

# カレンダー

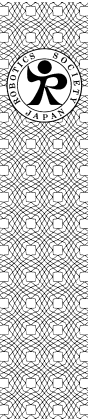
(2000年10月～2001年12月)

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
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
10/26・10/27	No. 00 57 講習会 安全を支え、新機能を創出するバイオメトリクス	東 京		18巻7号・13
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
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
11/8	第40回人工知能セミナー「デジタル多チャンネル時代のバーチャルコンテンツと AI 技術」	東 京		18巻7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
11/21・11/22	SICE セミナー「現代制御理論入門」	東 京		18巻7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
11/29	No. 00 60 研修会 VR ロボメカ技術次世代テレコミュニケーション	大 阪		18巻7号・13
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
12/21・12/22	SICE システムインテグレーション部門学術講演会 (SI 2000)	東 京	論文締切 11/10	18巻7号・13
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	論文締切 11/5	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	論文締切 11/24	18巻5号・11
1/26・1/27	第13回自律分散システムシンポジウム	福 岡	論文締切 12/1	18巻7号・13
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	論文締切 12/20	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・シンポジウム	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 (ISA TP 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

お 知 ら せ

開催日	行 事	開催地	申込締切日	会誌掲載号
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	論文締切 5/1	18巻2号・9
9/21～9/23	IMEKO/SICE/IEEE International Symposium on Measurement, Analysis and Modeling of Human Functions (ISHF 2001)	北 海 道	申込締切 1/15	18巻7号・13
9/26～9/28	第2回ピ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
12/12～12/15	Second International Symposium on Environmentally Conscious Design and Inverse Manufacturing (EcoDesign 2001)	東 京	論文締切 9/予定	18巻7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。 )



## 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。

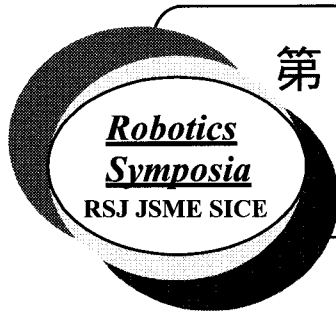
〒113 0033 東京都文京区本郷2 19 7  
ブルービルディング2階  
日本ロボット学会 名簿係宛

## 日本ロボット学会誌第18巻第8号予定目次(11月刊)

特集「未来志向大型ロボットプロジェクト」(仮)

特集について 近野 敦(東北大)  
 [ 解説 ] 未来開拓学術研究マイクロメカトロニクス・ソフトメカニクス 岡村弘之・井上博允(理科大・東大)  
 スーパーメカノシステムの研究: 東工大 COE プロジェクト 広瀬茂男・古田勝久・美多勉(東工大・電機大)  
 東北大学ベンチャー・ビジネス・ラボラトリー  
 脳を創る CREST プログラム 江刺正喜(東北大) 甘利俊一(理研)  
 川人学習動態脳プロジェクト  
 川人光男(科学技術振興事業団)  
 ロボカップ戦略: 研究プロジェクトとしての意義と価値  
 浅田 稔・北野宏明(大阪大, 他)  
 産業科学技術研究開発制度「マイクロマシン技術の研究開発」  
 石川雄一・本間一弘(機械研・マイクロマシンセンター)  
 人間協調・共存型ロボットシステム  
 井上博允・比留川博久(東大・電総研)  
 その他, 談話室, 応募論文等

# 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<sup>注1</sup>。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」<br>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<br>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、営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制御ネットワークシステムの実現

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します。

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

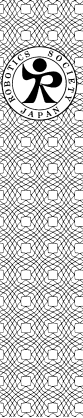
## 共催・協賛行事のお知らせ

## 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
Second International Symposium on Environmentally Conscious Design and Inverse Manufacturing (EcoDesign 2001) エコデザイン学会連合(幹事団体:エレクトロニクス実装学会 予定)		2001年12月12日(水)~12月15日(土) 東京ビッグサイト会議棟 (エコプロダクト展とあわせて開催) First Call for Paper 2000年9月 Proceedings 原稿締切 2001年9月	EcoDesign 2001 係 (財)日本学会事務センター内 〒113 8622 東京都文京区本駒込 5 16 9 TEL.03 5814 1430 FAX.03 5814 5845 E mail: van@bcasj.or.jp

