お知らせ目次

□学会からのお知らせ
・2015 年度日本ロボット学会フェローのご紹介 …… お知らせ 2
・終身会員制度のご案内 …… お知らせ 3
・新しい和文誌論文査読システムに関してのお知らせ …… お知らせ 4
□カレンダー …… お知らせ 8
□主催行事のお知らせ
・第 33 回日本ロボット学会学術講演会開催案内 …… お知らせ 9
・IRH2015 インターナショナルロボットハイスクール …… お知らせ 16
・ロボット工学セミナーのご案内 …… お知らせ 20
□共催・協賛行事のお知らせ
・本会協賛・後援・協力行事 …… お知らせ 24
□理事会報告 …… お知らせ 26
□新入会員 …… お知らせ 27
□英文論文集のページ
・Call For Papers: Special Issue on Recent Advancements on Industrial Robot Technology …… お知らせ 28
□有料広告 …… お知らせ 29
□刊行物のご案内 …… お知らせ 32

学会からのお知らせ

2015 年度　日本ロボット学会フェローのご紹介

日本ロボット学会では，本会の管掌する学術技術分野の発展に顕著な貢献をされた正会員や，本会の運営発展に多大な貢献をされた正会員に対して，フェローの称号を授与してそのご功績を顕彰しております．

本年は，新しく下記の 7 名の方々がフェローに選ばれましたので，ここに謹んでご報告いたします．新フェローの方々の顕彰は，本会の第 33 回学術講演会の席上にて執り行われます．

なお，新フェローの皆様には，当該分野ならびに本会の発展のために，今後も引き続きご尽力・ご指導をいただきたく，切にお願い申し上げます．

記

新井　史人	マイクロ・ナノロボティクスおよび欧文誌発展ならびに学会運営への貢献
奥乃　　博	ロボット聴覚に関する研究分野の確立・技術開発・展開ならびに学会運営への貢献
佐久間一郎	ロボット技術の治療支援，手術支援ならびに学会運営への貢献
佐野　明人	歩行と触覚に関わる人間中心型ロボティクスならびに学会運営への貢献
橋本　秀紀	ロボティクスを用いた空間の知能化ならびに学会運営への貢献
松野　文俊	ロボット制御・レスキュー工学・論文誌改革ならびに学会運営への貢献
宮崎　文夫	ロボティクスおよび人とロボットのインタラクションに関する研究ならびに学会運営への貢献

（アイウエオ順，敬称略）

2016 年度フェローの推薦について（お願い）

日本ロボット学会では，創立 20 周年を機にフェロー制度を制定し，毎年顕彰を実施してきましたが，今回ここに 2016 年度のフェロー候補者の公募を行ないます．この制度は，本学会の正会員で，本学会の管掌する学術・技術分野の発展に顕著な貢献をなされた方々，もしくは本学会の運営発展に顕著な貢献をなされた方々に対し，フェローの称号を授与してその功績をたたえようとするものです．

フェロー候補者を推薦しようとする正会員は，他の 2 名の賛同者とともに所定の推薦書を本年 11 月末までに作成し提出して下さい．各候補者については，会長を委員長とする選考委員会が慎重に審議し，最終候補者を選定して理事会に提案し，理事会で最終決定します．決定された新フェローは，次回の学術講演会の場で公表し顕彰します．

推薦書に記載いただく内容は，（1）候補者および推薦者・賛同者の氏名・所属・連絡先などの情報，（2）候補者の教育歴，職歴，主な業績などの情報，（3）候補者の学会発表・論文・著書・特許・社内報告（企業所属者の場合）などの学界や産業界での活動状況です．推薦書書式の詳細については学会事務局までご請求ください．

終身会員制度のご案内

＜ご案内＞

日本ロボット学会は，会員資格として終身会員を設けております．趣旨は，65 歳以上の方に，経済的なご負担をかけない形で，続けて学会員として学会活動にご参加を頂きたいというものです．下記の条件を全て満たす方で，**正会員から終身会員への種別変更の申請を頂いた方につき**，理事会での審議の上，終身会員と認定させて頂きます．下記の終身会員の特典，無効化事項および終身会員への移行に伴う年会費の支払条件をご確認の上，ご検討頂ければ幸いです．

＜終身会員になるための条件＞

1）65 歳以上の正会員
2）種別変更申請時点で常勤職を持たない方
3）種別変更申請時の年度までの年会費を納入済みであること

＜終身会員の特典と無効化事項＞

● 特　　典

1） 種別変更申請のあった年度の次の年度分からの年会費の支払が免除されます．
2） 下記の無効化事項を除き，学術講演会や講習会等の参加費の会員価格，日本ロボット学会誌および欧文誌“Advanced Robotics”の電子購読等の会員専用サービスは引き続き提供させて頂きます．

● 無効化事項

1）学会誌冊子の配布を停止させて頂きます．ただし，最新号以外の解説記事および論文は，J-Stage にて電子閲覧できます．また，会告記事は，学会 HP より最新版のものをご覧いただけます．
2）定款第 5 条に定める代議員の選挙権，被選挙権および立候補権が無くなります．
3）定款第 5 条 10 項に定める各種書面の閲覧要求の権利が無くなります．

＜終身会員への移行に伴う年会費の支払条件＞

正会員から終身会員への種別変更を申請された時点の年度までの年会費はお支払い頂きます．また申請時点の年度以前の年度分の未納会費についてもお支払い頂きます．その上で，種別移行が受理された場合，申請時点の年度の次年度分からの年会費を免除させて頂きます．また申請時点までに，次年度分の年会費を前納頂いていた場合には，前納された年会費を返金させて頂きます．なお，日本ロボット学会の年度は，1 月 1 日~12 月 31 日となっております．

＜申請手続き＞

正会員から終身会員への種別変更をご希望の方は，下記の項目をご記入の上，下記事務局宛てにご返答ください．
頂いた申請については，理事会にて審議させて頂いた上で結果を連絡させて頂きます．

会員番号：
会員氏名：
生年月日：西暦　　年　　月　　日
住所等の最新の会員情報に関しては，学会 HP 会員専用サービス(http://www.rsj.or.jp/services/index)より改訂頂ければ幸いです．

＜申請の送付先および本件に関する問い合わせ先＞

一般社団法人　日本ロボット学会　事務局　会員管理係
Email:　service@rsj.or.jp　Tel: 03-3812-7594　Fax:03-3812-4628
〒113-0033　東京都文京区本郷 2-19-7　ブルービルディング 2 階

以　上

新しい和文誌論文査読システムに関してのお知らせ
2014年3月17日から和文誌論文の投稿システムと査読基準が変わりました!!

日本ロボット学会誌への論文投稿について

2014 年 3 月 17 日より日本ロボット学会論文誌（和文誌）は新しく生まれ変わりました．大きな改革は以下の 2 つです．

1. 論文評価の多様化
2. 論文投稿査読システム ScholarOne Manuscripts™ の導入

論文評価の多様化を実現することによって，様々な評価軸で投稿論文を評価できるシステムを導入しています．このため，従来の査読基準では採録が難しかった分野の論文も別の評価軸で評価される内容であれば採録されるようになりました．

また，論文投稿査読システム ScholarOne Manuscripts™ の導入は，多様な評価軸での査読においても，査読プロセスの効率化／省力化を図り，加えて，採録までの期間を短縮することができると期待されます．（詳細に関しましては http://www.rsj.or.jp/blog/archives/4852 をご覧ください．）

このように，日本ロボット学会論文誌（和文誌）はこれまで以上に魅力ある論文誌へと改革が行われました．新しく生まれ変わった日本ロボット学会論文誌への投稿をぜひご検討ください．皆様からの積極的な論文投稿をお待ちしております（参照：http://www.rsj.or.jp/journal/before_submission）.

論文査読小委員会委員長からのメッセージ

＜ロボット学の知の集積＞

このたび，日本ロボット学会の和文誌論文査読システムが刷新されました．日本ロボット学会は，1983 年の設立以来 30 年を超える歴史を有し，現在に至っています．その間に，ロボットは様々な分野に広がり，多様な目的も持つようになりました．このようなダイナミックな変化に対応して，今後のロボット学の知の集積たるべき学会誌は，従来にも増して重要な役割を担っております．ロボットに関わる知を，可能な限り多様に幅広く記載し，知の継承に役立てることが学会の一つの使命と思われます．そこで，(1) 要素，(2) システム設計・構築，(3) 人材育成・社会，(4) 実証実験の 4 分野を設立し，ロボットに関する新しい領域を積極的に掲載したいと考えます．

このように分野を設定し，各分野において評価を明確にすることによって，ロボット研究・開発に関する多様な知を日本ロボット学会に集積します．たとえば，ロボット作りの経験知は，多くの会員にとって極めて有用です．また，人材育成の方法を共有することなどが望まれます．このような知の集積は，世界的にもユニークであり，ロボットの実用化を促進すると期待されます．多くの会員の方々が多様な論文を日本ロボット学会に投稿することによって，幅広いロボットの知の結集がこれから始まります．

会員皆様のご理解とご協力をお願い致します．

日本ロボット学会誌　論文査読小委員会委員長　川村貞夫（立命館大学）

日本ロボット学会論文誌　査読の方針と基準

論文は **(A.) 新規性，(B.) 有用性，(C.) 提案性** の 3 つの評価を軸として査読されます．それぞれの評価軸の定義を以下に示します．

A. 新規性：ロボットに関する科学と技術の全般を対象とし， 新たな知見などが含まれていること．
B. 有用性：ロボットを利用して問題解決等に有用であること．ただし，実用化以前の萌芽的な内容も評価する．
C. 提案性：ロボティクスに寄与する新しい学術・技術領域，コンセプト，システム概念などが提起されていること．

また，論文を **(1)要素，(2)システム設計・構築，(3)人材育成・社会，(4)実証実験** の４分野に分類し，査読小委員会を分野ごとに独立させて，査読に際して分野の特殊性を考慮して評価を行います．以下に，各分野の査読の方針と基準を示します（上記の評価および分野は会誌掲載時に明記されます)．
皆様の積極的な論文投稿をお待ちしております．

(1) 要素分野

ロボットは，様々な要素を有機的に結合し，各要素の特徴を生かした動的システムである．要素分野では，センサー，コンピュータ，アクチュエータ，機構，モデリング，制御，アルゴリズム，ソフトウエア，インターフェイス，認知・認識，知能等の基幹要素に関する科学・技術を含む幅広い論文を査読対象とする．　査読方針としては，論文取扱規則で定義されている新規性，有用性，提案性を軸として評価する．
他の３分野（システム設計・構築，人材育成・社会，実証実験）に適する論文以外のすべての論文はこの分野に投稿いただきたい．

(2) システム設計・構築分野

これまで学術的な意義が十分には認められていなかった実用システムの設計・構築手法に価値を見出し，研究開発を促進するための査読基準を定義しなおすことで，産業競争力の強化に繋げたい．例えば，下記の総和により，社会で求められている課題の例示，それを解決する技術開発，実システムの設計・構築，それらを支える理論の研究活動を，正のスパイラルで結合し，産学官のコミュニティの醸成を牽引する論文分野を目指す．

1. 実社会で実用的に稼働しているシステムについて，開発目的に対するスペックイン，その投資効果に対する技術的，理論的考察，目的に対して過不足のない設計とその設計手法
2. システムが複雑化し，これまで重要な技術として価値があるとは十分には認められていなかったシステムの設計手法
3. システム構築を迅速化・低コスト化する手法の技術的価値の検討
4. これまでの価値基準では技術的新規性がないと思われるが，うまく動作している新しい応用システムの事例報告（うまく動作しない事例の報告)．ただし単なる「作ったら出来ましたという報告」ではないこと
5. 上記の④に対する科学的・工学的な視点から価値を高める議論を促進すること

(3) 人材育成・社会分野

人材育成

ロボット教育（ロボットを使った教育，およびロボット工学の教育）やロボットを用いた人材育成は，ロボットの動きが人の目を引きやすい，理解しやすい，また，ロボット技術が様々な技術の集合体であるという理由から，小中学校の理科教育から企業技術者の人材育成まで，幅広い学習者を対象として活用されてきました．また，ロボット工学が総合的な学問であることから，課題発見能力や自己解決能力の涵養，

構成論的な教育に適しているという特長があります．

しかしながら，教育や人材育成の対象である人間のコントロールが困難であること，その結果，教育効果の定量的評価が困難であること等の理由から，これまで教育や人材育成手法は，工学分野では学術的な評価の対象になってきませんでした．その結果，ロボット教育や人材育成手法が共有されず，教育手法や人材育成手法の改善や体系化が進まないという問題点がありました．

そこで，教育実績の定量的評価の確立，人材育成・教育手法の公開による質の改善プロセスの実現を目指して，ロボット教育，人材育成分野の論文を募集します．将来のロボット研究者やロボット技術のユーザでもあるRTSP人材の育成，ロボット教育による社会貢献を目指した論文を採録したいと思います．

人材育成分野では，下記，全ての内容が十分に含まれているかで査読を行います．

1. 下記の内容が十分に記述，説明されているか．データは，定量的な評価（数値）だけではなく，定性的・主観的な評価（アンケート，聞き取り調査，教育者側の学び）等も含む．
   ○問題提起，仮説：教育する学習内容や教育の対象，何をどこまで獲得させたいか
   ○提案：具体的な実施手順や開発した内容の説明，論点の指摘
   ○学習過程，データ：どのような学習活動が観察されたか，そこから想定される学習過程，提案内容を支持する事実の提示
   ○考察：実施した結果から得られた知見，結果の考察，社会的意義の説明
2. 論文の包含内容に，ロボット教育，ロボットによる人材育成としての妥当性があるか．
3. ロボット教育分野，授業設計や人材育成，社会全体に役立つ可能性が認められるか．汎用性，応用性は考慮されているか．

