技術研究助成候補の推薦依頼学会への参加を承認した．

5.　財務関連事項

1999 年 3 月度の収支状況報告があった．

6.　庶務関連事項

会員名簿の発行準備状況報告があった．

新入会員

（1999 年 8 月・9 月入会の会員）

正　会　員

7420	杉浦　寛彦	7424	中山　丈二	7431	境　克司
7438	金丸　孝夫	7452	村田　雄司	7453	今井　智彦
7454	譚　躍鋼	7460	永嶋　史朗	7465	筒井　秀樹
7473	和田　博	7477	田中　慶一	7479	荒木　秀和
7484	赤澤　聡	7485	赤塚　晃佑	7486	鏡　好晴
7487	堀之内耕太	7491	佐藤　哲哉	7496	草地　良規
7499	藤井　裕之	7507	顧　海松	7528	白水　博
7529	川西　和昭	7530	濱本　将樹	7531	服部　寛
7535	中野　康英	7536	伊藤慎一郎	7537	沖　善成
7538	後久　卓哉	7539	神成　淳司	7547	前田　雄介
7553	小川　伸夫	7554	小坂　雅博	7555	成瀬継太郎

学　生　会　員

7421	小山　剛弘	7422	中井　博之	7423	金子　洋一
7425	翁　信之介	7426	長原　一	7427	伊藤　裕
7428	牛頭　王徳	7429	橋上　幸治	7430	村上　満
7432	宇津木　康	7433	小西　洋介	7434	岡崎　崇
7435	松野　隆幸	7436	加賀　智之	7437	升井　友洋
7439	張　勤	7440	石綿　洋一	7441	吉田　亮
7442	川谷　隆介	7443	関口　大陸	7444	Wei-chung Teng
7445	釜　剛史	7446	李　権志	7447	佐々木春人
7448	河上　篤史	7449	中村　雄一	7450	長江　裕樹
7451	松原　裕二	7455	友納　正裕	7456	大野　和則
7457	金田　幸三	7458	鈴木　昭仁	7459	鈴木　秀明
7461	黒瀧　満	7462	池田　立一	7463	澤野　高明
7464	柳瀬　正和	7466	立石　淳	7467	岡崎由希子
7468	井川　寿仁	7469	松木　邦仁	7470	箭内　純
7471	花田　伸治	7472	鈴木　崇	7474	武田　政宣
7475	尾崎　至弘	7476	小野　幸彦	7478	高田　敦
7480	井関　典克	7481	今口　卓哉	7482	馴松　健一
7483	吉田　正人	7488	浜田　博昭	7489	渡辺紳一郎
7490	茂木　一貴	7492	小山　理	7493	射場　総司
7494	橋野　肇	7495	昆陽　雅司	7497	東　俊光
7498	ｵﾘｳﾞｨｴｽﾀｰｽ	7500	西山　裕章	7501	米田　光徳
7502	古川　大輔	7503	木村　嘉雄	7504	横田　尚大
7505	武田　宏樹	7506	高橋　泉樹	7508	川井　雅史
7509	鈴木　育男	7510	高橋　雅哉	7511	鈴木　孝幸
7512	酒造　正樹	7513	高階　爾	7514	須藤健太郎
7515	Bagus Mahawan	7516	宮本　晴敏	7517	福原　将彦
7518	安田　伸人	7519	藤原　広光	7520	澤田　宗徳
7521	新井　公崇	7522	大場　英朗	7523	近藤一比古
7524	江尻　理帆	7525	大塚　雅弘	7526	尾本　徹
7527	茂原　猛一	7532	小森　照元	7533	杉崎　聡仁
7534	太田　昌宏	7540	吉森　桂太	7541	花又　健一
7542	伊藤　芳邦	7543	石川　泰広	7544	大崎　満
7545	塚本　拓	7546	高橋　宏雄	7548	斎藤　昇
7549	竹内　一雅	7550	福地　正樹	7551	中坊　貴享
7552	佐田　修				

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 17 回学術講演会予稿集　15,750 円
第 1・3 回ロボットセンサシンポジウム予稿集　2,500 円
第 1 回　ロボットシンポジウム予稿集　5,000 円
第 3・4・5 回　ロボットシンポジウム予稿集　8,000 円
第 4 回ロボティクスシンポジア予稿集　10,000 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 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 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 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
第 58 回バリアフリーロボティクス入門
第 59 回こうすればロボットが簡単に動かせる―
各 2,000 円（送料込）