## 本会協賛行事

No.00 57 講習会 安全を支え,新機能を創出するバイオメトリクス	日本機械学会	2000年10月26日(木)・10月27日(金) 東京工業大学百年記念館フェライト会議室 (東京都目黒区大岡山 2 12 1)	担当 桑原武夫(社)日本機械学会情報 能・精密機器部門 <a href="http://www.jsme.or.jp/">http://www.jsme.or.jp/</a> 〒160 0016 東京都新宿区信濃町 35 TEL.03 5360 3500(代) FAX.03 5360 3508 E mail: kuwabara@jsme.or.jp
第40回人工知能セミナー「デジタル多チャンネル時代のバーチャルコンテンツとAI技術」	人工知能学会	2000年11月8日(水) 早稲田大学国際会議場 第3会議室 (東京都新宿区西早稲田 1 6 1) TEL.03 5286 1755	(社)人工知能学会事務局 〒162 0821 東京都新宿区津久戸町 4 7 402 TEL.03 5261 3401 FAX.03 5261 3402 E mail: account@ai_gakkai.or.jp <a href="http://www.soc.nacsis.ac.jp/jsai/seminar/">http://www.soc.nacsis.ac.jp/jsai/seminar/</a>
SICE セミナー「現代制御理論入門」	計測自動制御学会	2000年11月21日(火)・11月22日(水) 東京工業大学百年記念館 第一会議室 (東京都目黒区大岡山 2 12 1) TEL.03 5734 2347	申込先 計測自動制御学会セミナー担当 〒113 0033 東京都文京区本郷 1 35 28 303 TEL.03 3814 4121 FAX.03 3814 4699 E mail: seminar@sice.or.jp 問合せ先 阿部直人 制御部門事業委員会 TEL.044 934 7358 FAX.044 934 7907 E mail: abe@messe.meiji.ac.jp
No.00 60 研修会 VRロボメカ技術次世代テレコミュニケーション	日本機械学会	2000年11月29日(水) 大阪大学コンベンションセンター TEL.06 6879 7171	申込先 佐藤秋雄(社)日本機械学会ロボテ イクス・メカトロニクス部門担当 TEL.03 5360 3505 FAX.03 5360 3509 E mail: satoh@jsme.or.jp 問合せ先 細田耕 大阪大学大学院工学研究科 TEL.06 6879 7349 FAX.06 6879 7348 E mail: hosoda@ams.eng.osaka.u.ac.jp
SICE システムインテグレーション部門学術講演会(SI 2000)	計測移動制御学会	2000年12月21日(木)・12月22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) 講演申込締切 2000年8月31日 論文集原稿締切 2000年11月10日	プログラム委員長 水上真 〒108 8548 東京都港区芝浦 3 9 14 芝浦工業大学電気工学科 TEL.03 5476 2463 FAX.03 5476 3068 E mail: mizukawa@sic.shibaura-it.ac.jp
第13回自律分散システムシンポジウム	計測自動制御学会	2001年1月26日(金)・1月27日(土) 福岡ソフトリサーチパーク (福岡県福岡市早良区百道浜 2 1 22) TEL.092 862 3400 <a href="http://www.fukuoka-srp.co.jp/">http://www.fukuoka-srp.co.jp/</a> 申込締切 2000年10月16日 原稿締切 2000年12月1日	木村真一 郵政省通信総合研究所宇宙通信部 宇宙技術研究室 〒184 8795 東京都小金井市貫井北町 4 2 1 TEL.042 327 7514 FAX.042 327 6699 <a href="http://www.crl.go.jp/ut/sice-das">http://www.crl.go.jp/ut/sice-das</a>
IMEKO/SICE/IEEE International Symposium on Measurement, Analysis and Modeling of Human Functions (ISHF 2001)	IMEKO/SICE/IEEE	2001年9月21日(金)~23日(日) Hokaido University, Sapporo, Japan  January 15, 2001 Org. Session proposals February 15, 2001 Submissions of full length papers July 16, 2001 Submissions of final camera ready papers	ISHF 2001 Secretariat Dr. Tosi-yuki Kondo Department of Computational Intelligence and Systems Science, Interdisciplinary Graduate School of Science and Engineer- ing, Tokyo Institute of Technology. 4259, Nagatsuta, Midori ku, Yokohama, 226 8502, Japan



# 英文論文集のページ

## ◇ ◇ ◇ ADVANCED ROBOTICS ◇ ◇ ◇

### Vol.13, No.1 (1999) 目次

- Analysis of a robot system with a passive damper for force and impact control ..... Y. Oh and W. K. Chung  
 Stability compensation of a mobile manipulator by manipulator motion: feasibility and planning ..... Q. Huang, K. Tanie and S. Sugano  
 Safety-oriented system in human-machine cooperative work using ER fluid and task-oriented sensing ..... A. Kawaji, F. Arai, T. Fukuda, H. Matsuura and H. Ota  
 Robot actuation with low-pressure air-powered motors ..... Y. Zhang and A. Nishi  
 Trajectory planning in a dynamic workspace: a 'state-time space' approach ..... T. Fraichard

### Vol.13, No.2 (1999) 目次 Section focused on Field Robotics

- Editorial** ..... T. Fujii and Y. Kuroda  
 Analysis on the resistive forces acting on the bucket of a Load-Haul-Dump machine and a wheel loader in the scooping task ..... H. Takahashi, M. Hasegawa and E. Nakano  
 Minimum energy trajectory for an underwater manipulator and its simple planning method by using a Genetic Algorithm ..... E. Shintaku
- Regular Papers**  
 A learning control method for coordination of multiple manipulators holding a geometrically constrained object ..... T. Naniwa, S. Arimoto and K. Wada  
 Design and experiments on a personal robotic assistant ..... P. Dario, C. Laschi and E. Guglielmelli  
 Development of a physiological knee motion simulator ..... K. Kiguchi, T. Fukuda, Y. Koga, T. Watanabe, K. Terajima, T. Hayashi, M. Sakamoto, M. Matsueda, Y. Suzuki and H. Segawa  
 Posture estimation of a car-like mobile robot using disturbance conditions ..... M. C. Kim and W. K. Chung  
 Control of a module-type free-flying space robot system considering its manipulability ..... T. Komatsu

### Vol.13, No.3 (1999) 目次

#### Special Issue on Cutting Edge of Robotics in Japan '99

- Preface** ..... H. Kobayashi  
 The issue introduces 57 outstanding studies in Robotics Field.