社会分野

次のイノベーションを引き起こす核となるであろうロボットの社会普及を目指したロボットシステムに関する研究論文を採択することによって，ロボット分野の発展とロボット学による社会貢献を実現したい．そこで，社会分野では，ロボットと社会の関わりの中で，人やロボット間の相互作用や認識，ロボットの社会的振る舞い，非言語的行動等の知能情報処理や人工知能分野の新しい概念や理論，アルゴリズム，および，その実装といった論文を募集したい．単体のハードウェアに閉じた手法や概念ではなく，ロボットと社会の関わりを意識した研究論文を念頭に置いている．単なるハードウェアの要素技術の開発ではない実社会に応用可能なシステムとしての独創性，先進性を積極的に評価する．また，社会学，心理学，医学等の工学以外の分野との学際的，横断的，また，構成論的な研究に関する論文も積極的に受け入れていきたい．

社会分野では，以下に述べる基準で査読を行う．

1. 研究対象となるロボットと社会の関わりが十分に考察されているか．
2. 提案する手法，技術，概念にロボット学の社会実装，ロボット学の発展に寄与する十分な社会的価値が含まれているか．
3. 社会的価値を示す実験結果が得られており，その意味が述べられているか．実験結果には，定量的な評価だけではなく，定性的・主観的評価も含む．
4. 他手法との比較や著者が想定した仮説・予想との比較を行い，著者の主張する成果の正当性が論理的に考察されているか．ただし，他手法との比較は過度には求めない．
5. 社会的課題の解決を目標とした場合，そもそも問題の本質がどこにあるのかが不明瞭な場合も多い．そこで，実社会の中で実装と評価を繰り返して技術開発とニーズの発見をコンカレントに進める研究も積極的に評価する．
6. 倫理的な配慮が十分になされているか．

(4) 実証実験分野

ロボット技術を実社会に導入するためには，実証実験が必要不可欠であり，実証実験により得られたLessons Learnedのロボティクスに対する貢献は，非常に大きい．また，実社会に実装されたロボット技術の実運用に関する報告も，今後のロボティクスを発展させる上で，高い価値があると考えられる．しかしながら，これまで，「学術的新規性が小さい」といった理由から，ロボットの実証実験や実運用に関する論文は，あまり掲載されてこなかった．そこで，日本ロボット学会論文誌では，ロボットの実証実験や実運用に関する論文投稿を喚起するため，実証実験分野の論文について以下に示す査読基準を設定し，実証実験や実運用に関する論文の掲載を積極的に進める．これにより，実証実験結果や運用報告ならびに，Lessons Learnedを広く共有することで，ロボティクスの発展に繋げたい．

1. 手法の新規性は問わない．実証実験または実運用に関する，背景（社会的課題や実運用におけるハードルの要因），目的，条件，環境，方法，結果が過不足無く記述されていること．なお，実験や実運用の過程で生じた障害とその克服についても，記述があると良い．
2. 実環境下での有用性を評価できる結果を入れること（シミュレーションのみの論文や，コントロールされた研究室環境内で実施した実験に関する論文，「作りました．動きました．」だけの論文は，実証実験分野には該当しない）．
3. 実証実験については，できる限り，他手法との比較がなされていること．類似環境における実験がすでに既報としてあれば，それらとの比較でも良い．また，実運用の報告については，その有効性と発展性が判断できるだけの，十分なデータが掲載されていること．
4. 実証実験または実運用により得られたLessons Learnedが記述されていること．価値のあるLessons Learnedが得られていれば実験の成否は問わない．

カレンダー

（2015 年 9 月～ 2016 年 7 月）

開 催 日	行　　事	開 催 地	申込締切日	会誌掲載号
9/16 ～ 9/18	センサエキスポジャパン 2015（[併催] センサネットワーク技術展）	東　京		33 巻 2 号・11
9/16 ～ 9/20	国際トライボロジー会議 東京 2015	東　京		33 巻 6 号・21
9/20	WRO2015Japan 決勝大会	東　京		33 巻 3 号・20
9/23 ～ 9/25	第 25 回設計工学・システム部門講演会	長　野		33 巻 5 号・19
9/24・9/25	第 25 回インテリジェント・システム・シンポジウム（FAN2015）	宮　城		33 巻 5 号・19
9/29 ～ 10/3	The 14th International Symposium on Mixed and Augmented Reality	福　岡		33 巻 5 号・19
10/4 ～ 11/22	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2015	全　国		33 巻 3 号・20
10/10・10/11	第 3 回看護理工学会学術集会	京　都		33 巻 5 号・20
10/28～10/30	The 12th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence（URAI 2015）	Korea		32 巻 7 号・24
10/28～10/30	第 32 回「センサ・マイクロマシンと応用システム」シンポジウム	新　潟		33 巻 3 号・19
11/2 ～ 11/5	SIGGRAPH Asia 2015	兵　庫		33 巻 3 号・19
11/13～11/15	第 30 回リハ工学カンファレンス in おきなわ	沖　縄		33 巻 7 号・24
11/14・11/15	第 58 回自動制御連合講演会	兵　庫	講演申込締切 8/3 論文提出締切 9/18	33 巻 6 号・21
11/18～11/20	システム・情報部門学術講演会 2015（SSI2015）	北 海 道		33 巻 6 号・21
11/20～11/22	マイクロマウス 2015（第 36 回全日本マイクロマウス大会）	神 奈 川		33 巻 7 号・25
11/21～11/23	第 24 回日本コンピュータ外科学会大会	東　京		33 巻 4 号・19
11/22・11/23	青少年のためのロボフェスタ 2015	神 奈 川		33 巻 6 号・21
11/23～11/25	**26th 2015 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science（MHS2015）/24th International Micro Robot Maze Contest 2015**	**愛　知**		**33 巻 5 号・19**
11/23～11/25	The World Robot Conference 2015（WRC2015）	China		33 巻 7 号・24
11/27～11/30	第 19 回メカトロニクス技術に関する国際会議（ICMT2015）	東　京		33 巻 4 号・19
11/28・11/29	第 36 回バイオメカニズム学術講演会（SOBIM2015 in Shinshu）	長　野		33 巻 2 号・11
11/28～11/30	2015 年知的情報処理と生物科学国際会議（ICIIBMS2015）	沖　縄		33 巻 7 号・24
11/29 ～ 12/2	第 5 回世界工学会議（WECC2015）	京　都		32 巻 9 号・31
12/2 ～ 12/5	2015 International Conference on Mechatronics and Information Technology（ICMIT2015）	Korea		33 巻 7 号・24
12/3・12/4	ViEW2015 ビジョン技術の実利用ワークショップ	神 奈 川		33 巻 4 号・19
12/3・12/4	第 13 回 ITS シンポジウム 2015	東　京		33 巻 5 号・20
12/11～12/13	IEEE/SICE International Symposium on System Integration 2015	愛　知		33 巻 7 号・24
12/14～12/16	第 16 回 SICE システムインテグレーション部門講演会	愛　知	申込締切 8/21 原稿締切 9/25	32 巻 7 号・25
12/18～12/20	第 2 回トマトロボット競技会	福　岡		33 巻 7 号・25
2016 1/20 ～ 1/22	第 21 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム（AROB21st2016）	大　分		33 巻 4 号・19
3/7・3/8	動的画像処理実利用化ワークショップ DIA2016	岩　手		33 巻 5 号・20
7/24 ～ 7/29	第 31 回国際心理学会議（XXXI International Congress of Psychology：ICP2016）	神 奈 川		31 巻 6 号・18

（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 33 回日本ロボット学会学術講演会　開催案内

主　催：一般社団法人 日本ロボット学会
協　賛：計測自動制御学会，システム制御情報学会，自動車技術会，情報処理学会，人工知能学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，日本感性工学会，日本機械学会，日本シミュレーション学会，日本神経回路学会，日本知能情報ファジイ学会，日本人間工学会，日本バーチャルリアリティ学会，日本フルードパワーシステム学会，農業食料工学会，バイオメカニズム学会，ヒューマンインタフェース学会，国際ロボフェスタ協会
後　援：日本ロボット工業会，製造科学技術センター，マイクロマシンセンター，IEEE Robotics and Automation Society Japan Chapter，東京電機大学，足立区
会　期：2015 年 9 月 3 日（木），4 日（金），5 日（土）
場　所：東京電機大学　東京千住キャンパス（〒120-8551　東京都足立区千住旭町 5 番）
アクセス情報を，このお知らせの末尾に掲載しております．

講演会趣旨：

第 33 回日本ロボット学会学術講演会（RSJ2015）は，東京電機大学（東京都足立区）において開催されます．豊かで，持続可能な発展を続ける社会を支える基盤技術としてのロボット技術への期待が，ここ数年，急速に高まっています．本講演会では，社会での実証や実装を目指すロボット技術，ロボティクスに関する真理を探究する基礎研究，そして，これらに関連する様々な分野からのご講演をいただきます．企業，研究所，大学などからの幅広い，ご参加をお待ちいたしております．

ホームページのお知らせ：

第 33 回日本ロボット学会学術講演会のホームページ　http://rsj2015.rsj-web.org/　では，各種のお知らせなどを掲載しております．随時，新しい情報なども掲載いたしますので，ご確認ください．

一般講演，オーガナイズドセッション（OS）および国際セッション：

今年も，36 テーマのオーガナイズドセッションを含む 600 件を超える講演がございます．一般セッション，オーガナイズドセッション，国際セッションのプログラム一覧は，このお知らせの末尾に掲載しております．また，詳細なプログラムも上記ホームページからダウンロードできます．

オープンフォーラム（一般公開企画）：

「廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題」，「産業用双腕ロボット Baxter を用いた ROS ワークショップ」，「我が企業の Robot セッション ～学生へ向けての会社情報～」，「ロボット研究室　火星探査ロボットを作ろう！」など，ロボットの専門家から，就活を始める学生さん，小中学生まで，幅広い方を対象とした，さまざまな一般公開を企画しています．開催日時と場所を記したオープンフォーラムの企画一覧は，このお知らせの末尾に掲載しております．

特別講演：

9 月 4 日（金）16:30－17:30

日本のドローン研究開発の第一人者，千葉大学 特別教授　野波健蔵 氏に，ドローンの最新技術動向や今後の展望についてご講演頂きます．是非，ご参加ください．

講演タイトル：ドローンによる空の産業革命と近未来社会

講演の概要：2010 年にフランス・パロット社から発売されたスマートフォンで制御できる玩具の AR ドローンが，現在のドローンブームに火をつけたと言われている．2013 年頃から中国・DJI 社がホビー用ファントムシリーズをリリースし始めて一気に世界はドローン旋風に巻き込まれた．こうしたホビー用ドローンは主に空撮を楽しむことが目的で，世界で既に 200 万機近く販売されているとも言われている．こうしたホビー用ドローンの多くは優れた自律飛行性能を有し

ているために，これまで誰も見たことのない「驚きの動画」を世界中で競い合って撮影して YouTube などにアップされている．一方で墜落事故も多発しており，法整備が技術の進歩に追いついていない状況にある昨今である．そして，2015年はホビー用から産業用に大きく舵が切られる「ドローン元年」とも言われ，インフラ点検・測量・警備・災害対応など様々な分野での利活用が予想以上の速さで急拡大していると同時に，需要に応えるべくドローンベンチャー企業も急拡大・急成長している．こうした中で欧米はやや先行してドローン運用の法整備を進めているが，日本も航空法改正や省令の具体案策定を異例の速さで整えつつある．こうしたドローン運用法体系が確立されればドローンの安全性・信頼性・耐久性も当然ながらメーカ責任として要求されることになるため，ドローン自体の技術革新も加速することが期待される．こうした高性能ドローンの登場でドローンビジネスは着実に進化していくことになり，物流をはじめとする様々な産業が革新的に変化して，ライフスタイルに大きなイノベーションをもたらす可能性を秘めていると言える．まさに「空の産業革命」が現実味を帯びてきて，最後のフロンティアである地上 300mの超低空空間は高度に利用される近未来社会が到来することも夢ではなくなる．本特別講演ではドローンの現状技術と利活用から将来の技術展望，そして，空の産業革命と近未来社会について展望する．

機器展示，書籍展示．カタログ展示：

以下に掲げる多数の企業から，さまざまな機器などを展示いただきます（展示ブースを回るスタンプラリーも実施）．展示会場は，休憩室とも併設されておりますので，是非，お立ち寄りいただき，最新の機器をご覧ください．

ユニバルス株式会社，有限会社追坂電子機器，株式会社小野電機製作所，株式会社ベルテック・ジャパン，サスティナブル ロボティクス，株式会社三重木型製作所，オメガエンジニアリング（スペクトリス株式会社），日本バイナリー株式会社，株式会社ビュープラス，サイバネットシステム株式会社，株式会社ナックイメージテクノロジー，株式会社アルゴ，滝田技研株式会社，株式会社 Doog，トヨタ自動車株式会社，ビー・エル・オートテック株式会社，株式会社ワコーテック，株式会社栗本鐵工所，株式会社ライブラリー，株式会社アールティ，インターリハ株式会社，ジック株式会社，アーカイブティップス株式会社，富士技術出版株式会社，マクソンジャパン株式会社，株式会社レプトリノ，海内工業株式会社，株式会社クレアクト・インターナショナル，有限会社杉浦機械設計事務所，MathWorks Japan，American Elements，株式会社日立産機システム，THK 株式会社，株式会社日経 BP，株式会社テラバイト，丸文株式会社，エムティティ株式会社（以上，申し込み順）

講演会スケジュール概要：

9月3日（木）	セッション，オープンフォーラム
9月4日（金）	セッション，オープンフォーラム，表彰式，特別講演，懇親会
9月5日（土）	セッション，オープンフォーラム

懇親会：

9月4日（金）18:30－20:30

浅草ビューホテル　飛翔の間（http://www.viewhotels.co.jp/asakusa/index.html）

つくばエクスプレス線 浅草駅 直結（講演会場最寄りの北千住駅より 2 駅（乗車時間 5 分）．移動時間は 15 分から 20 分程度です（移動用バスの用意はございませんので，各自でご移動ください）．

