

カレンダー

(2000年8月～2001年9月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
8/24・8/25	第16回ライフサポート学会大会	徳 島		18巻4号・13
8/25	2000年度第6回コンピューター・ビジュアライゼーション・コンテスト		作品締切4/7	18巻1号・16
8/26	明治大学理工学部2000年度 夏休み科学教室	神 奈 川	申込締切7/8	18巻4号・13
8/25～8/27	第15回リハ工学カンファレンス	徳 島	申込締切3/10	18巻2号・9
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
9/5～9/8	Dynamics and Design Conference 2000 (D & D 2000)	東 京	要約締切7/5	18巻2号・9
9/6～9/8	第16回ファジィシステムシンポジウム～ファジィとノン・ファジィの統合～	秋 田		18巻3号・10
9/7・9/8	HUMANOIDS 2000	USA	論文締切6/30	18巻1号・16
9/7・9/8	日本機械学会関西支部第243回講習会技術開発におけるタグチメソッドの有効活用と実施例	大 阪	申込締切8/31	18巻6号・7
9/8	2000年秋季マイクロメカトロニクス学術講演会	東 京	原稿締切8/21	18巻5号・10
9/11	SI部門設立記念シンポジウム・祝賀会	滋 賀		18巻6号・7
9/12～9/14	第18回日本ロボット学会学術講演会 RSJ 2000	滋 賀	原稿締切7/14	18巻4号・4
9/14・9/15	第2回日本感性工学会総会講演会	東 京	原稿締切8/10	18巻6号・7
9/18・9/19	SICE セミナー 制御のための射出成形機同定	東 京		18巻5号・10
9/18～9/22	2000 センシングテクニカルスクール「マイクロマシニング技術を用いたマイクロデバイス作製実習講座」	大 阪	申込締切9/11	18巻5号・10
9/20～9/22	ヒューマンインターフェースシンポジウム2000	茨 城		18巻3号・10
9/21	第267回講習会「第7回最先端の研究室めぐり」	神 奈 川	申込締切9/14	18巻5号・10
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	論文締切7/31	17巻6号・7
9/28～9/30	第80回日本医学物理学会学術大会 (ISMP 2000)	東 京	登録締切8/2	18巻5号・11
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
10/3・10/4	SICE セミナー「実践的な制御理論 制御系設計の基礎とデジタル制御」	東 京		18巻6号・7
10/4・10/5	計測自動制御学会関西支部シンポジウム「2000年計測・制御・情報化技術...そしてこれから」	大 阪		18巻5号・11
10/4～10/6	VSMM 国際会議 2000 岐阜	岐 阜	論文締切8/10	18巻5号・11
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
10/12・10/13	第17回センシングフォーラム センシング技術の新たな展開と融合	東 京		18巻5号・11
10/12・10/13	日本機械学会関西支部第244回講演会 よくわかる振動の診断と防止技術 (デモ付き)	大 阪	申込締切10/5	18巻6号・7
10/13～10/15	第15回生体・生理工学シンポジウム	愛 知		18巻3号・10
10/22	国際メイズコンテスト (International Micro Robot Maze Contest)	愛 知	作品締切9/30	18巻5号・10
10/22～ 10/25	2000 国際シンポジウムマイクロメカトロニクスとヒューマンサイエンス (MHS 2000)	愛 知	論文締切8/31	18巻5号・10
10/22～10/28	2000 IEEE Conference on Industrial Electronics, Control and Instrumentation (IECON 2000) 2000年	名 古 屋	論文締切3/15	16巻3号・7

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
10/25～10/27	The Third Asia Pacific Conference on Simulated Evolution And Learning (SEAL 2000)	愛 知	論文締切 4/15	18 巻 1 号・16
10/26	2000 センシング技術応用セミナー 21 世紀高齢化社会に向けた「医療・福祉とロボティクス, センシング技術」	大 阪	申込締切 10/20	18 巻 6 号・7
10/28・10/29	第 10 回記念 FAN シンポジウム「第 10 回インテリジェント・システム・シンポジウム」	東 京	論文締切 9/13	18 巻 1 号・15
10/30～11/5	2000 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS 2000)	高 松	論文締切 3/1	18 巻 1 号・12
11/4・11/5	第 4 回ロボットグランプリ (ロボフェスタ プレ大会)	神 奈 川	申込締切 8/31	18 巻 4 号・13
11/10	第 269 回講習会 21 世紀の IT 産業を切り拓く次世代超細密・マイクロ加工電子・光学部品の最新加工・計測技術と実例紹介	東 京	申込締切 11/3	18 巻 6 号・7
11/16・11/17	第 43 回自動制御連合講演会	愛 媛		18 巻 4 号・13
11/24・11/25	第 21 回バイオメカニズム学術講演会	福 岡		18 巻 2 号・9
11/24～11/26	ROBODEX 2000	神 奈 川		18 巻 6 号・7
11/25・11/26	2nd IFAC/CIGR International Workshop on Bio Robotics, Information Technology and Intelligent	大 阪	論文締切 7/1	17 巻 4 号・14
11/27・11/28	No. 00 36 第 8 回機械材料・材料加工技術講演会 (M&P 2000)	東 京	論文締切 10/13	18 巻 5 号・11
11/28～11/30	マシンビジョンに関する IAPR 国際ワークショップ (MVA 2000)	東 京		18 巻 1 号・16
12/13～12/15	(第 3 回) 2000 年実装プロセステクノロジー展 (PROTEC JAPAN)	千 葉		18 巻 5 号・11
1/15～1/17	第 6 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム(AROB 6th 2001)	東 京	要約締切 9/5	18 巻 5 号・10
1/17～1/19	No. 00 34 第 10 回設計工学・システム部門講演会 高度情報化ともの創り革命	茨 城	申込締切 9/8	18 巻 5 号・11
2/21・2/22	シンポジウム「ケータイ・カーナビの利用性と人間工学」	愛 知	申込締切 9/30	18 巻 5 号・11
3/4	平成 13 年度アイデア対決・ロボットコンテスト大学世界大会	福 島		18 巻 6 号・7
3/18・3/19	第 6 回ロボティクス・シンポジア	静 岡	申込締切 11/15	18 巻 6 号・4
5/28～5/30	組立作業計画に関する国際シンポジウム (ISATP 2001)	福 岡		18 巻 3 号・10
7/9～7/13	INTERACT 2001	東 京	申込締切 11/20	18 巻 5 号・11
2001 7/18～7/20	第 10 回生産技術に関する国際会議 10th International Conference on Precision Engineering (10th ICPE)	神 奈 川	要約締切 9/30	18 巻 2 号・9
9/26～9/28	第 2 回ビークルエレクトロニクスに関する国際会議 (IVEC '2001)	鳥 取	要約締切 4/中旬	18 巻 4 号・13