### Vol.13, No.4 (1999) 目次

#### Special Issue on Selected Papers from IROS '98 (Part 1)

- Introduction** ..... K. Kosuge and S. Sugano  
 A distributed method for reconfiguration of a three-dimensional homogeneous structure ..... E. Yoshida, S. Murata, H. Kurokawa, K. Tomita and S. Kokaji  
 Probing the curvature of a convex object via discrete active touch ..... H. R. Choi, J. H. Kim and S. R. Oh  
 Tolerance-weighted L-Optimal experiment design: a new approach to task-directed sensing ..... J. De Geeter, J. De Schutter, H. Bruyninckx, H. Van Brussel and M. Decreton  
 Tele-nanorobotics using an atomic force microscope as a nanorobot and sensor ..... M. Sitti and H. Hashimoto  
 Human-robot integrated teleoperation ..... S. Lee, M. Kim and C.-W. Lee  
 A global planner for in-hand dextrous re-configuration of rigid objects ..... M. Cherif and K. K. Gupta  
 Integration of real-time planning and control in an unstructured manufacturing workcell ..... D. Xiao, B. K. Ghosh, N. Xi and T. J. Tarn

### Vol.13, No.5 (1999) 目次

- Collision force suppression using a passively movable human-friendly robot ..... H. O. Lim and K. Tanie  
 Quadruped free gait generation for straight-line and circular trajectories ..... S. Bai, K. H. Low and T. Zielinska  
 Pulse-signaling algorithm: a non-device-based robotics control and communication ..... M. Parnichkun and P. Airtan  
 Modeling of a scanning laser range sensor for robotic applications ..... N. E. Pears

### Vol.13, No.6 (2000) 目次

#### Special issue on Selected Papers from IROS '98 (Part 2)

- Automatic tuning of pneumatic servo actuators ..... S. Aziz and G. M. Bone  
 Control system for motion control of a piezoelectric micromanipulation robot ..... K. Santa and S. Fatikow  
 A three-dimensional self-reconfigurable system ..... H. Kurokawa, S. Murata, E. Yoshida, K. Tomita and S. Kokaji  
 A new controller design scheme for cooperating manipulators – a reliable design approach ..... T. Hoshino, M. Hara and K. Furuta  
 Motion control of dual-aim long-reach manipulators ..... A. Gouo, D. N. Nenchev, K. Yoshida and M. Uchiyama  
 Object location based on sensor fusion of visual and tactual sensing ..... G. Kinoshita, Y. Ikhsan and H. Osumi

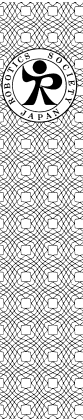
### Vol.13, No.7 (2000) 目次

- Mechanical construction of a human vocal system for singing voice production ..... H. Sawada and S. Hashimoto  
 A new continuous-curvature line/path-tracking method for car-like vehicles ..... Y. J. Kanayama and F. Fahroo  
 A validation of the penalty model for collisions ..... A. Deguet, A. Joukhadar and C. Laugier  
 An energetic control based on limit cycles for stabilization of fast legged robots ..... N. Nadjar-Gauthier, N. K. M'Sirdi, N. Manamani and D. El Ghanami

### Vol. 13, No. 8 (2000) 目次

#### Special Issue on RoboCup (1)

- Preface** ..... M. Asada and H. Asama  
 The RoboCup humanoid challenge as the millennium challenge for advanced robotics ..... H. Kitano and M. Asada  
 Robot soccer in education ..... H. H. Lund  
 The CMUnited-98 champion small-robot team ..... M. Veloso, M. Bowling and P. Stone  
 A cognitive robot architecture based on tactile and visual information ..... K. Terada, T. Nakamura, H. Takeda and T. Nishida  
 Using time-encoded terrain maps for cooperation planning ..... T. Edmonds, A. Rowstron and A. Hopper



---

**ADVANCED ROBOTICS VOL.14, NO.1 , Special Issue on RoboCup (2) Abstract**


---

**Full paper****Integration of vision and walking skills together with high-level strategies for quadruped robots to play soccer**

VINCENT HUGEL, PATRICK BONNIN, JEAN CHRISTOPHE BOURAMOUE and PIERRE BLAZEVIC

**Abstract**—Legged robots taking part in real multi-agent activities represent a very innovative challenge. This domain of research requires developments in three main areas. First, without any feedback information from the environment, there is no way for robots to achieve some tasks autonomously. Fortunately, the quadruped ‘Sony’ prototypes on which all experiments are carried out are equipped with an enhanced vision system; thanks to its CCD camera located in its head, the robot can obtain color images of the scene around it. Extracting relevant information from the images captured is not easy since it must be done onboard in real time. Moreover, image treatment procedures should have high process rates for the robot to reach quickly in front of unexpected events. A special vision module composed of three parts has been designed for these purposes. The second point to focus on it’s the walking ability of the robot. Quadrupeds are designed to move efficiently and rapidly on flat ground. The objective of the walking module is to generate appropriate walking patterns allowing the machine to walk in the desired direction. Walking gaits are produced like reflexes by the robot itself to adapt to the situation. With regard to the design of these gaits, emphasis has been put on increasing speed and mastering transitions. Finally, the machine should be given a minimum of intelligence since it has to manage vision information and its walking gaits by itself. When involved in situations of cooperation or competition or both, like in a soccer game, a high-level supervision task is welcome. The paper presents detailed developments of these three points and describes how they are implemented on a real robot.