※オンサイトでの懇親会申し込みは，会場の都合上，初日 9 月 3 日の 17:30 までに講演会の会場受付にてお済ませください（オンサイトの申し込み定員は 50 名を予定しております）．

	早期登録価格	オンサイト登録価格	消費税
	8月7日 18:00まで	8月7日 18:00以降は，9月3日（17:30まで），講演会の会場受付にて承ります	
一般（会員／非会員　共通）	JPY 6,000-	JPY 8,000-	税込
学生（学生会員／非会員　共通）	JPY 4,000-	JPY 5,000-	税込
小学生以下の同伴者（当日，会場で受付）	小学生：JPY 2,000-		税込
	就学前：JPY 0-		
日本ロボット学会名誉会員，今年度受賞者，今年度新規フェロー	無料：当日懇親会会場で懇親会の参加登録をお願いいたします（こちらは当日 9 月 4 日受付です）．		－

講演プログラム一覧（座長付セッションリスト）：

セッション編成は以下のとおりです．講演タイトルなどの詳細はホームページからダウンロードできます．

9月3日(木)			
	10:00～	13:00～	15:30～
第A室 (2501室)	1A1 筋骨格ロボット 新山龍馬(東京大学)	1A2 ロボットハンドメカニズム 辻徳生(九州大学)	1A3 OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム 高嶋一登(九州工業大学)、高木賢太郎(名古屋大学)
第B室 (2503室)	1B1 学習・適応 尾形哲也 (早稲田大学)	1B2 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ～認識・行動学習・記号創発～(1/3) 杉浦孔明(NICT)	1B3 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ～認識・行動学習・記号創発～(2/3) 大野和則(東北大学)
第C室 (2504室)	1C1 OS:ロボット感動教育 林原 靖男(千葉工業大学)	1C2 OS:科学技術の社会実装指向研究開発成果とこれを実践できる技術者教育(1/2) 久池井茂(北九州工業高等専門学校)	1C3 OS:科学技術の社会実装指向研究開発成果とこれを実践できる技術者教育(2/2) 多羅尾進(東京工業高等専門学校)
第D室 (2601室)	1D1 ロボット制御 大隅久(中央大学)	オープンフォーラム／13:30～16:00 我が企業の Robot セッション～学生へ向けての会社情報～ 沢崎直之(富士通研究所)、山本健次郎(日立製作所)	
第F室 (2603室)	1F1 OS:バイオマニピュレーション 中島正博(名古屋大学)、森島圭祐(大阪大学)	1F2 OS:NEDO インフラ維持管理・更新等の社会課題対 応システム開発プロジェクトの概要と成果(1/2) 油田信一(NEDO／芝浦工業大学)	1F3 OS:NEDO インフラ維持管理・更新等の社会課題対 応システム開発プロジェクトの概要と成果(2/2) 安川裕介(NEDO)
第G室 (2604室)	1G1 OS:製造業向けロボット(1/2) 野田哲男(三菱電機)、久保田哲也(川崎重工業)	1G2 OS:製造業向けロボット(2/2) 久保田哲也(川崎重工業)、野田哲男(三菱電機)	1G3 把持・マニピュレーション 毛利哲也(岐阜大学)
第H室 (2701室)	1H1 センシング 梅田和昇(中央大学)	1H2 ロボットビジョン(1/2) 橋本浩一(東北大学)	1H3 ロボットビジョン(2/2) 子安大士(東京農工大学)
第I室 (2703室)	1I1 福祉・パワーアシスト(1/3) 岡本正吾(名古屋大学)	1I2 福祉・パワーアシスト(2/3) 田中英一郎(埼玉大学)	1I3 福祉・パワーアシスト(3/3) 余永(鹿児島大学)
第J室 (2704室)	1J1 医療ロボット(1/2) 石井裕之(早稲田大学)	1J2 医療ロボット(2/2) 鈴森康一(東京工業大学)	1J3 OS:家政学とロボティクス 高松淳(奈良先端科学技術大学院大学)
第K室 (2801室)	1K1 移動ロボット(1/3) 遠藤玄(東京工業大学)	1K2 移動ロボット(2/3) 伊達央(筑波大学)	1K3 移動ロボット(3/3) 木村仁(東京工業大学)
第L室 (2803室)	1L1 OS:カーロボティクス 和田隆広(立命館大学)、加藤晋(AIST)	1L2 OS:UAV の運用・実験における安全管理(1/2) 三輪昌史(徳島大学)	1L3 OS:UAV の運用・実験における安全管理(2/2) 鈴木智(信州大学)
第M室 (2804室)			
第N室 (1204室)		1N2 OS/OF: ロボットの社会的価値を考える 上出寛子(東北大学)	
併設行事	・学生と企業のための交流サロン　13:00～17:30／ 2号館6階2605教室 オーガナイザ:井上康之(安川電機) ・公開シンポジウム「ロボット革命実現に向けて」　13:30～17:00／ 1号館2階1205教室 オーガナイザ:川村貞夫(立命館大) ・RSJ2015 オープンフォーラム見学ガイド　9:30～終日／ 1号館1階受付 オーガナイザ:RSJ2015 実行委員会 ※記号 OS/OF は，オーガナイズドセッションとオープンフォーラムの同時開催セッションであり，参加登録がなくても聴講できます．		

9月4日(金)			
	10:00～	13:00～	
第A室 (2501室)	2A1 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2) 安藤健(パナソニック)、王碩玉(高知工科大学)、藤江正克(早稲田大学)	2A2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/2) 王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)、藤江正克(早稲田大学)	■会長挨拶・表彰式 時間:15:30～16:20 会場:1号館2階 丹羽ホール ■特別講演 時間:16:30～17:30 会場:1号館2階 丹羽ホール 講演タイトル:ドローンによる空の産業革命と近未来社会 講師:千葉大学 特別教授 野波健蔵 氏 ■懇親会 時間:18:30～20:30 会場:浅草ビューホテル 飛翔の間
第B室 (2503室)	2B1 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ～認識・行動学習・記号創発～(3/3) 下坂正倫(東京工業大学)	2B2 サービスロボット 長井隆行(電気通信大学)	
第C室 (2504室)	2C1 OS:ロボット技術のスポーツ&フィットネスへの展開 栗田雄一(広島大学)	2C2 OS:テラメカニクス 衣笠哲也(岡山理科大学)、栗栖正充(東京電機大学)	
第D室 (2601室)	2D1 OS:足部筋骨格の機能に学ぶ適応行動の創出 細田耕(大阪大学)	2D2 OS:ロボット聴覚およびその展開(1/2) 公文誠(熊本大学)、吉井和佳(京都大学)、中村圭佑(HRI-JP)、杉浦孔明(NICT)	
第F室 (2603室)	2F1 OS:微細作業(1/2) 早川健(名古屋大学)	2F2 OS:微細作業(2/2) 小嶋勝(大阪大学)	
第G室 (2604室)	2G1 IS:Robot Design and Control Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)、Masafumi Okada(Tokyo Inst. of Tech.)	2G2 IS:Robot Vision and Software Shinichi Hirai(Ritsumeikan Univ.)、Masafumi Okada(Tokyo Inst. of Tech.)	
第H室 (2701室)	2H1 UAV 久保大輔(JAXA)	2H2 UAV 制御 中西弘明 (京都大学)	
第I室 (2703室)	2I1 多脚ロボットの機構と制御 程島竜一(埼玉大学)	2I2 二足歩行制御 藤本康孝(横浜国立大学)	
第J室 (2704室)	2J1 OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(1/2) 古荘純次(大阪電気通信大学)、小柳健一(富山県立大学)	2J2 ヒューマン・インタフェース 亀崎允啓(早稲田大学)	
第K室 (2801室)	2K1 自己位置推定 上田隆一(産業技術大学院大学)	2K2 OS:軟体生物の模倣機構 脇元修一(岡山大学)、高橋智一(関西大学)	
第L室 (2803室)	2L1 ヒトの運動計測と解析(1/2) 松下光次郎(岐阜大学)	2L2 ヒトの運動計測と解析(2/2) 橋本健二(早稲田大学)	
第M室 (2804室)	2M1 OS:災害対応避難者アシストロボット南相馬プロジェクト(1/2) 佐藤知正(東京大学)	2M2 OS:災害対応避難者アシストロボット南相馬プロジェクト(2/2) 和田将典(東京大学)	
第N室 (1204室)	オープンフォーラム／12:00～14:30 読んでおもしろい学会誌・論文誌　学会誌～読者からの提案と通る論文の書き方～ 橋本浩一(東北大)、王碩玉(高知工科大)		
併設行事	・2014年度 COCN　災害対応ロボットの社会実装プロジェクト:最終報告　10:00～12:30／1号館2階1205教室　オーガナイザ:淺間一(東京大) ・産業用双腕ロボット Baxter を用いた ROS ワークショップ　12:30～14:30／1号館1階100周年ホール(中)　齋藤功(東京オープンソースロボティクス協会) ・RSJ2015 オープンフォーラム見学ガイド　9:30～終日／1号館1階受付　オーガナイザ:RSJ2015 実行委員会		

9月5日(土)			
	10:00～	13:00～	15:30～
第A室 (2501室)	3A1 OS:機構知 武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都大学東京)、望山洋(筑波大学)	3A2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解・マニピュレーション 平井慎一(立命館大学)	3A3 OS:流体圧を利用した柔軟な機械システム 太田祐介(千葉工業大学)
第B室 (2503室)			
第C室 (2504室)	3C1 OS:宇宙ロボティクス(1/2) 石上玄也(慶應義塾大学)	3C2 OS:宇宙ロボティクス(2/2) 久保田孝(JAXA)	3C3 OS:モーションコントロールとハプティクス 桂誠一郎(慶應義塾大学)
第D室 (2601室)	3D1 OS:ロボット聴覚およびその展開(2/2) 奥乃博(早稲田大学)、糸山克寿(京都大学)、中臺一博(HRI-JP)、佐々木洋子(AIST)	3D2 OS:人間機械協調(1/2) 辻俊明(埼玉大学)	3D3 OS:人間機械協調(2/2) 平田泰久(東北大学)
第F室 (2603室)	3F1 OS:産学連携による家庭向け生活支援ロボットの開発 長濱虎太郎(東京大学)	3F2 OS:インテリジェントホームロボティクス(1/2) 岡田浩之(玉川大学)	3F3 OS:インテリジェントホームロボティクス(2/2) 佐野睦夫(大阪工業大学)
第G室 (2604室)	3G1 OS:ロボット介護機器開発・導入促進事業 中坊嘉宏(AIST)	3G2 OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(2/2) 池田博康(労働安全衛生総合研究所)、武居直行(首都大学東京)	3G3 ソーシャルロボット 稲邑哲也(国立情報学研究所)
第H室 (2701室)	3H1 OS:空間知能化とアプリケーション 新妻実保子(中央大学)、佐々木毅(芝浦工業大学)	3H2 群知能ロボティクス 市川純章(諏訪東京理科大学)	3H3 生物模倣ロボット 中村太郎(中央大学)
第I室 (2703室)	3I1 ヒューマノイド(開発) 水戸部和久(山形大学)	3I2 ヒューマノイド(応用) 山本 江(東京大学)	3I3 ヒューマノイド(DARPA Robotics Challenge) 田窪朋仁(大阪市立大学)
第J室 (2704室)	3J1 ヒューマンインタラクション 橋本卓弥(電気通信大学)	3J2 アクチュエータ 木村仁(東京工業大学)	3J3 触覚 昆陽雅司(東北大学)
第K室 (2801室)	3K1 実環境で働くロボットシステム 永谷圭司(東北大学)	3K2 屋外作業／レスキューロボット 飯塚浩二郎(信州大学)	3K3 水中・水上ロボット 柴田瑞穂(近畿大学)
第L室 (2803室)	3L1 OS:インターネットとロボットサービス ～IoT時代のロボットサービスとRSiの取り組み～ 岡林桂樹(富士通研究所)	3L2 モデルベース設計・制御 山北昌毅(東京工業大学)	3L3 動作計画と制御 佐藤大 祐(東京都市大学)
第M室 (2804室)			
第N室 (1204室)	オープンフォーラム／10:00～12:00 パネル討論「ロボット事業における中小企業産学連携の在り方」 澤俊裕(安川電機／産学連携委員会委員長)	3N2 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2015 ～応募 作品発表と審査、審査結果発表～(1/2) 成田雅彦(産業技術大学院大学)	3N3 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2015 ～応募 作品発表と審査、審査結果発表～(2/2) 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)
併設行事	・廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題 10:00～12:00／1号館2階1205教室 大道武生(名城大) ・ロボット研究室火星探査ロボットを作ろう！ 10:00～12:30と13:30～16:00／1号館1階100周年ホール(奥) 北原達正(子どもの理科離れをなくす会) ・公開シンポジウム「ロボット技術者育成の課題と解決法を探る」 13:30～17:00／1号館1階100周年ホール(中) 川村貞夫(立命館大) ・このロボットがすごい2015 14:00～17:00／1号館2階1205教室 槙田諭(佐世保高専)他6名 人はロボットを背負えるか？ ありたい社会とあるべき政策 15:00～17:00／1号館2階1206教室 吉澤剛(大阪大)，新妻実保子(中央大) ・RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド 9:30～終日／1号館1階受付 オーガナイザ:RSJ2015実行委員会 ※記号OS/OFは，オーガナイズドセッションとオープンフォーラムの同時開催セッションであり，参加登録がなくても聴講できます．		

オープンフォーラム一覧：

学会参加登録者ではない一般の方も参加できる企画です．以下のテーマ一覧の中に興味のあるテーマがございましたら，是非，参加をご検討ください．内容の詳細については，随時，上記ホームページに掲載，更新してまいりますので，そちらもあわせて，ご確認ください．