第 17 回学術講演会特別セッション資料　福祉の現場の声とロボット技術
1,000 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）
人間共存型ロボット研究専門委員会報告書　1,000 円（　〃　）
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 9 巻　第 5 号　〔特集〕　極限作業ロボットプロジェクト
第 6 号　〔〃〕　ロボットの力制御
第 7 号　〔〃〕　ロボットセンサの新技術
第 10 巻　第 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
第 17 巻　第 1 号　〔〃〕　認知ロボティクス
第 2 号　〔ミニ特集〕作業の教示とプログラミング
第 3 号　〔特集〕　ITS とロボット技術
第 4 号　〔ミニ特集〕テレロボティクスからネットワークロボティクスへ
第 5 号　〔特集〕　ロボットの作業環境
第 6 号　〔〃〕　ソフトロボティクス

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 9 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　A 4 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

大阪府立大学大学院工学研究科・工学部 教員公募

職名・人員：教授 1 名
所　　属：工学研究科機械系専攻機械システム工学分野・工学部機械システム工学科　高機能機械システム大講座　制御工学関係の研究室
専門分野：制御理論を基礎として，ロボット，動力機械などの各種産業機械，自動車，鉄道車両などの各種輸送機械，各種通信・情報機器，各種プラント，福祉・医療機器，生体関連機器など，具体的な機械，機械システムを対象として，制御工学関係の研究が行える方
応募資格：（1）博士の学位を持ち，教育と研究に意欲のある方
（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
（3）就任時 40 歳から 52 歳前後までの方.
着任時期：2000 年 4 月以降のなるべく早い時期
提出書類：（1）履歴書（写真を貼付，学歴（高校卒業以降），博士学位論文名，職歴，海外出張歴，賞罰を記載）（2）研究業績目録（著書，原著論文，国際会議論文，総説・解説等に分類，連名のものは著者名連記）（3）主要論文（5 編程度）の別刷り各 1 部（複写可）とその要約（各 200 字程度）（4）これまでの研究概要と採用後の研究計画（合わせて 1,000 字程度）（5）教育についての抱負（1,000 字程度）
公募締切：1999 年 12 月 20 日(月）必着
書類送付先および問合せ先：〒 599-8531 大阪府堺市学園町 1-1
大阪府立大学大学院工学研究科機械系専攻機械システム工学分野・工学部機械システム工学科　主任教授　谷川善信
TEL : 0722-54-9208　　FAX : 0722-54-9904
E-mail : tanigawa@center.osakafu-u.ac.jp
＊学科の構成については，下記のホームページを参照してください.
Home page http : //www.mecha.osakafu-u.ac.jp
なお，封筒に**「教員応募」と朱記し，簡易書留にて郵送してください.**

1999 年度版会員名簿発行のお知らせ

頒布価格 2,500 円（税込み，送料学会負担）

新しい会員名簿が発行されました．電子メールアドレスなど，多くの会員データが更新されています．ご希望の方は，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込下さい．なお申込みは本会会員の方に限ります.

〒 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　名簿係宛

日本ロボット学会誌第 17 巻第 8 号予定目次（11月刊）

特集「ETS-VII における宇宙ロボット実験」
計測自動制御学会共同企画

共同企画について　吉田和哉（東北大）
［解説］ETS-VII のミッション　小田光茂（NASDA）
ETS-VII ロボット実験システム　西田信一郎，他（東芝）
ロボットアーム搭載衛星のダイナミクスと制御　小田光茂・福島洋介（NASDA）
高機能ロボットハンドシステムの宇宙実験　町田和雄（電総研）
ETS-VII によるトラス構造物の遠隔操作実験　松本甲太郎（航技研）
ETS-VII によるアンテナ結合機構基礎実験　木村真一（通総研）
NASDA/DLR Joint Robotic Experiments on ETS-VII　K. Landzettel et al.（DLR）
ETS-VII 搭載ロボット遠隔操作実験と有人宇宙ロボティクス　若田光一（NASDA）
宇宙ロボットの意義と将来構造　稲葉典康（NASDA）
その他，書評，応募論文等