**Short papers****On-board control in the RoboCup small robots league**

ANDREAS BIRK, HOLGER KENN and THOMAS WALLE

**Abstract**—We present the most recent version of our RoboCube system, a special robot controller hand-tailored for players in the small robots league. The RoboCube is conceptualized to implement players with as many on-board features as possible in an extremely flexible way. For this purpose, the RoboCube provides significant computation power and memory as well as a multitude of I/O interfaces within the space constraints. As it facilitates the use of many sensors and effectors, including their on-board processing, the RoboCube allows us to explore a large number of different robots and team set-ups.

**MAPS: a system for multi-agent coordination**

ASHLEY TEWS and GORDON WYETH

**Abstract**—MAPS (Multi-Agent Planning System) is a system for multi-agent coordination that has been developed in the robot soccer domain. It uses potential fields to model the environment and provide directives for the robots. The key feature that enables successful coordination is the use of a shared world model. This paper describes MAPS and demonstrates it as a viable coordination system for use in multiple robot domains.

**Small robot agents with on-board vision and local intelligence**

THOMAS BRAUNL and BIRGIT GRAF

**Abstract**—We designed a family of completely autonomous mobile robots with local intelligence. We developed a controller with a variety of digital and analog I/O facilities and the operating system RoBIOS, which allow maximum flexibility. The robots have a number of on-board sensors, including vision, and do not rely on global sensor systems. The on-board computing power is sufficient to analyze several color images per second. This enables the robots to perform several different task such as navigation, map generation or intelligent group behavior and does not limit them to the game of robot soccer.

**Educational features of robot contests: the RoboCup-98 survey**

ITOR M. VERNER and SHLOMO WAKS

**Abstract**—Typical features of entry-, junior- and advanced-level robot contests are presented. The RoboCup educational survey method is considered. Characteristic data on the team members, their activities and motivation to participate in the program, as indicated by the questionnaire results, are discussed. New initiatives directly related to education are derived.

**A programming environment for real-time control of distributed multiple robotic systems**

MAURIZIO PIAGGIO, ANTONIO SGORBISSA and RENATO ZACCARIA

**Abstract**—In recent years there has been great interest in robot software control architectures. However, although many interesting solutions have been presented, most of the research problems tackled related to a single robot perception, navigation and action in everyday environments. Instead, most of the practical applications of mobile robotics for service tasks in civilian environments consist of systems composed of multiple robots communicating with each other, with external sensing and actuating devices, and with external supervising workstations. RoboCup offers a great opportunity to deal with this problem. In fact the software architecture of a robot soccer player must allow successful intra-robot integration of the different activities (visual perception, path planning, strategy planning, motion control, etc.) spanning many different types of representation (raw sensor data, images, symbolic plans, etc.) and it must also guarantee successful inter-robot integration by supporting communication and cooperation. This paper focuses on this problem, presenting ETHNOS-IV – a programming environment for the design of a real-time control system composed of different robots, devices and external supervising or control stations – which has been successfully used within the Italian ART robot team in the RoboCup-99 competition. ETHNOS provides support from three main point of views which will be addressed in detail: inter-robot and intra-robot communication, real-time task scheduling, and software engineering and code reuse. Experimental results illustrating the advantages of this approach will also be presented.



# 学会からのお知らせ

社団法人 日本ロボット学会定款

1990年11月 2日制定  
1991年 2月 1日施行  
1995年 3月10日改訂  
2000年 3月10日改訂

## 第1章 総 則

(名 称)

第1条 本会は、社団法人日本ロボット学会と称する。その英文表記を、The Robotics Society of Japan とする。

(事務所)

第2条 本会は、事務所を東京都文京区本郷2丁目19番7号に置く。

(支 部)

第3条 本会は、理事会の議決を経て、必要の地に支部を置くことができる。

## 第2章 目的及び事業

(目 的)

第4条 本会は、ロボット学とその応用に関する研究の進展と知識の普及をはかり、もって学術・技術ならびに産業の振興発展に寄与することを目的とする。

(事 業)

第5条 本会は、前条の目的を達成するために、次の事業を行う。

- (1) 学術集会、講習会及び見学会等の開催
- (2) 学会誌、欧文誌、その他刊行物の発行
- (3) 研究及び調査
- (4) 研究の奨励及び研究業績の表彰
- (5) 内外の関連学術団体との連絡及び協力
- (6) その他、目的を達成するために必要な事業

## 第3章 会 員

(種 別)

第6条 本会の会員は次のとおりとする。

- (1) 正会員 本会の目的事業範囲において、専門の学識又は相当の経験を有する個人
- (2) 学生会員 本会の目的事業範囲に関する課程を置く学校・大学・大学院において、その課程を履修している個人。
- (3) 賛助会員 本会の目的事業に賛同し、その事業を援助する個人又は団体
- (4) 名誉会員 本会の目的事業範囲において、特別の功績があり、総会の議決を経て推薦された個人

(入 会)