(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。)

会費納入のお願い

2000 年度 (平成 12 年 1 月～12 月) 会費は 1999 年 12 月末までに納入いただくようお願いしてはいましたが、まだ納めていない方は、各会員宛郵送 (1999 年 10 月, 2000 年 6 月) の振込用紙にて、下記宛にご送金ください。

記

(社) 日本ロボット学会

2000 年度会費 正 会 費 10,000 円 学生会費 4,000 円

送付先 郵便振替 口座番号 00190 8 57896

(社) 日本ロボット学会

または 第一勧業銀行本郷支店 (普) 2149569

(社) 日本ロボット学会

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。

1999 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 1999 年 3 月にご卒業になられた方は、2000 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。

日本ロボット学会誌第 18 巻第 7 号予定目次 (10 月刊)

特集「屋外で活躍するロボット」

特集について 妻木俊道 (三菱重工)

[解説] 屋外で活躍する移動ロボットの機構設計

センシング (仮)

制御 (仮)

広瀬茂男 (東工大)

増田良介 (東海大)

大道武生 (三菱重工)

[事例紹介]

建設ロボット

土木無人化施工ロボット

宇宙ロボット (仮)

地上用自律ロボット

実用化目指す空中ロボット

自律型海中ロボット

農業ロボット (仮)

AGV (仮)

その他、書評、応募論文等

新井一彦 (鹿島建設)

小田博志, 他 (フジタ)

久保田孝 (宇宙研)

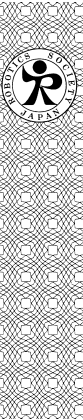
篠田芳明 (防衛庁)

菅野道夫 (理研)

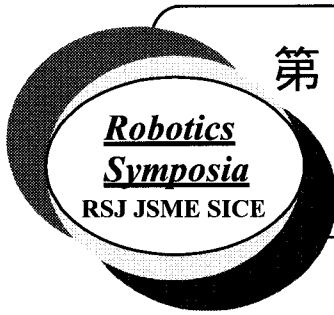
浦 環 (東大)

嘉数侑昇 (北大)

藤原正雄 (三菱重工)



主催行事のお知らせ



第6回 ロボティクス・シンポジア 講演募集 1st Call for Papers

主催：日本ロボット学会、日本機械学会（ロボティクス・メカトロニクス部門）
計測自動制御学会（システムインテグレーション部門）

第6回ロボティクス・シンポジアを、2001年3月18日～19日に伊豆・修善寺で開催致します。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、伊豆・修善寺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させていただき、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、優秀な発表には「ロボティクスシンポジア賞」を表彰します。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： 2001年3月18日（日）～19日（月）

会場： ラフォーレ修善寺（静岡県田方郡修善寺町大平字大城1529）

Tel: 0558-72-3311 Fax: 0558-72-6115

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、福祉ロボット、メディカルロボット、宇宙ロボット、ペットロボット、エンターテインメントロボット、移動・脚ロボット、マイクロシステム、ロボットビジョン、アクティブセンシング、センシング戦略、新センサ、センサフュージョン、作業計画、自動化技術、コンピュータショナルインテリジェンス、創発・進化・学習、マルチエージェント、ネットワークロボティクス、感性評価、その他、マニピュレータ・ハンド・制御などロボット工学に関連する諸分野

論文投稿による講演申込~~め~~切： 2000年11月15日（必着）

参加登録費：¥35,000（参加費、論文集、

採録通知(予定)： 2001年1月10日

宿泊¥6000、

参加登録~~め~~切： 2001年1月24日

懇親会¥3000を含む）

予稿集用最終原稿~~め~~切： 2001年1月24日（必着）

参加登録：

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：

〒239-8686 横須賀市走水1-10-20 防衛大学校 情報工学科

中内 靖 Tel: 0468-41-3810 (内 3776) Fax: 0468-44-5911 Email: nakauchi@cc.nda.ac.jp

<http://www.nda.ac.jp/cc/robosym/>（最新の情報はこちらを参照して下さい）

講演申し込み方法：

A4判の用紙に、講演タイトル、著者全員の名前と所属、講演者予定者の氏名と所属学会・会員種別、連絡先担当者の氏名・所属・住所と電話番号・FAX番号・電子メールアドレスを記載し、講演予定の論文のコピーを4部送付して下さい。なお、電子メールを普段お使いでない場合にはその旨お書き添えてください。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(超過料金は¥10,000/頁となります)。講演者は主催3学会の会員（正会員、学生会員）とします。