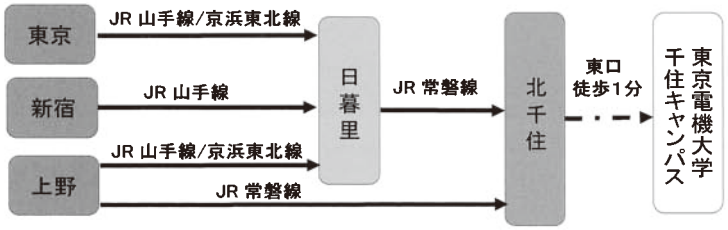
日時		部屋	オーガナイザ	イベント名
9月 3日	13:30〜16:00	2号館6階 2601教室	沢崎直之(富士通研究所)，山本健次郎(日立製作所)	我が企業のRobotセッション 〜学生へ向けての会社情報〜
9月 3日	13:00〜16:30	1号館2階 1204教室	上出寛子(東北大学)，新井健生(阪大)，福田敏男(名城大)	ロボットの社会的価値を考える
9月 3日	13:00〜17:30	2号館6階 2605教室	井上康之(安川電機)	学生と企業のための交流サロン
9月 3日	13:30〜17:00	1号館2階 1205教室	川村貞夫(立命館大学)	公開シンポジウム「ロボット革命実現に向けて」
9月 4日	10:00〜12:30	1号館2階 1205教室	浅間一(東京大学)	2014年度COCN 災害対応ロボットの社会実装プロジェクト:最終報告
9月 4日	12:00〜14:30	1号館2階 1204教室	橋本浩一(東北大学)，王碩玉(高知工科大学)	読んでおもしろい学会誌・論文誌 〜学会誌読者からの提案と通る論文の書き方〜
9月 4日	12:30〜14:30	1号館1階 100周年ホール(中)	齋藤功(東京オープンソースロボティクス協会)	産業用双腕ロボットBaxterを用いたROSワークショップ
9月 5日	10:00〜12:00	1号館2階 1204教室	澤俊裕(安川電機，産学連携委員会委員長)	パネル討論「ロボット事業における中小企業産学連携の在り方」
9月 5日	10:00〜12:00	1号館2階 1205教室	大道武生(名城大)	廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題
9月 5日	10:00〜12:30	1号館1階 100周年ホール(奥)	北原達正(子どもの理科離れをなくす会)	ロボット研究室 火星探査ロボットを作ろう！
	13:30〜16:00	1号館1階 100周年ホール(奥)		
9月 5日	13:30〜17:00	1号館1階 100周年ホール(中)	川村貞夫(立命館大学)	公開シンポジウム「ロボット技術者育成の課題と解決法を探る」
9月 5日	14:00〜17:00	1号館2階 1205教室	槙田諭(佐世保高専)他6名	このロボットがすごい 2015
9月 5日	13:00〜17:00	1号館2階 1204教室	成田雅彦(産業技術大学院大学)，鈴木昭二(はこだて未来大学)	RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2015 〜応募作品発表と審査、審査結果発表
9月 5日	15:00〜17:00	1号館2階 1206教室	吉澤剛(大阪大学)，新妻実保子(中央大学)	人はロボットを背負えるか？ありたい社会とあるべき政策
全日	9:30〜終日	1号館1階 受付	RSJ2015実行委員会	RSJ2015オープンフォーラム見学ガイド

講演会場（東京電機大学　東京千住キャンパス）へのアクセス：

住所：〒120-8551 東京都足立区千住旭町 5 番　（　http://web.dendai.ac.jp/access/　）
講演会参加者による大学構内駐車場の利用はできませんので，公共交通機関をご利用下さい．

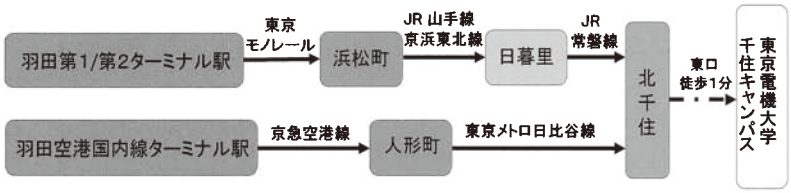
■会場へのアクセス

① 鉄道をご利用の場合

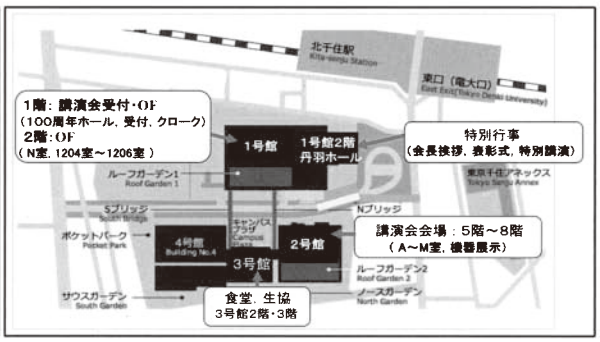


地下鉄千代田線から東口（電大口）へは，綾瀬方面（最後尾），代々木方面（先頭車）で下車後最寄りの階段を上り，通路に沿って移動してください。通路の突き当たりのエスカレータで２階へ出ていただき改札口へ向かってください。

② 羽田空港からお越しの場合



■最寄り駅（北千住）から会場までのアクセス



問い合わせ先：

〈RSJ2015 実行委員会〉 E-mail: rsj2015.secretariat@mail.dendai.ac.jp
実行委員長　石川潤（東京電機大学）　実行副委員長　畠山省四朗（東京電機大学）　栗栖正允（東京電機大学）

〈RSJ2015 プログラム委員会〉 E-mail: rsj2015.pc@ctrl.fr.dendai.ac.jp
プログラム委員長　前田雄介（横浜国立大学）　プログラム副委員長　栗栖正允（東京電機大学）
プログラム委員会幹事　加藤龍（横浜国立大学）

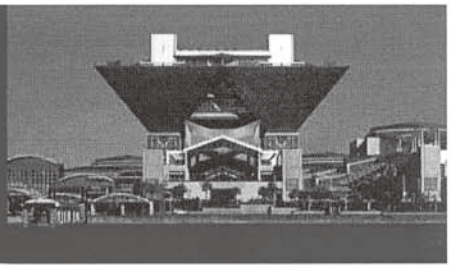
〈RSJ 事務局〉 一般社団法人　日本ロボット学会　学術講演会係
〒113-0033　東京都文京区本郷 2-19-7　ブルービルディング 2F
Tel: 03-3812-7594　Fax: 03-3812-4628　E-mail: seminar@rsj.or.jp

主催 RSJ The Robotics Society of Japan　共催 Japan Robot Association (JARA)　日刊工業新聞

IRH2015

インターナショナルロボットハイスクール2015

東京ビックサイト，2015年12月4日(金)-5日(土)



ご案内

日本ロボット学会では，高校生のみなさんに，普段触れることの少ない産業用ロボットやサービスロボットをもっとよく知ってもらうため，2009年と2011年に，東京ビッグサイトで開催された国際ロボット展の会場で，ロボットハイスクール(高校生のための産業用ロボット講習会)を開催してきました．さらに，2013年には国内だけでなく海外の高校生にも参加を呼びかけ，インターナショナルロボットハイスクールIRH2013を開催致しました(開催内容については当学会サイトhttp://www.rsj.or.jp/education/irh2013/reportに掲載しておりますのでご覧ください)．本年も国際ロボット展(iREX2015)の開催に併せてインターナショナルロボットハイスクールIRH2015を開催致します．

前回同様，全体を通じ，講演や解説は日本語で行い，英語に同時通訳を行います．世界の高校生同士が，ロボットを通じてコミュニケーションを図る絶好の機会でもあります．積極的なご参加を期待しています．

行事は2日間で，初日の午前中には，実社会の中で確実に移動できるロボットの研究の世界的第一人者である芝浦工業大学油田信一教授に，移動ロボット技術の基礎と、役に立つロボットを作るために学ぶべきことについてお話頂きます．次に，現在第一線のロボット技術者としてロボット開発に取り組まれている株式会社安川電機の横山和彦氏に，働くロボットの仕組みや基礎についてお話頂き，国際ロボット展でのロボットの見所についても紹介して頂きます．

今回のチャレンジとして，参加される皆さんには予め提示させて頂く調査課題に基づきロボットについて事前学習して頂き，さらに初日の午後に，国際ロボット展に展示されている実際のロボットを調査して頂きます．その結果を併せてまとめて頂き，二日目の午前に調査結果の発表をして頂きます．今年の展示は，2013年度以上に規模が大きくなり，ロボット最先端技術の全てをまとめて体験することができるでしょう．さらに，午後には本催しの締めとして，午前中の発表会で，優秀な発表を行ったグループに対して日本ロボット学会より表彰をさせて頂き，全体記念写真撮影などをさせて頂きます．

参加された皆さんの中から，将来，多くのロボット研究者・技術者・起業家が生まれることを期待しています．

協賛：募集中　ロボコンマガジン ROBOCON MAGAZINE　浜学園　TOYOTA　MITSUBISHI ELECTRIC Changes for the Better　YASKAWA 安川電機

概要

- 主催：一般社団法人 日本ロボット学会
- 共催：一般社団法人 日本ロボット工業会，日刊工業新聞社
- 協賛（募集中）：ロボコンマガジン（株式会社オーム社），進学教室浜学園，トヨタ自動車株式会社，
- 　　三菱電機株式会社，株式会社安川電機
- 開催日時：**2015年12月4日（金）**9:00-17:00，**5日（土）**9:45-15:30
- 場所：東京ビッグサイト，会議棟及び国際ロボット展会場内
- 参加費：**無料**（昼食をこちらで用意します．**旅費・宿泊費は自己負担**とさせて頂きます）

- スケジュール：

12月4日（金）

午前　開会，オリエンテーション
講演1：「移動ロボット学：自分が動き回るロボットの技術」講師　油田信一　芝浦工業大学教授
講演2：「働くロボットのABC」 講師　横山和彦　株式会社安川電機

午後　調査見学：国際ロボット展会場
（予め提示させて頂く課題に従い展示されているロボットの調査をして頂きます）

12月5日（土）

午前　調査発表会（初日午後の調査結果を発表して頂きます）

午後　表彰式，記念撮影，閉会
（閉会（15：00頃）後も，国際ロボット展は17:00迄実施されます．お時間のある方は，参加者の皆さんと議論を深め，またロボット展をじっくりご堪能ください）

- 実施内容詳細：IRH2015オフィシャルサイト（http://www.rsj.or.jp/education/irh2015）で掲載しています

参加募集及び申し込み等

- 対象者：各種高等学校生，高等専門学校生，及び教職員の皆様
学生のみの参加はお受けできません．必ず教職員のご引率をお願い致します．なお，1校当たりの御参加は生徒，教職員合わせて最大20名までとさせて頂きます．

- 定員：**200名（先着順で，定員になり次第締め切らせていただきます**．

- **申し込み締切**：定員になり次第締め切らせて頂きます．なお，申し込み状況については，IRH2015オフィシャルサイト（http://www.rsj.or.jp/education/irh2015）に掲示させて頂きますのでご参照ください．また，詳細をお知りになりたい方は下記宛てメールでお問い合わせください．
secretary@rsj.or.jp

- 申込／問合先：
一般社団法人 日本ロボット学会　インターナショナルロボットハイスクール係
〒113-0033 東京都文京区本郷2-19-7　ブルービルディング2階
TEL：03(3812)7594　　FAX：03(3812)4628
E-mail：secretary@rsj.or.jp

- **申し込み方法：引率教職員の方より**下記の手順でお申し込みください．

■ タイトルを「**インターナショナルロボットハイスクール2015申込**」とし，下記の**必要事項及び参加者一覧（文末参照）**を記載して，上記E-mail宛にお申し込みください．折り返し，事務局から確認の連絡を差し上げます．E-mailが使用できない場合，上記申込／問合先記載の連絡先宛にて，郵便またはファクシミリでお申し込みください．

■ **必要事項**：**引率者の方**の下記の連絡先を情報を記載してください．
氏名（フリガナ）／役職／勤務先・学校名／
連絡先住所：〒から記入をお願い致します／TEL／FAX／E-mail

■ **参加者一覧：必ず申込みのE-mailに添付して送付お願いします．**
当学会サイト（http://www.rsj.or.jp/education/irh2015）より“インターナショナルロボットハイスクール2015参加申し込み者一覧”をダウンロードし，引率者の方と参加される学生の皆様につきご記載の上，上記**必要事項**と共に送付してください．

- **事前提出物：**
下記のものを，secretary@rsj.or.jp宛てに10月30日（金）までに送付してください．詳細については，当学会サイト（http://www.rsj.or.jp/education/irh2015）に掲示しておりますのでご参照ください．

1）2日目の調査発表の課題：3つの課題の内から1つを選択してください

2）学校紹介：参加各校間の交流と情報共有のために，自校の紹介記事を提出して頂きます．それらを集積し，参加者の皆さんに配布させて頂きます．

Sponsor

RSJ
The Robotics Society of Japan

Cosponsor

Japan Robot Association (JARA)　NIKKAN KOGYO SHIMBUN

IRH2015

International Robotics Forum for High School Students

Tokyo Big Sight, Tokyo, Japan December 4-5, 2015

General Information

The Robotics Society of Japan (RSJ), to provide opportunities to learn more about industrial and service robots to high school students who may not normally come into contact with them, held the Robot High School (Industrial Robots Workshop for High School Students) at the Tokyo Big Site, the site of the International Robot Exhibition, in 2009 and in 2011. Moreover, the RSJ, to provide opportunities to join international students, held the International Robotics Forum for High School Students 2013 (IRH 2013) in 2013. You can refer the detail of the IRH 2013 at the RSJ site; http://www.rsj.or.jp/education/irh2013/report. This year, the RSJ is going to held the International Robotics Forum for High School Students 2015 (IRH 2015) that will collaborate with the International Robot Exhibition 2015 (http://www.nikkan.co.jp/eve/irex/).