第7条 本会の会員になろうとする者は、入会申込書を会長に提出し、理事会の承認を受けなければならない。ただし、名誉会員に推薦された者は、入会の手続きを要せず、本人の承諾をもって会員となる。

2 現に正会員である者が名誉会員となる場合、正会員としての身分を併せて継続することができる。

(入会金及び会費)

- 第8条 本会に入会し、会員になろうとする者は入会金を納入しなければならない。
- 2 会員は会費を納入しなければならない。
  - 3 前二項にかかわらず、名誉会員は入会金及び会費を納入することを要しない。
  - 4 会員が資格を喪失した場合、既納の入会金及び会費は、いかなる事由があっても返還しない。
  - 5 入会金及び会費については、この定款に定めるほか、総会において別に定める。

(資格の喪失)

- 第9条 会員は、次の事由によってその資格を喪失する。
- (1) 退会したとき
  - (2) 禁治産者若しくは準禁治産者又は破産の宣告を受けたとき
  - (3) 死亡し、若しくは失踪宣告を受け、又は団体である会員が解散したとき
  - (4) 除名されたとき

(退 会)

- 第10条 会員で退会しようとする者は、未納の会費を完納した上、理由を付して退会届を会長に提出しなければならない。

(除 名)

- 第11条 会員が次の各号の一に該当するときは、総会の議決を経て、会長がこれを除名することができる。この場合、その会員に対し、議決する前に弁明の機会を与えなければならない。
- (1) 本会の名誉を傷つけ、又は本会の目的に違反する行為があったとき
  - (2) 本会の会員としての義務に違反したとき

#### 第4章 役員、評議員及び職員

(役 員)

- 第12条 本会には、次の役員を置く。
- (1) 理事 15名以上20名以内（うち会長1名、副会長2名）
  - (2) 監事 2名

(役員を選任)

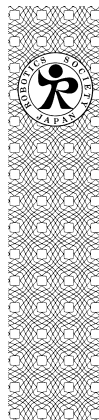
- 第13条 理事(会長及び副会長を含む)及び監事は、総会において正会員の中から選任する。
- 2 特定の理事とその親族その他特別の関係のある者の合計数は、理事現在数の3分の1を越えてはならない。
  - 3 理事と監事は相互に兼ねることができない。

(理事の職務)

- 第14条 会長は、本会の業務を総理し、本会を代表する。
- 2 会長に事故のあるとき、又は会長が欠けたときは、あらかじめ会長が指名した順序により副会長がその職務を代理し、又はその職務を行う。
  - 3 副会長は、会長を補佐し、理事会及び総会の議決した事項を処理する。
  - 4 理事は、理事会を組織して、この定款に定めるもののほか、本会の総会の権限に属せしめられた事項以外の事項を議決し、執行する。

(監事の職務)

- 第15条 監事は、本会の業務及び財産に関し、次の職務を行う。
- (1) 本会の財産の状況を監査すること
  - (2) 理事の業務執行の状況を監査すること
  - (3) 財産の状況又は業務の執行について不整の事実を発見したときは、これを理事会、総会又は文部大臣に報告すること
  - (4) 前号の報告をするために必要があるときは、理事会又は総会を招集すること



(役員任期)

- 第16条 本会の役員任期は、2年とし、毎年理事及び監事のおおの半数を改選する。
- 2 役員任期は通常総会の日翌日から起算する。
  - 3 補欠又は増員により選任された役員任期は、前任者又は現任者の残任期間とする。
  - 4 役員は、その任期満了後でも、後任者が就任するまでは、なおその職務を行う。

(役員解任)

- 第17条 役員が次の各号の一に該当するときは、理事会における理事現在数の4分の3以上の議決及び総会における出席者数の4分の3以上の議決によりこれを解任することができる。この場合、その役員に対し、議決する前に弁明の機会を与えなければならない。
- (1) 心身の故障のため職務の執行に堪えないと認められるとき
  - (2) 職務上の義務違反その他役員としてふさわしくない行為があると認められるとき

(評議員)

- 第18条 本会には、評議員50名以上100名以内を置く。
- 2 評議員は、総会において正会員の中から選任する。
  - 3 評議員と役員は相互に兼ねることができない。
  - 4 評議員任期は2年とする。評議員任期について第16条の第二項以降の規定を準用する。この場合、「役員」とあるのは「評議員」と読み替えるものとする。
  - 5 評議員ならびに第12条に規定する理事をもって、民法上の社員とする。

(職員)

- 第19条 本会の事務を処理するために、所要の職員を置く。
- 2 職員は、会長が任免する。
  - 3 職員は、有給とする。

## 第5章 会 議

(理事会の招集等)

- 第20条 理事会は毎年6回以上会長が招集する。ただし、理事現在数の3分の1以上又は監事から会議に付すべき事項を示して理事会の招集を請求されたとき、会長はその請求の日から10日以内に臨時理事会を招集しなければならない。
- 2 理事会の議長は会長とする。ただし、臨時理事会の議長は出席理事の互選による。

(理事会の定足数等)

- 第21条 理事会は、理事現在数の3分の2以上の者が出席しなければ、議事を開き議決することができない。ただし、当該議事につき書面をもって、あらかじめ意志を表示した者は、出席者とみなす。
- 2 理事会の議事は、この定款に別段の定めがある場合を除くほか、出席理事の過半数をもって決し、可否同数のときは、議長の決するところによる。