講演申込書送付先：

〒240-8501 横浜市保土ヶ谷区常盤台75-9

横浜国立大学 工学部 生産工学科

第6回ロボティクスシンポジア プログラム委員長

藪田 哲郎 Tel/Fax: 045-339-4335 Email: yabuta@post.me.ynu.ac.jp

講習会のご案内

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，バイオメカニズム学会



第6回シンポジウム

パーソナルロボットの現状と将来

日時：2000年10月20日（金）10:00～17:00

会場：工学院大学 11階第5会議室（東京都新宿区西新宿1-24-12，JR・小田急・京王線 新宿駅西口徒歩5分）

定員：100名（定員になり次第締め切ります）

参加費：一律5,000円（税込）

口上：産業用ロボットの研究開発は自動化や人間の労働補助のために進められてきました。そしてその精度や速度などは客観的に評価され、人間の道具として完成度の高いものとなりました。しかしながら、産業用ロボットの市場は停滞気味であり、新しいロボット市場の開拓が必須となっています。そのため、人の生活の中に共存するロボットの研究開発が進められています。特に、介護やエンターテインメントなどの応用を目指したパーソナルロボットは、商品化され始め身近な存在になりつつあります。これらは、楽しさや可愛さなど人の主観によっても評価されるロボットです。本シンポジウムでは、パーソナルロボットの現状と将来について、第一線の研究開発を紹介します。

オーガナイザ：柴田崇徳（機械研）

- | | | | | |
|-----|-------------------------|-------------|---|--------------------|
| 第1話 | パーソナルロボット R 100 について | 10:00～11:00 | NEC | 山下信行 |
| 第2話 | エンタテインメントロボット「AIBO」について | 11:00～12:00 | ソニー | 藤田雅博 |
| 第3話 | 高齢者コミュニケーション支援システムの開発 | 13:15～14:15 | 松下電器産業 | 対話ロボット「タマ」
山本浩司 |
| 第4話 | 人間共存ロボット | 14:15～15:15 | NTT | 大和淳二 |
| 第5話 | メンタルコミットロボット | 15:30～16:30 | 猫ロボット（共同研究：オムロン）とアザラシロボット（共同研究：三協アルミ）について | 柴田崇徳
機械技術研究所 |
| 第6話 | ディスカッション | 16:30～17:00 | | 講師全員 |

*参加申込の詳細は次頁をご参照ください。

キリトリ線

ロボット工学セミナー 講習会申込書		受付番号*	
講習会名	編		
会員No.	会員資格	<input type="checkbox"/> 正会員 <input type="checkbox"/> 学生 <input type="checkbox"/> 賛助会員 <input type="checkbox"/> 協賛学会員 <input type="checkbox"/> 会員外	
参加費	¥	支払方法	<input type="checkbox"/> 郵便局 <input type="checkbox"/> 銀行振込 <input type="checkbox"/> その他（ 月 日付）
フリガナ 氏名		TEL.	()
		FAX.	()
		E mail:	
勤務先		部署	
連絡先	〒		
研究・専門分野			



第7回シンポジウム

空間知能化とロボティクス

日 時：2000年11月17日（金）9:30～17:00

会 場：中央大学駿河台記念館 330号室（JRお茶の水駅徒歩5分，管団地下鉄お茶の水駅徒歩10分）

定 員：100名（定員になり次第締め切ります）

参加費：一律5,000円（税込）

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が進められてきた1990年代の後半から「賢い空間を作る」という新たな試みが現れ始めました。この空間知能化の研究は十数年前に試みられてきたホーム・オートメーション，インテリジェント・ビルディングという概念が通信ネットワーク，コンピュータ技術等の発展により実現可能となり，さらに高度な機能を持ち，我々が暮らしている空間の新たな形態となる可能性を持っています。本シンポジウムでは特に認識，通信技術だけでなく，物理支援の手段として知能化空間と一体化されることが望まれている新しいロボットの役割に関して議論していきます。

オーガナイザ：李 周浩（東京大学）

第1話 空間知能化に向けた建築設備システム

9:30～10:30 清水建設（株） 斉藤 浩

第2話 新しい空間概念，インテリジェント・スペース

10:40～11:40 東京大学 橋本秀紀

第3話 知的分散FA制御システムの実現

11:50～12:50 モトローラ（株） 山元 進

第4話 将来の家庭内ネットワークの姿

13:50～14:50 松下電器産業（株） 浅部 勉

第5話 スマートオフィス設計のためのソフトウェア環境

15:00～16:00 東京理科大学 溝口文雄

第6話 パネルディスカッション（空間知能化の展開）

16:10～17:00 講師全員

講師および講演内容：

斉藤 浩（清水建設）「空間知能化に向けた建築設備システム」
建物内ネットワークが建物環境を左右する建築設備まで浸透してきた。この動向のなか，そのインフラおよびキーテクノロジーがどこへ向かって進んでいくのかを最新の実例により紹介する。
橋本秀紀（東京大学）「新しい空間概念，インテリジェント・スペース」