The lectures and explanations throughout the Conference will be given in Japanese but will be simultaneously interpreted into English. The Conference will offer an ideal opportunity for senior high school students from the around the world to communicate with each other through robots. Therefore, we look forward to your active participation.

The event will take place over two days. In the morning of Day One, Prof. Shin'ichi Yuta of the Shibaura Institute of Technology, who, as the leading expert on world robotic research, has been successively developing robust autonomous mobile robots, will give a lecture on the basic mobile robotics and learning through robots. This will be followed by a talk by Mr. Kazuhiko Yokoyama of Yasukawa Electric Corporation, who, as a leading engineer of robots, is currently engaged in robot development. Mr. Yokoyama will explain the mechanism and control of robots and also point out the highlights of the International Robot Exhibition.

We will prepare a challenge for all the participants. We will send you themes of robot study. You will study about them in advance, and in afternoon of Day One, you will visit the iREX 2015 and investigate real robots. In the morning of Day Two, you will present your study and investigation result. Exhibition scale of the iREX 2105 will be greater than that of the iREX 2013, so you will be able to fun and excitement of advanced robot technologies.

In the afternoon of Day Two, as the final event, awards will be given by the RSJ to groups that have given outstanding presentations.

We hope that many future robot researchers, engineers and entrepreneurs will be born today.

Supporter
(Now Hiring!)

ロボコンマガジン ROBOCON MAGAZINE　台灣濱學園　TOYOTA　MITSUBISHI ELECTRIC Changes for the Better　YASKAWA

Overview

- Sponsored by: The Robotics Society of Japan
- Cosponsored by: Japan Robot Association, and Nikkan Kogyo Shimbun, Ltd.
- Supported by: ROBOCON MAGAZINE, Ohmsha, Ltd. , HILS, Co. , Toyota Motor Co., Mitsubishi Electric Co., Yasukawa Electric Co. (Now Hiring!)
- Date and time: **Friday December 4, 2015**, 9:00-17:00, and **Saturday December 5, 2015**, 9:45-15:30
- Venue: At the site of the International Robot Exhibition 2015, Tokyo Big Sight, Tokyo, Japan
- Participation fee: **None**. We will provide the lunches during the event. **Travel expenses to and from Japan and within Japan, and other costs including accommodations while in Japan will be borne by the participant**.
- Schedule:

Friday December 4

Morning　Opening, and orientation
Lecture1: "Mobile Robotics: Technologies for the robots which can move around the environment by itself," Prof. Shin'ichi Yuta, the Shibaura Institute of Technology
Lecture2: "ABC of Working Robots," Mr. Kazuhiko Yokoyama, Yasukawa Electric Corporation
Afternoon　Robot investigation: Visit and investigate iREX 2015
(Theme of the investigation will give to the each school in advance)

Saturday December 5

Morning　Presentation: Robot investigation
Afternoon　Awards ceremony, and closing (about 15:00)
(The iREX 2015 will be opened until 17:00. If you have enough time, please fun the discussion with the participants, or visiting the exhibition.)

- Details of IRH 2015: Please refer to the IRH 2015 website (http://www.rsj.or.jp/en/education/irh2015)

Participation eligibility and application

- Eligibility: Senior High School Students and their teachers
  Students will not be allowed to participate on their own but **must be accompanied by a teacher**
  Maximum number of participants of each school is 20 that includes the number of the teacher.

- Maximum number of participants: **200**

- **Application deadline:**
  Application will be on a first-come-first-serve basis and will close as soon as applicants reach the maximum number. Information about present participant status is shown at the IRH 2015 website (http://www.rsj.or.jp/en/education/irh2015). Moreover, if you need detail of the status, please ask to a following address by e-mail. (secretary@rsj.or.jp)

- Applications and inquiries should be addressed to:
  The Robotics Society of Japan
  Add.: 2nd Fl. Blue Bldg., 2-19-7 Hongo Bunkyo-ku, Tokyo 113-0033, Japan
  Tel: +81-3-3812-7594, Fax: +81-3-3812-4628
  Email: secretary@rsj.or.jp

- **Application method:**
  Application should be made **through the accompanying teacher** by the following procedures.

- Please apply via e-mail titled "**IRH 2015 Application**," providing **the following necessary information and a list of applicants**, addressed to the above e-mail address.
  Upon receipt of your application, the secretariat of the RSJ will send you a confirmation e-mail.

- **Necessary information**: Please provide contact information of **the accompanying teacher**.
  Name of school/ Name and Title of the teacher/ Contact address/ TEL/ FAX/ E-mail/

- **List of participants**: Please be sure to attach the list to the application e-mail. Please fill out the names of the accompanying teacher and the students in the "**List of participants of IRH 2015**" (You can download this file at "http://www.rsj.or.jp/en/education/irh2015.") , and send it together with the above necessary information.

- **Notice:**
  Please send following items to secretary@rsj.or.jp by Friday, October 30, 2015.
  Details are shown in the IRH web site (http://www.rsj.or.jp/en/education/irh2015).

1) Selected theme for your presentation of Day Two; Please select your theme from three themes.

2) Introduction of our school; All schools are required to present own school introduction data for information sharing among participants. We will deliver the data to all participants.

セミナーのご案内

主　催：一般社団法人　日本ロボット学会
協　賛：応用物理学会，計測自動制御学会，産業技術連携推進会議 医療福祉技術分科会，システム制御情報学会，情報処理学会，
人工知能学会，精密工学会，電気学会，電子情報通信学会，土木学会，日本感性工学会，日本機械学会，
日本シミュレーション学会，日本神経回路学会，日本設計工学会，日本時計学会，日本人間工学会，
日本バーチャルリアリティ学会，日本ロボット工業会，農業食料工学会，バイオメカニズム学会

RSJ 第 94 回 ロボット工学セミナー

ロボット用オープンソースソフトウェアとその実用例

日　時：2015 年 9 月 11 日（金）9:50～16:40（開場 9:20）
会　場：中央大学 後楽園キャンパス 5 号館 5134 室 （東京都文京区春日 1-13-27）
アクセス： http://www.chuo-u.ac.jp/access/kourakuen/ (学内地図) http://www.chuo-u.ac.jp/campusmap/kourakuen/
「後楽園駅」（東京メトロ 丸ノ内線 / 南北線）徒歩 5 分，「春日駅」（都営地下鉄 三田線 / 大江戸線）徒歩 6 分
定　員：80 名（定員になり次第締め切ります）
参加費（税込）：※ 賛助会員招待券／優待券および特別優待券の詳細は学会 HP をご確認ください．
当学会及び協賛学会の正会員（個人）／8,500 円，会員外(一般)／13,000 円
当学会及び協賛学会の学生会員（個人）／3,000 円，会員外(学生)／4,500 円
当学会賛助会員 招待券ご利用／無料，優待券ご利用／3,000 円，左記サービス券なし／13,000 円
特別優待券使用の場合：学生(RSJ 会員非会員問わず)／無料，学生以外／3,000 円
遠隔セミナー：本セミナーのネット配信を行います（参加費 3,000 円(税込)）．詳細は学会 HP をご確認ください．

口　上： 近年ロボット向けオープンソースソフトウェアの利用が拡大しつつあり，代表的なものに海外にて急速にユーザを増やしている ROS などがあります．本セミナーでは，ロボット向けオープンソースソフトウェアの開発やその応用において第一線で活用されている方々を講師にお招きし，ソフトウエアの概要から製品に活用する上での具体的な運用方法まで実例を交えてわかりやすく解説いただきます．

オーガナイザー：森谷　俊洋（オムロン(株)）

WEB サイト:「日本ロボット学会>ロボット工学セミナー」よりご確認下さい． http://www.rsj.or.jp/seminar

講演内容：

9:50-10:00 ＜開会挨拶・講師紹介＞

10:00-11:00 **第 1 話** ロボット研究用オープンソースソフトウェアの動向と今後の可能性

東京大学　岡田　慧

ソースコードを誰でも自由に入手・改変しながら開発を行うオープンソースソフトウェアは，Linux や Android などの OS をはじめとして gcc，Java，Python などのプログラミング環境，さらには Firefox や OpenOffice（LibreOffice）などのアプリケーションまで，コンピュータサイエンスの分野では広く受け入れられている．一方，ロボット研究分野ではオープンソースの OS や開発環境を活用することはあっても，その研究のコアとなる知的な情報処理モジュールに関してはオープンになることはなかった．しかしここ数年，ロボット分野においてもオープンソースソフトウェアが急速に拡がり，従来のロボット分野の研究者だけでなくこれまでロボットを利用してこなかった層を巻き込んだ大きなムーブメントになりつつある．本発表ではこのロボット用オープンソースソフトウェアの動向と今後の可能性について解説し，これらのオープンソースソフトウェアとどのような連携をしていったらよいのかについて一例を紹介する．

11:00-11:10 ＜休憩＞

11:10-12:10 **第 2 話** ROS の活用による屋外の歩行者空間に適応した自律移動ロボットの開発

千葉工業大学　原　祥尭

本講演では，ROS: Robot Operating System を活用した自律移動ロボットの開発事例を紹介する．我々は「つくばチャレンジ」において，屋外の歩行者空間での自律走行を実現した．ROS に含まれる，地図生成機能を提供する slam_gmapping パッケージと自律走行機能を提供する navigation パッケージを用いて，屋外環境に適応したシステムを構築している．これらのパッケージでは基本的に屋内環境が想定されているため，屋外の歩行者空間での自律走行に不充分な部分を拡張し，地図生成（SLAM: Simultaneous Localization and Mapping），自己位置推定，障害物検出，経路計画の各技術を統合した方法について，具体例に基づいて解説する．

12:10-13:10 ＜休憩（昼食）＞

13:10-14:10 **第 3 話** ヒト型ロボット研究プラットフォームの開発

カワダロボティクス(株)　長嶋　功一

カワダでは 10 年以上にわたって，研究者向けのプラットフォームを提供してきている．2 足歩行型の HRP-2 は，現在でも産業技術総合研究所や東京大学をはじめ，国内外の研究機関にて今でも現役で利用されている．

2003 年から自社開発してきたヒト型（双腕型）協働ロボットは，2011 年に「NEXTAGE」として販売開始して以来，累積で国内 100 社に 200 台以上導入されてきている．ヒト型協働ロボットのアプリケーションはまだまだ未開拓の領域がたくさん残されている．2014 年，研究機関向けにリ

リースした研究向けプラットフォーム「NEXTAGE Open」は，多くの先端研究者が利用するROSに対応しており，協働ロボットの普及に繋がる新しい応用分野の開拓を期待している．

14:10-14:20 ＜休憩＞

14:20-15:20 **第 4 話**　ロボット開発用オープンソースソフトウェアの企業活用支援と今後の展望

(一社)東京オープンソースロボティクス協会　齋藤　功

無償で利用でき誰でも開発に参加できるオープンソースソフトウェア (OSS) はロボット分野でも広まりを見せており，大学の研究開発や企業も交えた公開型の競技会ではROSの利用がデファクトスタンダードになっている．一方で企業での利用には，従来の閉じられた開発スタイルとの整合性が必要になってくる．本講演では発表者が実施してきている，OSSベースの企業向けロボットソフトウェアのサポートサービスの事例を紹介すると共に，今後の動向予想を解説する．

15:20-15:30 ＜休憩＞

15:30-16:30 **第 5 話**　トヨタパートナーロボットの取り組み

トヨタ自動車(株)　山内　実

少子高齢化による労働力，介護者不足，高齢者，障がい者のQOL向上といった課題を解決するため，製造ものづくり支援の領域，パーソナル移動支援領域，介護・医療支援領域，日常生活支援領域の4領域に分けて取り組みを進めている．

本発表では，まずパートナーロボットの開発概要に触れ，次にオープンソースの活用事例として，日常生活支援領域で開発を進めている生活支援ロボットHSR(Human Support Robot) について，開発状況，特徴，実証評価，今後の取り組みについて述べる．

16:30-16:40 ＜閉会挨拶＞

RSJ 第 95 回 ロボット工学セミナー

数理モデルとロボット ～自然に潜む法則を役立てる～

日　時：2015 年 10 月 15 日（木）9:55～16:40（開場 9:30）
会　場：中央大学 後楽園キャンパス　2 号館 2 階 2221 室（東京都文京区春日 1-13-27）
アクセス： http://www.chuo-u.ac.jp/access/kourakuen/　(学内地図) http://www.chuo-u.ac.jp/campusmap/kourakuen/
「後楽園駅」（東京メトロ 丸ノ内線 / 南北線）徒歩 5 分，「春日駅」（都営地下鉄 三田線 / 大江戸線）徒歩 6 分
定　員：80 名（定員になり次第締め切ります）
参加費（税込）：※ 賛助会員招待券／優待券および特別優待券の詳細は学会 HP をご確認ください．
当学会及び協賛学会の正会員（個人）／8,500 円，会員外(一般)／13,000 円
当学会及び協賛学会の学生会員（個人）／3,000 円，会員外(学生)／4,500 円
当学会賛助会員 招待券ご利用／無料，優待券ご利用／3,000 円，左記サービス券なし／13,000 円
特別優待券使用の場合：学生(RSJ 会員非会員問わず)／無料，学生以外／3,000 円
遠隔セミナー：本セミナーのネット配信を行います（参加費 3,000 円(税込)）．詳細は学会 HP をご確認ください．

口　上：　近年，コンピュータの性能向上により，複雑な物理，生物の数理モデルでもそのふるまいをシミュレーションによって再現できるようになりつつあります．自然界にみられる諸現象をモデル化し，その特性をロボットの知能化や高効率な動作生成に役立てようとする最前線の研究紹介を通し，多様な数理モデルのロボットへの応用を学んでいただきます．
オーガナイザー：山岡久俊（(株)富士通研究所）