(総会の構成)

- 第22条 総会は、評議員ならびに理事をもって構成する。

(総会の招集)

- 第23条 総会は、通常総会と臨時総会とする。
- 2 通常総会は、毎年1回会長が招集する。
  - 3 臨時総会は理事会が必要と認めたとき、又は正会員の5分の1以上もしくは評議員の4分の1以上あるいは監事から会議に付すべき事項を示して召集を請求されたとき、会長が招集する。請求により臨時総会を開くときは請求のあった日から1ヶ月以内にこれを開催しなければならない。
  - 4 総会の招集は、少なくとも10日前までに、その会議の日時、場所及び審議事項を記載した書面をもって通知しなければならない。

(総会の議長)

- 第24条 通常総会の議長は会長とし、臨時総会の議長は会議のつど出席者の互選で定める。

(総会の議決事項)

第25条 総会は、この定款に別に定めるもののほか、次の事項を議決する。

- (1) 事業計画及び収支予算についての事項
- (2) 事業報告及び収支決算についての事項
- (3) 財産目録及び貸借対照表についての事項
- (4) その他、本会の運営に関する重要事項

(総会の定足数等)

第26条 総会は、第22条に定める総会構成員の過半数が出席しなければ議事を開き、議決することができない。この場合、当該議事につき書面をもってあらかじめ意志を表示した者及び他の総会構成員を代理人として表決を委任した者は、出席者とみなす。

- 2 総会の議事は、この定款に別段の定めがある場合を除くほか、出席者の過半数をもって決し、可否同数のときは議長が決するところによる。
- 3 すべての一般正会員は、総会に参加し、議長の了解を得て意見を述べる権利を有するものとする。ただし表決に加わることはできない。

(会員への通知)

第27条 総会の議事の要領及び議決した事項は、全会員に通知する。

(議事録)

第28条 理事会、総会では議長が議事録を作成し、議長及び出席者の代表2名以上が署名押印の上、これを保存する

## 第6章 資産及び会計

(資産の構成)

第29条 本会の資産は次のとおりとする。

- (1) 設立当初の財産目録記載の財産
- (2) 入会金及び会費
- (3) 資産から生ずる収入
- (4) 事業に伴う収入
- (5) 寄附金品
- (6) その他の収入

(資産の種類)

第30条 本会の資産を分けて、基本財産及び運用財産の2種とする。

2 基本財産は、次に掲げるものをもって構成する。

- (1) 設立当初の財産目録のうち、基本財産の部に記載する財産
- (2) 基本財産とすることを指定し、かつ理事会でこれを受け入れることとして寄附された財産
- (3) 理事会で基本財産に繰り入れることを議決した財産

3 運用財産は、基本財産以外の資産とする。

(資産の管理)

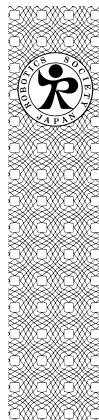
第31条 本会の資産は、会長が管理し、基本財産のうち現金は、理事会の議決を経て定期預金とする等確実な方法により、会長が保管する。

(基本財産の処分の制限)

第32条 基本財産は、譲渡し、交換し、担保に供し、又は運用財産に繰り入れてはならない。ただし、本会の事業遂行上やむを得ない理由があるときは、理事会及び総会の議決を経、かつ、文部大臣の承認を受けて、その一部に限りこれらの処分をすることができる。

(経費の支弁)

第33条 本会の事業遂行に要する経費は、運用財産をもって支弁する。



(事業計画及び収支予算)

第34条 本会の事業計画及びこれに伴う収支予算は、会長が編成し、理事会及び総会の議決を経て、毎会計年度開始前に文部大臣に届け出なければならない。事業計画及び収支予算を変更する場合も同様とする。

(収支決算)

第35条 本会の収支決算は、会長が作成し、財産目録、貸借対照表、事業報告書及び正味財産増減計算書並びに会員の異動状況書とともに、監事の意見を付け、理事会及び総会の承認を受けて、毎会計年度終了後3ヶ月以内に文部大臣に報告しなければならない。

2 本会の収支決算において正味財産の増加があるときは、理事会の議決及び総会の承認を受けて、その一部若しくは、全部を基本財産に編入し、又は翌年度に繰り越すものとする。

(長期借入金)

第36条 本会が資金の借入をしようとするときは、その会計年度の収入をもって償還する短期借入金を除き、理事会の議決を経、かつ、文部大臣の承認を受けなければならない。

(新たな義務の負担等)

第37条 第32条ただし書き及び前条の規定に該当する場合並びに収支予算で定めるものを除くほか、本会が新たな義務の負担又は権利の放棄のうち重要なものを行おうとするときは、理事会及び総会の議決を経なければならない。

(会計年度)

第38条 本会の会計年度は、毎年1月1日に始まり、同年12月31日に終わる。

## 第7章 定款の変更及び解散

(定款の変更)

第39条 この定款は、理事現在数及び総会構成員現在数の各々の4分の3以上の議決を経、かつ、文部大臣の認可を受けなければ、変更することができない。

(解 散)

第40条 本会の解散は、理事現在数及び総会構成員現在数の各々の4分の3以上の議決を経、かつ、文部大臣の許可を受けなければならない。

(残余財産の処分)