知能化空間であるインテリジェント・スペースのコンセプトと我々が暮らしている空間が，今後どのように変化していくのかに関して紹介する。また，物理エージェントとしてインテリジェント・スペースのなかでロボットがどのような役割を果たすのか，人間にとってはどのようなメリットが生じるのかなど実証されたインテリジェント・スペースの機能を紹介する。

山元 進（モトローラ）「知的分散FA制御ネットワークシステムの実現」

FAシステムの実時間制御領域で，自律的な分散制御の実現は，解決すべき重要な課題である。そこで，ニューロンデバイスをツールとして，統合化したOO技術を離散系のFAシステムに適用し，従来のホスト依存の機能を複数の知的制御ノードに分散・協調させ，全体として調和のとれたシステムの構築をご紹介する。

浅部 勉（松下電器）「将来の家庭内ネットワークの姿」

現在，ネットワークに接続されるいわゆる情報家電が出現してきている。これらの端末が家庭内に増加してきたときに，家庭内のネットワーク・インフラ（HII）がどのようなになるか，またこのインフラの上でいかなるサービスが実現されていくであろうかについて，HIIハウスのアプリケーション例を紹介する。（HII）：Home Information Infrastructure

溝口文雄（東京理科大学）「スマートオフィス設計のためのソフトウェア環境」

知能を持つ賢いオフィスは既存のオフィスにはない新機能を持っている。スマートオフィスではコンピュータネットワーク，ロボット，コンピュータが一体化され有機的に動くため，それらを支えるソフトウェア環境が大事である。デモを例に見せながらスマートオフィス研究を紹介する。

申込み方法

* 前頁申込書に詳細をご記入の上，学会宛お申し込みください。

* また，学会ホームページ上でも講習会案内をご覧ください。講習会参加申込み受け付けておりますので，ご利用ください。

* 参加費には配布資料代を含み，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。）

（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
平成 13 年度アイデア対決・ロボットコンテスト大学世界大会	NHK エンタープライズ 21 NHK 日本ロボット学会 日本機械学会	2001 年 3 月 4 日(日) 福島県郡山市ビッグパレット (福島県郡山市)	(株)NHK エンタープライズ 21 内 ロボット コンテスト大学世界大会実行委員会事務局 東京都渋谷区神山町 4 14 第三共同ビル 4 F TEL.03 5454 3971 FAX.03 5454 3973

本会協賛行事

日本機械学会関西支部第 243 回講習会 技術開発におけるタグチメソッドの有効活用と実施例	日本機械学会関西支部	2000 年 9 月 7 日(木)・9 月 8 日(金) 大阪科学技術センター 8 F 中ホール (大阪府大阪市西区靱本町 1 8 4) TEL.06 6443 5324 (代) 申込締切 2000 年 8 月 31 日	日本機械学会関西支部 〒550 0004 大阪府大阪市西区靱本町 1 8 4 TEL.06 6443 2073 FAX.06 6443 6049 E mail : jsme@butaman.ne.jp http://www.jsme.or.jp/ks/
SI 部門設立記念シンポジウム・祝賀会	計測自動制御学会	2000 年 9 月 11 日(月) 立命館大学 びわこ・くさつキャンパス (〒525 8577 滋賀県草津市野路東 1 1 1)	(社)計測自動制御学会 SI 部門シンポ担当 〒113 0033 東京都文京区本郷 1 35 28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699 E mail : bumon@sice.or.jp http://www.ritsumeui.ac.jp/cinfo/map/index.htm
第 2 回日本感性工学会総会講演会	日本感性工学会	2000 年 9 月 14 日(木)・9 月 15 日(金) 工学院大学新宿キャンパス (東京都新宿区西新宿 1 24 2) 論文申込締切 2000 年 7 月 7 日 原稿(カメラレディー)締切 2000 年 8 月 10 日	日本感性工学会事務局 〒104 0045 東京都中央区築地 4 12 2 1005 TEL./FAX.03 3549 7727 E mail : jske@wwwsoc.nacsis.ac.jp http://www.wsoc.nacsis.ac.jp/jske/
SICE セミナー「実践的な制御理論 制御系設計の基礎とデジタル制御」	計測自動制御学会制御部門	2000 年 10 月 3 日(火)・10 月 4 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 3812 2111	申込先 (社)計測自動制御学会 SICE セミナー係 〒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 問合せ先 山口高司 (株)日立製作所機械研究所第 2 部 TEL.0298 32 4111 FAX.0298 32 2803
日本機械学会関西支部第 244 回講習会よくわかる振動の診断と防止技術(デモ付き)	日本機械学会関西支部	2000 年 10 月 12 日(木)・10 月 13 日(金) 大阪科学技術センター 8 F 中ホール (大阪府大阪市西区靱本町 1 8 4) TEL.06 6443 5324 申込締切 2000 年 10 月 5 日	(社)日本機械学会関西支部 〒550 0004 大阪府大阪市西区靱本町 1 8 4 TEL.06 6443 2073 FAX.06 6443 6049 E mail : jsme@butaman.ne.jp http://www.sjme.or.jp/ks/
2000 センシング技術応用セミナー 21 世紀高齢化社会に向けた「医療・福祉とロボティクス, センシング技術」	センシング技術応用研究会 (社)大阪府技術協会	2000 年 10 月 26 日(木) 千里クラブ会議室 (大阪府豊中市千里東町 1 4 2 千里ライフサイエンスセンタービル 20 F) TEL.06 6873 2021 申込締切 2000 年 10 月 20 日	センシング技術応用研究会 (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
第 269 回講習会 21 世紀の IT 産業を切り拓く次世代超精密・マイクロ加工 電子・光学部品の最新加工・計測技術と実例紹介	精密工学会	2000 年 11 月 10 日(金) 総評会館 201 号室 (東京都千代田区神田駿河台 3 2 11) TEL.03 3253 1771 申込締切 2000 年 11 月 3 日	精密工学会 〒102 0073 東京都千代田区九段北 1 5 9 九段誠和ビル 2 F TEL.03 5226 5191 FAX.03 5226 5192 http://www.jspe.or.jp
ROBODEX 2000	ROBODEX 実行委員会	2000 年 11 月 24 日(金)~11 月 26 日(日) パシフィコ横浜(横浜国際会議場) (神奈川県横浜市西区みなとみらい 1 1 1)	ROBODEX 事務局 〒106 0032 東京都港区六本木 6 1 24 (株)インタービジョン内 吉田(展示担当)TEL.03 5771 9154 脇山(広報担当)TEL.03 5771 9136 http://www.robodex.org