WEB サイト：「日本ロボット学会>ロボット工学セミナー」よりご確認下さい　http://www.rsj.or.jp/seminar

講演内容：
9:55-10:00 ＜開会挨拶・講師紹介＞

10:00-11:00　**第 1 話**　場を介した自己組織化を行う生物規範型ロボット集団

東京工業大学大学院理工学研究科　倉林　大輔

本講演では，複数の自律ロボットからなる集団を想定し，個体の集団が何らかの形で秩序や情報を共有する「場」を作ることで効率的な制御を可能とする方法について実践例を紹介する．制御器内の抽象的・記号的表現と現実世界のモノ・コトを高度な推論等を用いることなく「楽に」実現することを目指す．真性粘菌を規範とする結合振動子系を用いた群ロボット誘導，アリのみちしるべフェロモンを規範とするRF-IDを用いた誘導場自己組織化，コオロギの順位づけを規範とする行動制御システムなどについて，その基礎となったモデルと実装方法，および実装上の解決課題等について説明する．

11:00-11:10 ＜休憩＞

11:10-12:10　**第 2 話**　双一次結合型連立微分方程式をベースにしたモデルにおけるセンシングとシステム同定技術

(株)富士通研究所/ﾕﾋﾞｷﾀｽﾃﾞﾊﾞｲｽPJ　千田 陽介，伊東 利雄

本講演では，双一次結合と連立微分方程式を組み合わせたニューラルネットワークモデルを用いたセンシングの実施例を紹介する．十数年前にロボット制御から始まった本モデルは，現在スマートフォンやＩｏＴデバイスでのセンシングに活用されている．本モデルの特徴である双一次結合は弱い非線形なモデルを表現するのに優れたシステムであるため，弱い非線形で成り立つ現実世界をセンシン

グするのに向いている．このことを幾つかの事例を交えて考察する．また本モデルは弱い非線形よりシステムの挙動の見通しもよく，システム同定やモデル内の結線を推定する教師有学習にも取り組んでいる．後半ではシステム同定や本モデルの教師有学習についても紹介する．

12:10-13:10 ＜休憩（昼食）＞

13:10-14:10　**第 3 話**　視覚・錯視の数理科学とそのアート，画像処理への応用

東京大学大学院数理科学研究科　新井　仁之

ものを見るメカニズムについて，これまでさまざまな分野で多くの研究がされてきた．しかし未解明の部分も多い．本講演では，先端的な数学を用いた数理科学的な研究成果を述べる．特に新井・新井が考案した「かざぐるまフレームレット」（pinwheel framelet）を用いた視覚の情報処理の数理モデルについて述べる．フレームレットはウェーブレットを一般化した枠組みとして知られているが，かざぐるまフレームレットは視覚研究のために構成した新しいフレームレットである．また，それを用いた色知覚，各種の目の錯覚（錯視）の解析への応用について述べる．さらにオプアートへの新しいアプローチ，画像処理技術への応用についても述べる．

14:10-14:20 ＜休憩＞

14:20-15:20　**第 4 話**　動物の生き生きとした振る舞いに内在する制御原理を探る

東北大学電気通信研究所　石黒　章夫

動物は，身体に有する膨大な自由度を巧みに操りながら，予測不能的に変動する実世界環境にうまく適応している．このからくりが理解できれば，生物学的にはもちろんのこと，ロボット工学的にも大いに資することが期待できる．しかしながら，生物制御のからくりを抽出（数理モデリング）する過程では，さまざまな恣意性が入る可能性が否めない．その結果，当該現象をうまく説明できうる「スッキリと本質を掴んだ」数理モデルを構築することは困難を極めるのが普通である．本講演では特に，多脚動物が示す巧みな脚間協調に内在する自律分散制御のからくりの抽出に関するわれわれの事例研究を採り上げる．これら事例研究の成果から，動物が示す「コト」のモデリングの際のツボと注意点（罠）を考えてみたい．

15:20-15:30 ＜休憩＞

15:30-16:30　**第 5 話**　複雑系数理モデル学の基礎理論研究と応用研究

東京大学生産技術研究所　合原　一幸

本セミナーでは，世の中に実在する複雑系の数理モデリングに関して，基礎理論研究と応用研究の概要を解説する．特に，制御理論と力学系理論の融合による複雑系制御理論，複雑ネットワーク理論，非線形データ解析理論を基盤とする複雑系数理モデル学の理論的プラットフォーム，さらにはその具体的な応用事例，たとえば，ハイブリッド力学系理論を用いた癌治療，動的ネットワークマーカーを用いた故障の予兆検出，脳型コンピュータなどを紹介する．

16:30-16:40 ＜閉会挨拶＞

RSJ 第 96 回 ロボット工学セミナー

神経生理から理解するリハビリテーション・ロボティクス

日　時：**2015 年 11 月 17 日（火）10：00〜16：50（開場 9:30）**
会　場：名古屋大学 東山キャンパス VBL ホール（愛知県名古屋市千種区不老町）
http://www.vbl.nagoya-u.ac.jp/access.html 名古屋大学駅(地下鉄名城線)徒歩 3 分
定　員：100 名（定員になり次第締め切ります）
参加費（税込）：※ 賛助会員招待券／優待券および特別優待券の詳細は学会 HP をご確認ください．
当学会及び協賛学会の正会員（個人）／8,500 円，会員外(一般)／13,000 円
当学会及び協賛学会の学生会員（個人）／3,000 円，会員外(学生)／4,500 円
当学会賛助会員 招待券ご利用／無料，優待券ご利用／3,000 円，左記サービス券なし／13,000 円
特別優待券使用の場合：学生(RSJ 会員非会員問わず)／無料，学生以外／3,000 円
遠隔セミナー：本セミナーのネット配信を行います（参加費 3,000 円(税込)）．詳細は学会 HP をご確認ください．

口　上：　質的にも量的にもますますの充足が求められるリハビリテーション（理学療法）において，ロボティクス分野の研究者らが果たすべき役割は大きい．本セミナーでは，運動と感覚に関する神経生理学を始め，神経生理およびロボティクスによるリハビリテーション技術の開発に従事されている研究者をお招きし，同分野の基礎から現状までを，研究例に基づきご解説頂きます．

オーガナイザー：岡本正吾（名古屋大学）

WEB サイト：「日本ロボット学会>ロボット工学セミナー」よりご確認下さい．http://www.rsj.or.jp/seminar

講演内容：

10:00-10:10 ＜開会挨拶・講師紹介＞

10:10-11:10　第 1 話　運動と感覚の基礎：神経生理に基づくリハビリテーションに向けて

国立神経精神センター　関 和彦

全ての身体運動は不可避的に末梢感覚を引き起し，その末梢感覚も不可避的に中枢神経系の運動情報処理に統合される．我々の身体運動は，このような感覚?運動のループが重層的に働く事によって制御されていると考える事ができる．従って，例えば運動系のリハビリテーションは病態の直接原因

となる運動系だけでなく，上記ループを経由して影響を及ぼす感覚系を意識した方法を考える必要がある．本講演では，随意運動時における感覚情報処理に関する神経生理学的な実験結果を紹介しながら，リハビリテーションに必要な感覚-運動系の基礎について解説する．

11:10-11:20 ＜休憩＞

11:20-12:20　第2話　人工神経接続による機能再建
国立生理学研究所　西村 幸男

神経損傷による運動・体性感覚機能の消失は，大脳皮質と脊髄間を結ぶ神経経路が切断されるためであるが，損傷の上位及び下位に位置する神経構造はその機能を失っているわけではない．本セミナーでは，神経損傷後に残存した神経構造同士を，損傷領域を跨いで人工的に神経接続する“人工神経接続”により，失った四肢の随意制御の機能再建に成功した例を紹介する．人工神経接続は生体信号を記録し，それをリアルタイムに電気刺激へ変換し，物理的に離れた神経構造を電気刺激する神経活動依存的電気刺激である．このパラダイムを用いて，麻痺肢の機能再獲得による学習メカニズムについて議論する．

12:20-13:30 ＜休憩（昼食）＞

13:20-14:20　第3話　リハビリテーション支援を指向したヒトーヒト間インタフェースと運動機能評価法
横浜国立大学　島 圭介

運動機能リハビリテーションは，療法士が患者の運動機能を評価しながら必要な訓練を繰り返し行うことで実現される．ロボット技術を用いた効果的なリハビリテーションの支援には，療法士が患者の運動機能を適切に評価できること，および療法士と患者間で適切かつ効果的な情報伝達を行えることが必要不可欠である．本講演では，ヒトの基本的なメカニズムに基づく運動機能評価法について概説するとともに，生体信号インタフェース技術をベースとしたヒトーヒト間インタフェースについて紹介し，ロボット技術のリハビリテーションへの応用可能性について最近の研究成果を踏まえて議論する．

14:20-14:30 ＜休憩＞

14:30-15:30　第4話　脳卒中片麻痺患者の運動機能回復のためのニューロリハビリテーションロボット
名古屋工業大学　森田 良文

リハビリテーション現場では，これまでできなかった治療効果の「みえる化」，負担軽減のための「治療支援」，さらには「新たな治療技術の開発」が求められている．そこで，医療関係者も開発者の一員として医工産学官連携体制を作り，メカトロニクス技術やロボット技術を駆使して，現場ニーズを具現化している．本講演では，脳卒中片麻痺患者の上肢運動機能回復のためのニューロリハビリテーションロボットの開発経緯，開発状況，臨床評価について紹介する．ここでは，慢性期患者の共同運動パターンからの分離運動の学習効果や痙性麻痺の減弱効果などが明らかになっている．また，起立トレーニングのための支援ロボット，把握動作評価トレーニング装置についても簡単に紹介する．

15:30-15:40 ＜休憩＞

15:40-16:40　第5話　歩行分析に基づく歩行補助ロボットの制御システムの開発
名古屋大学　香川 高弘

運動障害に対するリハビリテーションや自立動作支援を目的として，さまざまなロボットが開発・実用化されている．補助する動作の中でも歩行運動は定型的な動作を繰り返すため，一見ロボットによって補助することが容易であるように思える．しかしながら，歩行のバランスや効率性，ユーザ動作との協調など解決すべき問題がある．これらの問題に対して，健常者と下肢麻痺者の歩行動作をよく理解し，その知見を歩行補助の制御に応用することは有効なアプローチのひとつであろう．本講演では，我々が進めてきた歩行補助に向けた動作分析とその知見を基に開発した歩行補助ロボットの制御システムを紹介する．

16:40-16:50 ＜閉会挨拶＞

※ 賛助会員招待券／優待券および特別優待券(複数回受講特別優待制度)の詳細は下記 WEB ページをご参照ください．
http://www.rsj.or.jp/seminar/ticket#yutai

＜申込方法／問合せ先＞
各セミナーの詳細を学会 HP（http://www.rsj.or.jp/seminar）からご確認の上，お申し込み下さい．
日本ロボット学会事務局セミナー係：TEL．03-3812-7594　　E-mail．seminar@rsj.or.jp

＜注意事項＞
1. 会場，講師，日時等は都合により変更になる可能性がございますのでご了承下さい．最新の情報は学会ロボット工学セミナーHP（http://www.rsj.or.jp/seminar）に掲載されます．
2. 台風等警報発令時のセミナー開催中止判断については右記 HP をご確認ください（http://www.rsj.or.jp/seminar/cancel）．
3. 当日，参加者の理解を深めるためテキストを配布致します．このテキストは，原則，講演に使用されるスライド資料等を縮小コピーしたものですが，諸事情により修正・抜粋がされている場合がございます．ご了承下さい．また，テキストの後日販売は行いません．
4. 参加者のセミナー会場内での撮影・録音行為は禁止させていただきます．なお，撮影・録音を含む取材をご希望の場合は必ず事前に学会事務局までお問い合わせ下さい．

共催・協賛行事のお知らせ

本会共催行事

会　合　名 主　催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第 15 回建設ロボットシンポジウム （公社）土木学会，（一社）日本建築学会， （一社）日本ロボット学会， （一社）日本ロボット工業会， （一財）先端建設技術センター， （一社）日本建設機械施工協会，大阪大学	2015 年 9 月 7 日（月）～ 9 月 9 日（水） 大阪大学豊中キャンパス基礎工学研究科国際棟 （豊中市待兼山町 1-3）	第 15 回建設ロボットシンポジウム事務局 〒560-8531　豊中市待兼山町 1-3　大阪大学大学院基礎工学研究科　新井研究室内 E-mail：scr15-sec@ccrr.jp URL：http://ccrr.jp/event/symposium/