第41条 本会の解散に伴う残余財産は、理事現在数及び総会構成員現在数の各々の4分の3以上の議決を経、かつ、文部大臣の許可を受けて本会と類似の目的を有する公益法人に寄附するものとする。

## 第8章 補 則

(委員会)

第42条 本会の事業を円滑に実施するために、理事会の議決を経て、必要な委員会を置くことができる。

2 委員会は、常設のものと臨時的なもの2種とする。

3 委員会の委員長は、理事会の議決を経て、会長が委嘱する。

(書類及び帳簿の備付等)

第43条 本会の事務所には、次の書類及び帳簿を備えなければならない。ただし、他の法令により、これらに代わる書類及び帳簿を備えたときは、この限りではない。

- (1) 定款
- (2) 会員名簿
- (3) 役員、評議員及びその他の職員の名簿及び履歴書
- (4) 財産目録
- (5) 資産台帳及び負債台帳
- (6) 収入支出に関する帳簿及び証拠書類

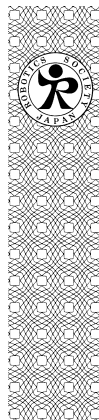
- (7) 理事会及び総会の議事に関する書類
  - (8) 処務日誌
  - (9) 官公署往復書類
  - (10) 収支予算書及び事業計画書
  - (11) 収支計算書及び事業報告書
  - (12) 貸借対照表
  - (13) 正味財産増減計算書
  - (14) その他必要な書類及び帳簿
- 2 前項第1号から第5号までの書類、同項第7号の書類、及び同項第10から13号までの書類は永年、同項第6号の帳簿及び書類は10年以上、同項第8号、第9号及び第14号の書類は1年以上保存しなければならない。

(細則)

第44条 会長は、この定款の実施のため、理事会及び総会の議決を経て細則を定めることができる。

附則

この定款は文部大臣の認可のあった日から施行する。



# 新入会員

(2000年8月・9月入会の会員)

## 正 会 員

7906 井出 萬盛	7907 竹内 郁雄	7908 Jung Hong
7921 山口 秀谷	7922 樹田 晃司	7927 増田 正信
7928 小松 隆行	7938 大古 英紀	7942 三浦 範大
7950 大滝 真人	7951 姜 聖哲	7964 秋山 淳
7971 忻 欣	7974 朴 鍾勳	7983 橋井 浩史
7984 勝井 基成	8013 河本 道生	8014 山下 淳也
8025 正宗 賢	8038 池澤 行雄	8039 大和 淳司
8051 前田 裕史	8061 田島 孝光	

## 学 生 会 員

7895 石田 雄一	7896 中村 明彦	7897 中村 久栄
7898 小林 友明	7899 坪田 智子	7900 内藤 大
7901 五十嵐 洋	7902 八木慎太郎	7903 輿石 欣吾
7904 高田 和豊	7905 戸田 健吾	7909 祖父江 誠
7910 目黒信太郎	7911 松野 裕介	7912 黄 慶九
7913 疋田 正章	7914 横山 哲也	7915 松浦 俊
7916 富澤 淳	7917 佐藤 晶一	7918 高橋 正徳
7919 天田 拓	7920 中村 裕	7923 板橋 毅
7924 高木 元	7925 筈川信一郎	7926 武藤 泉
7929 田中 浩平	7930 久米 洋平	7931 長崎 高巳
7932 吉海 智晃	7933 藤本 智也	7934 松田 昌史
7935 田中 竜彦	7936 三代健一郎	7937 土居 隆宏
7939 挽地 隆志	7940 佐藤 正雄	7941 徳島 新一
7943 Ramin Ghurchian	7944 生南 隆志	7945 柴田 智弘
7946 清水 昌幸	7947 富山 隆志	7948 金 成潤
7949 益原 絆	7952 笹部 慶智	7953 安井 大介
7954 小川 原也	7955 森 淳	7956 大橋 直弥
7957 金森 智彦	7958 谷口 祥平	7959 小太刀 崇
7960 辻岡 宏介	7961 宋 禄波	7962 陳 彬
7963 市橋 英之	7965 田熊 隆史	7966 松井 涉
7967 篠原 隆之	7968 神田 剛志	7969 宮前 健裕
7970 於久健太郎	7972 石井 峰雄	7973 丹代 将幸
7975 原 朗人	7976 高橋 恒介	7977 加藤 陽介