英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on “Advanced Multi-Modal Tele-Systems”

(Advanced Robotics Vol.16. No1)

Guest Editors: Prof. Günther Schmidt and Dr. Martin Buss

Institute of Automatic Control Engineering

Technische Universität Muenchen

D-80290 München, Germany

E-mail: Guenther.Schmidt@ei.tum.de, M.Buss@ieee.org

Submission Deadline: March 31, 2001

The title *Advanced Multi-Modal Tele-Systems* of this Special Issue is inspired by two key issues: advances towards multi-modal telerobotics and a very general view of human-system-interaction. The term tele-systems has been coined to include all kinds of telemanipulation, telepresence, teleexistence, teleoperation, telecontrol, and telerobotic systems as well as remote, virtual, and augmented task environments. Potential contributions to the Special Issue should emphasize multi-modality and particularly include haptic interaction between human operators and the technical systems. High-quality contributions to the theory, technology, and innovative application areas in the area of tele-systems are most welcome.

Methods and application areas include, but are not limited to:

- hazardous environments; nuclear, space, underwater, disaster areas
- micro-/macro-/nano-environments; methods for scaling
- telemedicine, telesurgery, telediagnosis
- telemaintenance, teleservice
- teleproduction, rapid prototyping using multi-modal/haptic interaction
- teleshopping, entertainment
- time-delay in tele-systems; communication control
- multi-modal tele-systems using the Internet
- multi-modal systems augmenting smell

Five copies of each complete draft manuscript subject to the usual review process should be sent **by the end of March 2001** to the Robotics Society of Japan. The Special Issue is currently scheduled to appear in January 2002. (Address of RSJ can be found on the next page.)

Special Issue on “Advanced Robot Motion Control”

(Advanced Robotics Vol.16. No2)

Guest Editor: Professor Kiyoshi Ohishi (Nagaoka University of Technology)

Submission Deadline: March 31, 2001

Many researchers for robotics have much interest to "Advanced Robot Motion Control". In Japan, advanced motion control technology is a key technique to improve the performance of robot system. Hence, the special issue on Advanced Robot Motion Control is significant and timely. This special issue includes the topics as follows:

1. Advanced motion control for non-linearity, redundancy and complexity of robotics
2. Robots and/or robot system based on advanced motion control technology
3. New proposal of motion robot control technology

Papers must contain high quality of original contributions and be prepared in accordance with the guideline of *Advanced Robotics*. **Five copies** of the complete manuscript should be sent to the Guest Editor at Robotics Society of Japan **by the end of March 2001**. This special issue is currently scheduled to appear in February 2002.

Mailing address:

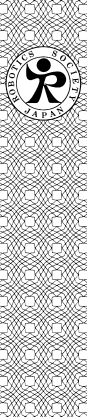
Prof. Günther Schmidt or Dr. Martin Buss (Special Issue on “Advanced Multi-Model Tele-Systems”)

Prof. Kiyoshi Ohishi (Special Issue on “Advanced Robot Motion Control”)

The Robotics Society of Japan

Blue Building 2F, 2-9-17 Hongo

Bunkyo-ku, Tokyo 113-0033, JAPAN



ADVANCED ROBOTICS VOL.13, NO.8**Special Issue on RoboCup (1) Abstract**

Full papers**The RoboCup humanoid challenge as the millennium challenge for advanced robotics**

HIROAKI KITANO and MINORU ASADA

Abstract—The ultimate goal of the RoboCup Initiative is to build a humanoid soccer team that can beat the human FIFA World Cup champions. In this paper, we presents reasons why this goal should be pursued, and analyze technical issues involved in getting a humanoid to play soccer. The analysis demonstrates the breadth of technologies needed to be developed through the course of the challenge, which has major impacts on industries in general.

Robot soccer in education

HENRIK HAUTOP LUND

Abstract—The educational experiences from using robot soccer in computer science courses are outlined. The educational approach can be termed guided constructionism and it differs from traditional (pure) constructionism, which can be termed unguided constructionism, by combining hands-on experience with lecturing and guidance. We believe that some essential arguments need to be taught through lecturing and guidance, but also find it essential for the students to actively participate in our robot soccer competitions when the aim is to educate the students to be able to produce real-world applications when graduating from the university. In the computer science courses, the students were taught to work with robot soccer players with pre-defined robot morphology, with modifiable robot morphology and with robot team play. This should allow the students to learn (k) to manage the non-deterministic characteristics of the real environment, (ii) to integrate hardware and software solutions, and (iii) to manage collective and distributed systems. Indeed, with this knowledge, the students were able to win a number of international robot soccer tournaments.