本会協賛行事

会　合　名 主　催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
義肢装具 SIG 第 11 回講習会 日本リハビリテーション工学協会 義肢装具 SIG	2015 年 9 月 5 日（土） 東京電機大学東京　千住キャンパス （足立区千住旭町 5）	義肢装具 SIG 第 11 回講習会事務局　砂野義信（いさのよしのぶ） 〒649-6426　和歌山県紀の川市下井阪 252-5 TEL./FAX. 0736-77-6111
2015 年度マイクロメカトロニクス学術講演会 （一社）日本時計学会	2015 年 9 月 11 日（金） 中央大学理工学部（後楽園キャンパス） （東京都文京区春日 1-13-27）	中央大学理工学部精密機械工学科　土肥徹次 FAX. 03-3817-1820 E-mail：dohi@mech.chuo-u.ac.jp http://hij-n.com/
The 12th International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence（URAI 2015） Korea Robotics Society	2015 年 10 月 28 日（水）～ 10 月 30 日（金） KINTEX, Goyang city, Korea	Prof. In So Kweon General Chair of URAI 2015 Korea Advanced Institute of Science and Technology（KAIST）
第 30 回リハ工学カンファレンス in おきなわ 一般社団法人日本リハビリテーション工学協会	2015 年 11 月 13 日（金）～ 11 月 15 日（日） 沖縄県総合福祉センター （〒903-8603　那覇市首里石嶺町 4-373-1）	第 30 回リハ工学カンファレンス in おきなわ事務局 〒901-1393　島尻郡与那原町字板良敷 1380-1 沖縄リハビリテーション福祉学院内 E-mail：conf-30@resja.or.jp URL：http://www.resja.or.jp/conf-30/
The World Robot Conference 2015（WRC2015） China Association for Science and Technology（CAST）	2015 年 11 月 23 日（月）～ 11 月 25 日（水） China National Convention Center （Beijing, China）	WRC2015 Secretariat http://www.worldrobotconference.com/
2015 年知的情報処理と生物科学国際会議（ICIIBMS2015） 琉球大学，沖縄科学技術大学院大学， 沖縄高等工業専門学校	2015 年 11 月 28 日（土）～ 11 月 30 日（月） 沖縄科学技術大学院大学	2015 年知的情報処理と生物医科学国際会議事務局実行委員長　玉城史朗 〒903-0213　沖縄県西原町千原 1　琉球大学工学部情報工学科 TEL. 098-895-8720　FAX. 098-895-8727 E-mail：shiro@ie.u-ryukyu.ac.jp
2015 International Conference on Mechatronics and Information Technology（ICMIT2015） Kangwon National University	2015 年 12 月 2 日（水）～ 12 月 5 日（土） Delpino Resort, Korea	弘前大学理工学部知能機械工学科　佐川貢一 〒036-8561　青森県弘前市文京町 3 TEL./FAX. 0172-39-3691
IEEE/SICE International Symposium on System Integration 2015 IEEE, SICE	2015 年 12 月 11 日（金）～ 12 月 13 日（日） 名城大学天白キャンパス	名城大学理工学部メカトロニクス工学科 大原賢一 〒468-8502　名古屋市天白区塩釜口 1-501 TEL. 052-838-2335 E-mail：kohara@meijo-u.ac.jp

第16回SICEシステムインテグレーション部門講演会 公益社団法人計測自動制御学会 システムインテグレーション部門	2015年12月14日(月)～12月16日(水) 名古屋国際会議場 (名古屋市熱田区熱田西町1-1) 申込締切：8月21日(金) 原稿締切：9月25日(金)	SI2015実行委員長　新井史人　SI2015プログラム委員長　長谷川泰久 E-mail：si2015@si-sice.org

本会後援・協力行事

会　合　名 主　催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
マイクロマウス2015（第36回全日本マイクロマウス大会） (公財)ニューテクノロジー振興財団	2015年11月20日(金)～11月22日(日) 東京工芸大学　厚木キャンパス	マイクロマウス2015事務局 公益財団法人ニューテクノロジー振興財団 TEL. 03-6805-6081　FAX. 03-6805-6082 E-mail：ntf@ntf.or.jp
第2回トマトロボット競技会 トマトロボット競技会実行委員会	2015年12月18日(金)～12月20日(日) 北九州学術研究都市体育館	九州工業大学社会ロボット具現化センター内 トマトロボット競技会実行委員会事務局 TEL. 093-695-6110 E-mail：tomato@brain.kyutech.ac.jp

理事会報告

第 46 回理事会

日　　時：2015 年 5 月 22 日（金）14：00 ～ 16：30
場　　所：日本ロボット学会事務局　会議室
出席理事：高西淳夫(会長), 沢俊裕, 吉見卓, 山本健次郎, 井上康之(遠隔), 奥田晴久, 王碩玉, 橋本浩一, 倉林大輔, 平田泰久, 小林英津子, 石川潤(遠隔), 妻木勇一(遠隔), 岡田昌史(遠隔), 細田祐司(記)
出席監事：平井成興
事 務 局：水谷

〈議　事〉

1. 議事録確認
（1）以下の議事録が確認された.
日本ロボット学会第 5 回定時総会議事録
日本ロボット学会第 44 回理事会議事録
2015 年度アドバイザリーボード議事録
2. 審議・報告事項
2. 1　会長・副会長・庶務
（1）IRH2015 参加公募経過について報告された.
2. 2　学術講演会関係事項
（1）第 33 回日本ロボット学会学術講演会準備状況について報告が行われた.
（2）2015 年度オープンフォーラム企画計画が承認された.
2. 3　事業関係事項
（1）2015 年度日本ロボット学会第 5 回ロボティクスシンポジア研究奨励賞の受賞候補者が承認された.
（2）2015 年度第 1 回アドバイザリ & 運営委員会につき報告があった.
（3）日本ロボット学会ロボット工学セミナー受講証発行サービスについて報告があった.
（4）RoboCup Japan open 2015 の参加報告があった.
2. 4　国際関係事項
（1）一般社団法人日本ロボット学会国際委員会委員（改定案）が承認された.
（2）Ro-MAN2014 サープラスが報告された.
（3）IROS2015 対応確認の報告があった.
2. 5　欧文誌関係事項
（1）Advanced Robotics Best Paper Award 選考小委員会名簿の報告があった.
（2）Advanced Robotics の Instruction for Authors の改訂について報告があった.
2. 6　財務関係事項
（1）1 月から 4 月までの累計財務報告があった.
3. 定例報告事項
（1）2015 年度入退会申込（2015 年 5 月 22 日現在）状況
・正会員 2,921 名(入会 15 名，復会 1 名，種別変更(増)8 名，退会 4 名)，学生会員 962 名（入会 22 名，復会 0 名，種別変更（減）8 名，退会 8 名)，終身会員 73 名（種別変更 0 名)，名誉会員 10 名であり，会員総数は 3,966 名，賛助会員 69 団体 95 口となったことの報告があり，入会および退会の申請が条件で全件承認された.
（2）国内協賛案件の報告，国内共催案件の承認が行われた.

新入会員

（2015年7月入会の会員）

正　会　員

15593　三浦　政司　15595　稲場　大樹　15600　小山　虎
15604　福田　昭　15605　米澤　亨　15606　市川　裕久
15607　武田　隆宏　15622　植松　重之　15625　関根　正之
15634　佐々木智典　15637　仁木　清美　15638　平井　智大
15639　野嶋潤一郎　15641　李　文思　15646　奥野　浩
15653　土井　正好　15658　伊藤　潔人　15665　外海　信潤
15694　稲葉　毅　15699　永田　尚人　15711　中込　広幸
15725　森本　英夫　15731　田中　宙夫　15737　桑木　賢也
15741　趙　菲菲　15758　藤川　達夫　15764　粕谷　慎一
15783　山浦賢太郎　15798　和田　将典　15818　柴田　淳司
15837　楊　揚　15839　鈴木　彩　15844　Roller Aaron
15847　南斉　俊佑　15849　金秋　鵬凱　15850　アーノードソービ
15859　白根　一登

学　生　会　員

15587　小山　悠　15588　椎名　恵　15589　古澤　耕輔
15594　酒井　和紀　15596　寺町　知峰　15597　前川　賢太
15598　安田　公和　15599　竹内　弘美　15601　柳野　浩志
15602　石川　貴史　15603　奥村　雅敏　15608　礒道　貴矢
15609　内山　弘基　15610　細野　邦彦　15611　松本　将暉
15612　岡藤　勇希　15613　那須　翔太　15614　花木　樹也
15615　加藤　航甫　15616　北村　正樹　15617　望月　恒星
15618　佐藤　地洋　15619　白石　哲也　15620　松木　慧
15621　嶋田　裕太　15623　田邊　朋佳　15624　松本　聡
15626　上野　貴弘　15627　堀山　智弘　15628　田中　良道
15629　株丹　亮　15630　堀内　稜太　15631　松本　竹史
15632　高野　宏章　15633　保坂　耕平　15635　木村　憲二
15636　羽鳥　達哉　15640　舩戸　一弘　15642　石橋　昇吉
15643　兒玉　拓磨　15644　小川　和徳　15645　谷田　海登
15647　関口　航平　15648　宮西　将生　15649　粂田　真吾
15650　中田　理公　15651　柏　龍之介　15652　金　南浩
15654　森田慎一郎　15655　加藤　陽　15656　佐藤勇太郎
15657　三山　圭太　15659　阿部　香織　15660　今成　隆了
15661　小池　正憲　15662　後呂　翔太　15663　小橋　遼
15664　三浦　雅史　15666　備後　博生　15667　中川竜太朗
15668　杉万　健次　15669　森田　隆介　15670　川合　勇輔
15671　武市　将　15672　塚本　健太　15673　石田裕太郎
15674　野木滉一郎　15675　中野櫻二郎　15676　敦賀　秀樹
15677　池原　吉政　15678　屋ヶ田睦貴　15679　山田　竜郎
15680　森田　佳暁　15681　益田　航　15682　齊藤　優
15683　宇賀神槙吾　15684　情野　瑛　15685　幸村　貴臣
15686　Mohammed Abdessamad Bekht　15687　陣内　寛大
15688　五十嵐大騎　15689　小布施大志　15690　高野　徹
15691　佐藤　謙太　15692　橋下　正隆　15693　坂田　茉実
15695　佐々木駿昂　15696　篠原　真　15697　古頭　昌樹
15698　猿渡　誠也　15700　大里　章人　15701　中西　絵美
15702　中村　宏　15703　近藤　宗輝　15704　薬師川　楓
15705　大泉　祐哉　15706　森下　直輝　15707　高根　英里
15708　脇田　航　15709　山田　洋　15710　西川　琢磨
15712　堺　貴紀　15713　山本　知生　15714　河上　貴彦
15715　今井　曜　15716　向山　寛人　15717　河野　紘之
15718　浅井　雄介　15719　新田　次郎　15720　藤原　元春
15721　猪瀬　洸樹　15722　中村祐太郎　15723　李　想
15724　小野寺慧知　15726　安里　太緒　15727　柳田　岳瑠
15728　有田　圭佑　15729　渡辺　寛大　15730　姜　珂
15732　平野　曜生　15733　和久澤慶将　15734　横手　大輔
15735　陽　品駒　15736　鈴木　まや　15738　大矢　智之
15739　鈴木　大輝　15740　三村　拓人　15742　米森　健太
15743　田村　薫　15744　鈴木　一弘　15745　前川　知行
15746　秋元　啓　15747　尾関　檀　15748　阿久津　裕
15749　永井　岳志　15750　大原　崇義　15751　重兼　聡夫
15752　片岡　太一　15753　永田　拓磨　15754　米澤　亮太
15755　齋藤　朔　15756　石木　隆洋　15757　藤城　十郎
15759　大音　雄輝　15760　遠山　雄　15761　古川　直樹
15762　松井　雅彦　15763　藤岡　隆　15765　熊谷　秀樹
15766　鈴木　秀崇　15767　井戸　崇太　15768　亀井　尊
15769　角田　郁弥　15770　小松　龍哉　15771　松本　誠
15772　弘埜　裕弘　15773　加藤　健太　15774　中川　大助
15775　横田　栞　15776　中川　雄貴　15777　蘭　凱
15778　佐藤　洋輔　15779　清宮　悠生　15780　山田　浩貴
15781　江間　章斗　15782　稲田　大亮　15784　秋元　洋樹
15785　寺田　祐基　15786　蔡　一鋒　15787　池田　成満
15788　藤岡　直幹　15789　David McLaughlin
15790　関　才門　15791　佐藤　泰成　15792　小林　裕介
15793　伊藤　達也　15794　坂上　智紀　15795　野口　大翔
15796　吉川　史哲　15797　森崎　大介　15799　岡島正太郎
15800　辻　真緒　15801　中島　諒　15802　武渕　健一
15803　小原　由羽　15804　松脇　広和　15805　森本　隆志
15806　久保　竜　15807　工藤　直紀　15808　蔡　思祺
15809　吉田　宏輝　15810　篠原　隆仁　15811　トモティト
15812　COPETE VASCO JORGE LUIS　15813　根本　太晴
15814　柴崎　英展　15815　安藤　潤人　15816　野見山大基
15817　新井　孝　15819　八木下明宏　15820　小島　朋樹
15821　郭　承澈　15822　水尻　雄貴　15823　亀田　誠二
15824　北島　克将　15825　伊藤　幸太　15826　木村　駿介
15827　酒井　伸明　15828　ベルトラン ジェシカ　15829　曹　暢
15830　須藤　彰吾　15831　Yalta Nelson　15832　夏原　彬
15833　兼子　大輝　15834　寺澤　良　15835　酒寄　剛
15836　藤本　一真　15838　西村　洋貴　15842　Lee DongJun
15843　林　朋範　15845　前角　貴士　15846　植田　大貴
15848　野﨑　達也　15851　星川　英　15852　小堀　嵩博
15853　田松　孝慈　15854　區　梓垣　15855　古森　雄一
15856　小泉　文紀　15857　山本幸太朗　15858　大坪　諭史

賛　助　会　員

S0281　株式会社ロボット科学教育　S0282　協栄産業株式会社
S0283　株式会社インフォコーパス　S0284　NiKKi Fron 株式会社

英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTOCS Call for Papers

Special Issue on
Recent Advancements on Industrial Robot Technology

Guest -Editors: Dr. Kensuke Harada (AIST)
Prof. Katja Mombaur (Univ. of Heiderberg, Germany)
Prof. Takayuki Matsuno (Okayama Univ.)
Prof. Dinesh Manocha (UNC-Chapel Hill, USA)

SUBMISSION DEADLINE: October 31, 2015

Publication in Vol. 30, No. 15 (August 2016)

Due to the recent advancements on industrial robot technologies, industrial robots have been introduced to difficult process of product manufacturing such as product assembly, parts supply, and product inspection. This special issue attempts to showcase state-of-the-art studies on industrial robot technology. Emphasis will be given to "novel algorithms and theories" and "novel techniques on application and system integration". We solicit original and high-quality papers on industrial robot technologies. We also solicit survey papers that discuss open challenges and state-of-the-art techniques. Topics of interest include, but are not limited to:

Motion Planning	Motion Optimization	Kinematics	Force and Tactile Sensing
Visual Sensing	Motion Control	Sensor Fusion	Production Engineering
Data Engineering	AI Technologies	Mechanical Design	Human-Robot Interaction
Learning	System Integration		

Submission: The full-length manuscript (either PDF file or MS word file) should be sent by **October 31, 2015** to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through the homepage of Advanced Robotics (http://www.rsj.or.jp/advanced_e/submission). Sample form of the manuscript as well as the Instruction for Authors are available at the homepage. Also, send another copy to **Dr. K. Harada** (kensuke.harada@aist.go.jp), **Prof. K. Mombaur** (katja.mombaur@iwr.uni-heidelberg.de), **Prof. T. Matsuno** (matsuno@cc.okayama-u.ac.jp) and **Prof. Manocha** (dm@unc.edu) for submission confirmation.