7978 加藤健太郎	7979 高山 和也	7980 上島 啓史
7981 谷 博之	7982 伊藤 研哉	7985 飯野 正和
7986 角谷 啓	7987 北村 直人	7988 谷本 幸一
7989 辻 徳生	7990 米村 玲	7991 生田 竜也
7992 森重 寿弘	7993 衣川 一行	7994 西野 豊
7995 堀内 洋平	7996 新妻 孝文	7997 市川 尋信
7998 入谷 浩司	7999 佐々木啓次	8000 紙 弘和
8001 小倉 慶満	8002 尾入 肇	8003 藤本 勲
8004 田中 健一	8005 越智 寿彦	8006 大原 正満
8007 内田 亮	8008 松本 大志	8009 須田 理央
8010 冢田 純一	8011 越智 一広	8012 佐藤 康一
8015 中島 洋二	8016 題府 慎一	8017 小松 雅和
8018 山本 明弘	8019 浦田 直紀	8020 疋田 雄児
8021 上村 拓人	8022 柴崎 航也	8023 堀井 啓介
8024 Nan Luan	8026 綾井 晴美	8027 千々和一真
8028 渡辺 浩崇	8029 稲田 智洋	8030 辻 隆弘
8031 中西 裕一	8032 浦久保孝光	8033 岸場 道郎
8034 山田 啓一	8035 中岡 政治	8036 Paulo Debenest
8037 高山 俊男	8040 大林 真人	8041 尾形 勝
8042 駄本理一郎	8043 村上 奈緒	8044 高木 健雄
8045 伊藤 正斎	8046 山本 祥大	8047 佐藤 理
8048 浜田 航一	8049 坪井 昭樹	8050 上原 大樹
8052 嶋 誠司	8053 黒須 明英	8054 蝶野 敦春
8055 石塚 喬	8056 宮崎 幸男	8057 Launay Fabien
8058 安達 隆夫	8059 天野 真輝	8060 大垣 孝司
8062 堀越 裕幸	8063 鈴木 統一	8064 大野 学
8065 西ノ平志子	8066 川除 宏司	8067 山木 威士
8068 浜野 博史	8069 本多 浩文	8070 中山耕一郎
8071 玉城 智史	8072 渡辺 健士	8073 奥村 悠
8074 水貝浩次郎	8075 大惠 克俊	

## 賛 助 会 員

S 214 ビー・エム・ダブリュー(株) 1口  
S 215 駿河精機(株) 1口

# 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(送料 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18回学術講演会予稿集	15,000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

IROS '90	10,000円(送料込)
IROS '91・IROS '93	15,000円(送料込)
ICRA '95	15,000円(送料込)

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	
第6号 [ " ] 器用な手	

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2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。(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

## 工学院大学機械システム工学科 教員公募

公募人員：助教または講師 1 名  
 着任時期：2001 年 4 月 1 日  
 専門分野：メカトロニクス，ロボティクス  
 担当科目：メカトロニクス，ロボティクス，計測工学等に関する講義および，実験・演習  
 応募資格：博士の学位を有し，当該分野での教育，研究ないし企業における経験のある方．年齢は 45 歳程度までの方．  
 提出書類：①履歴書（写真貼付）  
 ②研究業績一覧（著書，査読付き学術論文，国際会議，講演発表論文）と 2 編以上の主要論文の別刷り（コピー可）  
 ③現在までの研究業績の概要（受賞，助成金取得，特許等も記載のこと．1,000 字程度）  
 ④教育・研究に対する抱負（1,000 字程度）  
 ⑤応募者についてのコメントを求め得る方 2 名の氏名，所属，連絡先  
 書類送付先：〒163 8677 東京都新宿区西新宿 1 24 2  
 工学院大学機械システム工学科主任教授 北林興二 宛  
 書留にて「教育応募」と朱書きして下さい．原則として応募書類は返却しません．  
 応募期限：2000 年 10 月 31 日（必着）  
 問い合わせ先：工学院大学機械システム工学科教授 三浦宏文  
 TEL：03 3340 2586 FAX：03 3340 0108  
 E mail：miura@cc.kogakuin.ac.jp

## 東京工業大学大学院総合理工学研究科 精密機械システム専攻 教官公募

募集人員：助手 1 名  
 専門分野：ロボティクス  
 応募資格：30 歳ぐらいまで，博士号の学位を有する方，または平成 13 年 3 月までに取得見込みの方  
 着任時期：平成 13 年 4 月 1 日またはそれ以前  
 応募締切：平成 12 年 10 月 31 日  
 提出書類：(1) 履歴書，(2) 研究業績リスト，(3) 論文別刷またはコピー，(4) 今後の研究に対する抱負（2,000 字程度）  
 書類送付先・問合せ先：  
 〒 226 8502 横浜市緑区長津田町 4259  
 東京工業大学大学院総合理工学研究科精密機械システム専攻  
 助教 小保 透  
 TEL：045 924 5467 FAX：045 924 5442  
 E mail：omata@pms.titech.ac.jp  
 URL：http://www.titech.ac.jp/  
 応募書類は「教官応募書類」と朱書きし，(簡易)書留にてご送付ください．

## 静岡大学工学部機械工学科 教官公募

公募人員：助手 1 名  
 所 属：機械工学科  
 専門分野：画像処理を主としたセンシングシステムやロボットビジョンなどの計測情報処理に関係した分野を専門とし，機械系の学生に対するコンピューター，実験，製図等の指導を担当できる方  
 応募資格：博士の学位を有するかまたは取得見込みの方で，30 歳前後の方  
 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（論文，報告等）のリスト  
 3) 主要論文・報告書の別刷り又はコピー  
 4) 教育と研究に対する抱負（1,000 字程度）  
 5) 推薦状  
 応募締切：平成 12 年 11 月 16 日（木）必着  
 書類送付先及び問い合わせ先：  
 〒 432 8561 静岡県浜松市城北 3 5 1  
 静岡大学工学部機械工学科計測情報講座教授 金子 透  
 TEL・FAX：053 478 1070  
 E mail：kaneko@eng.shizuoka.ac.jp  
 (注) 応募書類は「教官応募書類」と朱書きし，簡易書留にて郵送して下さい．