Short Papers**The CMUnited-98 champion small-robot team**

MANUELA VELOSO, MICHAEL BOWLING and PETER STONE

Abstract—Robotic soccer presents a large spectrum of challenging research opportunities. In this article, we present the main research and technical contributions of our champion CMUnited-98 small-robot team. The team is a multiagent robotic system with global perception, and distributed cognition and action. We introduce our new robot motion algorithm that reactively generates motion control to account for the target point, the desired robot orientation and obstacle avoidance. Our robots exhibit successful collision-free motion in the highly dynamic robotic soccer environment. At the strategic and decision-making level, we present the role-based behaviors of the CMUnited-98 robotic agents. Team collaboration is remarkably achieved through a new algorithm that allows for team agents to anticipate possible collaboration opportunities. Robots position themselves strategically in open positions that increase passing opportunities. The article terminates with a summary of the results of the RoboCup-98 games in which the CMUnited-98 small-robot team scored a total of 25 goals and suffered 6 goals in the five games that it played.

A cognitive robot architecture based on tactile and visual information

KAZUNORI TERADA, TAKAYUKI NAKAMURA, HIDEAKI TAKEDA and TOYOAKI NISHIDA

Abstract—In this paper, we propose an architecture for a cognitive robot based on tactile and visual information. Visual information contains various features such as location and area of various colored regions. Most of these features are irrelevant for object recognition to achieve the given task. In the architecture, tactile information plays a key role in the selection of visual features and discretization of selected features. In order to find appropriate visual features we use a correlation coefficient between the values of the features and action series. Then the ChiMerge algorithm is employed to discretize the value of the selected feature into a small number of intervals. Consequently, quantization of a state space to accomplish the given task is achieved. An appropriate behavior to the given task is acquired by using his state space with reinforcement learning algorithm. We give experimental results of computer simulation to show the validity of our method.

Using time-encoded terrain maps for cooperation planning

TIM EDMOND, ANTONY ROWSTRON and ANDY HOPPER

Abstract—This paper describes a novel adaptation and use of terrain mapping and optimal path-planning to fuse large and diverse time varying data sets into a common structure used for path extraction. The method described uses a system of map distortion and manipulation to encode anticipated future states of the environment into a single map. By doing so, it effectively encodes time into the map, allowing paths to be planned incorporating short-term accuracy and an approximate long-term path which accounts for anticipated movement of obstacles in the environment. The path is refined with recalculation as progress is made along the path. An application of the technique in cooperation planning for multiple physical agents is presented in the context of the RoboCup robot football competition.

理事会報告

第 173 回 理事会報告

日 時：2000年5月17日(水) 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)、柿倉(記)、内山、恩田、淺間、金丸、松井、菅野、橋本、小谷内、吉田、稲葉

委任状提出：高瀬、柿崎、山本、池内、長谷川、河村、米田

出席監事：三浦 その他出席者：田中(事務局)

議 事

1. 入退会の承認

前回理事会以降の入会 14 名、退会 6 名(除名 0 名)、賛助会員の退会 1 団体、口数減少 1 を承認した。この結果、会員総数は 3,561 名、賛助会員 69 団体(105 口)となった。

2. 事業関連事項

1) 科学研究費補助金関連事項に関し経過および審査状況について報告がなされた。

2) 共催・協賛行事の依頼に関して報告がなされ、承認された。

3) 講習会 シンポジウム 生産学術連合会議について説明がなされ承認された。

3. 欧文誌関連事項

国際化検討委員会の設置について説明があり、承認された。

4. 企画関連事項

1) 電子化準備委員会関連事項の説明があり、電子メールによる入会申し込みを認めることが承認された。これに関連してパスワードの発行手続きの確認が行われた。

2) 「お知らせ」の PDF 化に関して議論がなされ、引き続き定額制の PDF 化を行うことが結論された。これに関連する種々の問題を引き続き電子化準備委員会で検討していくこととした。

3) 国際会議に関する共催、開催地、シェア、収支等の説明と報告がなされ、承認された。

4) 国際集会共催・協賛の取り扱い準規の説明があり、議論の結果、追加条項が決められた。また、当該準規の英文化を引き続き検討していくことになった。

5) 各種学会規約等の見直し状況について説明がなされ、議論が行われた。これに関連し、定款改定に関して文部省からの指導があり、認可待ち状態であり、このため登記手続きも遅れている旨の説明がなされた。

6) 論文賞、実用化技術賞、研究奨励賞の選考について進捗状況の説明がなされた。これに関連して表彰規程、論文賞選考規程の改定が承認された。

5. 財務関連事項

2000 年度予算および実績に関する収支の説明があり、承認された。

6. 庶務関連事項

学会事務職員に関する規程の改正および昇給に関して説明がなされ承認された。

第 174 回 理事会報告

日 時：2000年6月14日(水) 15:00～18:00

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)、柿崎(記)、内山、山本、恩田、淺間、金丸、松井、菅野、橋本、川村、小谷内、稲葉

委任状提出：柿倉、池内、長谷川

出席監事：三浦 その他出席者：田中(事務局)

議 事

1. 議事録確認

第 173 回議事録案(R 174 1)を承認した。

2. 入退会の承認

前回理事会以降の入会 14 名、退会 13 名(除名 0 名)、賛助会員の退会 0 団体、口数減少 0 口を承認した。この結果、会員総数は 3,608 名、賛助会員 69 団体(105 口)となった。

3. 事業関連事項

第 18 回日本ロボット学会学術講演会進捗状況報告がなされた。平成 12 年度出版事業委員会委員(案)が提案了承された。共催・協賛一覧についての報告を了承した。

4. 学会誌関連事項

特に無し。

5. 欧文誌関連事項

国際化検討委員会に関する経過報告が提出された。

6. 企画関連事項

スペースシャトルに搭載する記念品の提供について学会論文賞のメダルを候補とすることとなった。論文賞選考委員会委員長について、高瀬副会長から江尻副会長(実用化技術賞選考委員長を兼ねる)へ変更することが了承された。将来ビジョン策定委員会の委員変更について提案があり、了承された。

7. 財務関連事項

財務担当理事より、予算および実績リストが提出され、了承された。

8. 庶務関連事項

選挙管理委員会 2000 報告がなされた。13 年度の新任理事推薦者候補リストが提出された。6 月 14 日現在の役員・評議員候補者推薦状況が報告された。電子化準備委員会より、検索システムソフト改訂に伴う見積り経過報告があり、了承された。

新入会員

(2000年7月入会の会員)

正 会 員

7787 山本 真也	7788 森 常人	7796 下村 芳樹
7809 島田 靖之	7824 谷本 圭司	7825 中川友紀子
7826 中臺 一博	7827 外川 圭司	7828 小西 宏明
7843 小島 東作	7879 花原 和之	7881 武満 知彦
7890 西田信一郎	7894 村上 誠治	

学 生 会 員

7785 星野 隆行	7786 山本 貴志	7789 佐藤 隆制
7790 今泉 陽	7791 中山 裕司	7792 須藤 浩行
7793 史 亜芳	7794 小泉 憲裕	7795 田中英里香
7797 沼倉 寛	7798 森谷 浩二	7799 上田 悦子
7800 安川 明宏	7801 秋山 喬	7802 佐々木大輔
7803 長浜 圭郎	7804 川辺 洋	7805 岩永 卓也
7806 大崎 恵	7807 佐藤 修二	7808 亀川 哲志
7810 菅原 正行	7811 新谷 将一	7812 小國 敦
7813 山下 貴史	7814 服部 剛	7815 加藤 大輔
7816 武田 竜司	7817 岡 一成	7818 常峰 和生
7819 下田 真吾	7820 増淵 章洋	7821 齋藤 拓哉
7822 南場 共太	7823 加藤 元郎	7829 澤木 然

7830 多田 興平	7831 阿久澤雄高	7832 西 信嘉
7833 小柳 健一	7834 片田 喜章	7835 篠原 智幸
7836 平尾 貴行	7837 橋本 禎史	7838 中村 克彦
7839 三浦 弘樹	7840 宮部 友博	7841 金 必宰
7842 中村 亮一	7844 劉 智奇	7845 西川 佳男
7846 三好 徹也	7847 柴田 辰夫	7848 小畑 昌之
7849 天野 悟	7850 一刀 弘真	7851 石井 庸介
7852 矢部 茂	7853 水上 聡	7854 永留 浩
7855 下平 高弘	7856 Schlegl Thomas	7857 湯川 隆志
7858 齋藤 康之	7859 富田 邦剛	7860 平松信一郎
7861 鈴木 徹	7862 川島 到	7863 岡 洋志
7864 黄 潤權	7865 水谷 元	7866 田野 豊
7867 吉田 剛	7868 橋田 貴雄	7869 平松 雅巳
7870 川端 龍哉	7871 河原 寛之	7872 塚田 茂和
7873 横井 章泰	7874 森田 聡	7875 織田 浩史
7876 鈴木 秀和	7877 井本 喜隆	7878 松本 祐二
7880 川原 司	7882 中後 大輔	7883 畑田 光章
7884 山根 章生	7885 杉森 健司	7886 森島 三恵
7887 三上 孝一	7888 玉村 篤士	7889 伊野 智行
7891 朱 留存	7892 竹村 裕	7893 松本 公輔

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ウム予稿集	10,000円
第5回ロボティクスシンポジウム予稿集	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	
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	
第59回こうすればロボットが簡単に動かせる	
第60回ネットワークとロボティクス	
第61回実時間UNIXによるロボット制御の最新動向	

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
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2号 [ミニ特集]	作業の教示とプログラミング
第3号 [特集]	高度道路交通システム
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
第7号 ["]	感性とロボット
第8号 ["]	ETS VIIにおける宇宙ロボット実験
第18巻 第1号 ["]	21世紀の医療とロボティクス
第2号 ["]	21世紀の玩具とロボティクス
第3号 ["]	新しいモデリングパラダイムを目指して
第4号 ["]	産業用ロボットの昨日、今日、明日
第5号 ["]	21世紀の産学共同

刊行物のご注文は書面にて事務局あてにお申し込みください。

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。また、第11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。(学会ホームページも併せてご参照ください。)

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

早稲田大学理工学部機械工学科 教員公募

専門分野, 担当科目, 希望する人材:

- (1) 専門分野 バイオエンジニアリング分野
(2) 担当科目

研究室単位で実施するゼミナールや実習(3年次), 卒業論文(4年次)に加え, 1~3年次生を対象とした主要科目のなかで, 「メカトロニクス・計測技術」あるいは「機械系の力学」に関連する講義, 実験, 実習科目。

また, 助教授, 教授の場合には, 上記に加えて, 大学院における研究指導と関連する分野の講義, 演習科目。

- (3) 希望する人材

教育面では, 機械工学を基盤とし, 学際分野, 境界領域における創造的開発エンジニアの育成に使命感と志をもって取り組める方。

研究面では, バイオエンジニアリング分野(医療・健康・福祉やバイオテクノロジーなど)において, 生命・生体的な観点から, 独創的な機械システムやロボットなどを構想, 設計, 開発でき, 異分野や国際交流などを通じて, 先導的な研究を精力的に展開していける方。

募集人員: 1名

職 名: 専任講師または助教授, 場合によっては教授

(年齢, 業績, 経験等によって異なります。また本学では講座制をとっておらず, 着任時から独立の研究室をもっていただきます)

年 齢: 着任時 35歳前後または 45歳前後

応募資格: 教育・研究に熱意があり, 当該分野で研究業績が優れ, 博士の学位を有する方

着任時期: 2001年4月

提出書類: ・履歴書(市販用紙に本人自筆のもの, 写真添付)

- ・業績リスト
- ・主要論文, 著書, 特許等の抜粋(コピーで可, 2部提出)
- ・所属学協会名および学協会内での活動状況, その他の関連活動の状況
- ・早稲田大学における教育・研究に対する抱負(1,000字程度)
- ・現在の研究あるいは業務の内容と応募者が発揮された独創性等(2,000字程度)
- ・照会可能な方2名の氏名, 所属・役職と連絡先

応募締切: 2000年9月30日(土)

書類提出先: 〒169 8555 東京都新宿区大久保3-4-1 /
早稲田大学理工学部機械工学科連絡事務室 60 208 気付 /
主任教授 浅川基男 宛

なお, 封筒に「機械工学科教員公募書類在中」と朱記し郵送して下さい。

応募書類は原則として返却いたしません。

選考方法: ・書類審査: 10月28日(土)までに結果を直接本人に通知します。

・面接審査: 候補者若干名につき, 11月初旬に来学いただき, 面接させていただきます。結果は直接本人に通知いたします。

問合せ先: 機械工学科連絡事務室 / 主任教授 浅川基男 まで /
電話 (03) 5286 3005 / FAX (03) 5286 3493

ホームページ:

応募される方は, 下記のホームページにおいて, 公募の詳細, 学科の概要および具体的なカリキュラムなどについて必ずご参照下さい。

<http://www.mech.waseda.ac.jp>

慶應義塾大学理工学部・ 大学院理工学研究科教員公募

職名・人員: 専任講師(または助教授)1名

所 属: 学部はシステムデザイン工学科, 大学院は開放環境科学専攻(空間・環境デザイン工学専修)に所属

専門分野: 以下のキーワードに関連した革新的なデザインメソッドロジーの研究分野

【キーワード】: コンセプトデザイン, 情報技術(IT)を駆使したデザイン方法論, 空間デザイン, システムデザイン(ヒューマンメディア, システム統合化技術など)

応募資格: 博士学位取得者(年齢は35歳位までが望ましい)

着任時期: 平成13年4月1日

提出書類: (1)履歴書(写真貼付), (2)研究業績リスト, (3)論文別刷(コピー可), 作品, (4)これまでの研究概要と今後の抱負(1,500字程度)

応募締切: 9月15日

照 会 先: 〒223 8522 横浜市港北区日吉3-14-1

慶應義塾大学理工学部システムデザイン工学科主任

佐野 昭

TEL (045) 566 1730, E mail: sano@sd.keio.ac.jp

同大学院理工学研究科開放環境科学専攻

空間・環境デザイン 工学専修主任 吉田和夫

TEL (045) 566 1743, E mail: yoshida@sd.keio.ac.jp

書類提出先: 上記のいずれかの教員に郵送(書留)してください。

阿南工業高等専門学校機械工学科 教官公募

職名・人員: 機械工学科 助手 1名

担当分野: メカトロニクス, 制御工学(機械系)

応募資格: (1)平成13年4月1日現在で30歳以下

(2)機械工学科系を専攻し, 博士の学位を有する者(取得見込みの者を含む)

(3)心身とも健康で教育・研究に強い意欲があり, 学生指導に熱意を持つ者

採用予定日: 平成13年4月1日

提出書類: (1)履歴書(市販用紙に本人自筆, 写真貼付)

(2)研究業績一覧表(研究論文, 学会での活動状況など)

(3)主要研究論文の別刷(コピー可)

(4)着任後の高専における教育・研究に対する抱負(A4サイズ 1,000字程度, 様式は任意)

(5)推薦書 2通(自薦・他薦は問わない)

応募締切: 平成12年10月20日(金)必着

書類提出先: 〒774 0017 徳島県阿南市見能林町青木265

阿南工業高等専門学校 庶務課人事係

Tel. 0884 23 7105(直通)

(簡易書留で, 封筒には「機械工学科教官応募書類在中」と朱書のこと)

問合せ先: 阿南工業高等専門学校 機械工学科主任 吉川勝幸

Tel. 0884 23 7154(直通)

E mail: yosikawa@anan.nct.ac.jp