有料広告

法政大学理工学部機械工学科教員公募（ロボティクス・制御関連分野）

募集人数：教授，准教授，専任講師のいずれか 1 名
所　　属：法政大学理工学部機械工学科
専門分野：ロボティクス・制御に関連する分野
担当科目：ロボティクス・制御・力学に関する科目，PBL，ゼミナール，演習・実習科目，卒業研究など
応募資格：（1）博士の学位または外国の Ph. D を有すること．あるいは，着任時に学位取得済みであること，（2）本学の教育方針を理解し，教育に熱意があり，学科の運営にも意欲があること，（3）専門分野における十分な知識・能力を有し，国際的な活躍に意欲的であること，（4）国籍は問わないが，十分な日本語能力を有すること．
着任時期：2016 年 4 月 1 日
提出書類：（1）履歴書（写真添付，連絡先の E-mail を記入），（2）研究業績書，（3）主要原著論文の別刷 5 編以内（コピー可），（4）現在までの研究内容と成果（A4 用紙 1 枚以内），（5）着任後の研究計画および教育に対する抱負（A4 用紙 1 枚以内），（6）応募者に関して意見を伺える方 2 名の氏名と連絡先
上記（1）と（2）は本学所定の様式とする．所定の様式は以下 URL よりダウンロード可能です．
http://www.hosei.ac.jp/saiyo/rikoh_bosyu.html
応募締切：2015 年 9 月 25 日（金）（必着）
選考方法：書類選考，面接（研究・教育に関するプレゼンテーションを含む）
書類送付／連絡先：
〒184-8584　東京都小金井市梶野町 3-7-2
法政大学理工学部機械工学科主任　平野元久
TEL：042-387-6272　FAX：042-387-6121
E-mail：hirano@hosei.ac.jp
※封筒の表に「教員応募書類（ロボティクス・制御関連分野）在中」と朱書きし，簡易書留にて郵送のこと．応募書類は返却しません．
備　　考：本件は，男女共同参画社会基本法の趣旨に基づいて教員を選考します．女性研究者の積極的な応募を歓迎します．

弘前大学大学院理工学研究科機械科学科教員公募

募集人員：①教授（機械工学を基礎とした医用システム開発分野）1 名，②准教授（機械工学を基礎とした医用システム開発分野）1 名，③教授（機械知能学分野）1 名
専門分野：①医用システム開発分野（例えば生体センサ，リハビリテーション，筋骨格系などに関する医用工学関連分野），②医用システム開発分野（例えばスポーツバイオニクス，治療機器などの医用工学関連分野），③機械知能学（例えば制御工学を基礎とした先進的かつ知的な機械（ロボット）の開発分野）
着任時期：平成 28 年 4 月 1 日
応募締切：2015 年 10 月 16 日／提出書類その他詳細はホームページに掲載の文書をご覧下さい
「弘前大学ホームページ（http://www.hirosaki-u.ac.jp）」→
「一般の方へ（http://www.hirosaki-u.ac.jp/public.html）」→
「おしらせ」に掲載の教員採用情報 /URL：
① http://www.hirosaki-u.ac.jp/wordpress2014/wp-content/uploads/2015/06/9.pdf,
② http://www.hirosaki-u.ac.jp/wordpress2014/wp-content/uploads/2015/06/10.pdf,
③ http://www.hirosaki-u.ac.jp/wordpress2014/wp-content/uploads/2015/06/11.pdf/
本件に関する連絡先：
弘前大学大学院理工学研究科
知能機械工学コース長　伊藤昭彦

岐阜大学工学部
機械工学科知能機械コース
教員公募

募集人員：教授 1 名
所　　属：機械工学科　知能機械コース　メカトロシステム工学講座
専門分野：組立ロボット，ロボットハンドリング，力覚センシング，生産システムなど，モノづくりにおけるロボット・生産技術関連分野
担当予定科目：知能ロボット工学，制御工学，力学などの専門科目と，線形代数，ベクトル解析などの基礎・教養科目の複数を担当していただく
応募資格：（1）博士の学位あるいは PhD を有する方，（2）専門分野に優れた業績があり，大学院博士後期課程の講義を担当できる方，（3）外国人の場合には，学内諸業務の遂行が可能な日本語能力を有する方
着任時期：2016 年 4 月 1 日
選考方法：書類選考後，面接を実施します
提出書類：（1）履歴書（写真添付，連絡先には電話番号と E-mail アドレスを記入），（2）研究業績リスト（原著学術論文，国際会議論文，著書，解説，特許，その他に分類），（3）主要原著学術論文の別刷り 5 編程度（コピー可），（4）所属学会，社会における活動状況，国際的活動，（5）主要特許等の内容，（6）受賞名とその内容，（7）最近 5 年間の外部資金獲得実績（科学研究費，共同研究，受託研究，その他の研究費），（8）これまでの研究の概要と成果（1,000 字程度），（9）今後の研究計画および教育に関する抱負（1,000 字程度），（10）応募者について意見をお聞きできる方 2 名の氏名，所属，連絡先（推薦状があることが望ましい）
応募締め切り：2015 年 10 月 16 日（金）必着
書類送付先：〒501-1193　岐阜市柳戸 1 番 1　岐阜大学工学部機械工学科
学科長　山本秀彦
TEL：058-293-2550　E-mail：yam-h@gifu-u.ac.jp
（応募書類の封筒には「機械工学科知能機械コース教員応募書類」と朱書きの上，簡易書留で郵送のこと）
なお，応募書類は返却致しませんので，あらかじめご了承下さい

本学部では，男女共同参画社会基本法の趣旨に則り，男女共同参画を推進しています．業績や能力などが同等であれば女性を採用する方針であるため，女性研究者の積極的な応募を歓迎いたします．

岐阜大学工学部
機械工学科知能機械コース
教員公募

募集人数：助教 1 名
所　　属：機械工学科　知能機械コース　知能制御システム工学講座
専門分野：メカトロシステム，ロボット工学，システム制御などの関連分野
担当予定科目：機械工学実験・実習Ⅰ・Ⅱ，制御工学演習，線形代数，力学などから複数科目
応募資格と採用条件：
（1）博士の学位あるいは Ph. D を有する方（もしくは取得見込みの方），（2）専門分野で業績のある方，（3）外国人の場合には，学内諸業務の遂行が可能な日本語能力を有する方，（4）採用時に年齢が 35 歳未満，（5）任期 5 年．最終年度の評価に応じて任期なしの再雇用となる，（6）年俸制
着任時期：2015 年 12 月 1 日以降のできるだけ早い時期
選考方法：書類選考後，面接を実施します
提出書類：（1）履歴書（写真添付，連絡先には電話番号と E-mail アドレスを記入），（2）研究業績リスト（原著学術論文，国際会議論文，著書，解説，特許，その他に分類），（3）主要原著学術論文 3 編程度の別刷り（コピー可），（4）所属学会，社会における活動状況，国際的活動，（5）主要特許等の内容，（6）受賞名とその内容，（7）最近 5 年間の外部資金獲得実績（科学研究費，共同研究，受託研究，その他の研究費），（8）これまでの研究の概要と成果（1,000 字程度），（9）今後の研究計画および教育に関する抱負（1,000 字程度），（10）応募者について意見をお聞きできる方 2 名の氏名，所属，連絡先（推薦状があることが望ましい）
応募締め切り：2015 年 10 月 16 日（金）必着
書類送付先：〒501-1193　岐阜市柳戸 1-1　岐阜大学工学部機械工学科学科長　山本秀彦
TEL：058-293-2550　E-mail：yam-h@gifu-u.ac.jp
（応募書類の封筒には「機械工学科知能機械コース教員応募書類」と朱書きの上，簡易書留で郵送のこと）
応募書類は返却致しませんので，あらかじめご了承下さい．

本公募は，国立大学改革強化推進補助金に申請している公募であり，年齢制限を設けております．また，この補助金が採択された場合は，450 万円の補助金を採用時に受けることができます．

本学では，男女共同参画社会基本法の趣旨に則り，男女共同参画を推進しています．業績や能力などが同等であれば女性を採用する方針であるため，女性研究者の積極的な応募を歓迎いたします．

本件に対する問い合わせ先：
岐阜大学工学部機械工学科　知能機械コース　知能制御システム工学講座　伊藤　聡
TEL：058-293-2540 ／ E-mail：satoshi@gifu-u.ac.jp

電気通信大学　教員公募（メカトロニクス分野）

職名・募集人数：准教授 1 名

担当学部・研究科等：
情報理工学研究科　知能機械工学専攻　先端ロボティクスコース

専門分野：メカトロニクス（知能メカトロニクス，知的な機械制御，高度生産機械，精密機械，自動化機械，マイクロメカトロニクス，バイオメカトロニクス，画像処理／パターン認識，低環境負荷メカシステムなど）

担当科目等：学部基礎科目，学部専門科目（例えば力学，物理学概論，機械系基礎実験，コンピュータリテラシー，メカトロニクスなどから）および大学院専門科目（詳細は下記 URL を参照して下さい）
http://www.uec.ac.jp/department/ie/m/curriculum.html
http://www.uec.ac.jp/campus/academic/syllabus.html

応募資格：（1）博士の学位を有し，学部および大学院での教育・研究指導を行うことができる方，（2）上記の専門分野において顕著な実績があり，教育と研究を通して同分野の発展に貢献できる方，（3）日本語により学生を指導できる方，（4）物づくり教育に興味がある方．本学には，学生が自主的に参加し，ロボットや回路設計等の研究開発を行える楽力工房・カデット教育プログラムなどの組織があり，それらに積極的に対応していただける方．
http://www.gp.uec.ac.jp/index.html
http://www.rc.mce.uec.ac.jp/cadet.html

勤務形態：常勤，任期なし（定年制）

給　　与：国立大学法人電気通信大学職員給与規程による

採用予定日：2016 年 4 月 1 日以降のできるだけ早い時期

応募書類：http://www.uec.ac.jp/about/advertisement/
（1）応募申請書類（写真貼付，履歴書，研究業績リスト）1 部
応募申請書の様式をダウンロードし，記入して下さい．
http://www.uec.ac.jp/about/advertisement/pdf/oubo_sinseisyo.pdf（PDF）
http://www.uec.ac.jp/about/advertisement/date/oubo_sinseisyo.doc（MS-word），（2）主要著書，論文の別刷りまたはコピー（5 編）一式，（3）研究概要と今後の研究計画書（A4 用紙 2 ページ以内：上記 3．専門分野との関連を明示すること）1 部，（4）教育に関する抱負と今までの教育または人材育成経験（A4 用紙 2 ページ以内）1 部，（5）参考となる意見を伺える方 3 名（国内，国外それぞれ 1 名以上を含む）のお名前，所属，連絡先住所（E-mail アドレスを含む），および応募者との関係 1 部，（6）上記の応募書類（1）～（5）の PDF 版を保存した CD または DVD 1 枚
＊応募書類は返却しません．また，本選考以外の用途に使用することはありません．

選考方法：書類審査を通過した方に対して，人事面接による審査を行います．その際の交通費，宿泊費は応募者の負担とさせていただきます．

応募締切：2015 年 10 月 30 日（金）午後 5 時（日本時間）必着

問い合わせ先：電気通信大学大学院情報理工学研究科知能機械工学専攻教授　青山尚之
TEL：042-443-5751 または 5433
E-mail：aoyama@mce.uec.ac.jp

書類送付先：182-8585 東京都調布市調布ヶ丘 1-5-1
電気通信大学大学院　情報理工学研究科　知能機械工学専攻
専攻長　大川富雄　宛
（封筒表面に「メカトロニクス分野教員応募書類在中」と朱書きし簡易書留で郵送のこと．併せて，発送の旨を上記問い合わせ先へ E-mail によりお知らせ下さい．また E-mail の件名には「メカトロニクス分野教員応募」と記入して下さい．）

そ の 他：・本学では，すべての教員が学術院に所属し，担当学部・研究科等へ配置されます．
・本学では男女共同参画推進の基本理念に基づき女性が働きやすい環境を整えることで女性教員の増加を目指しています．女性の積極的な応募を期待します．詳しくは電気通信大学女性研究者支援室ホームページをご覧下さい．
http://www.ge.uec.ac.jp/owr/
・2016 年 4 月に改組を予定しています．
http://www.uec.ac.jp/department/kaiso2016/　なお改組に関わらず，雇用を予定しています．

刊行物のご案内

第 23 回学術講演会講演概要集（予稿集 CD-ROM 付）
本学会個人会員　5,000 円
本学会個人会員以外　10,000 円
第 24 回学術講演会講演概要集（予稿集 CD-ROM 付）
本学会個人会員　5,000 円
本学会個人会員以外　10,000 円
第 25 回学術講演会講演概要集（予稿集 CD-ROM 付）
本学会個人会員　6,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 26 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　6,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 27 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　6,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 28 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　6,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 29 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　6,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 30 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　10,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 31 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　10,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円
第 32 回学術講演会講演概要集（予稿集 DVD-ROM 付）
本学会個人会員　10,000 円
本学会個人会員以外　12,000 円

第 14 回　ロボティクスシンポジア予稿集　10,000 円
第 18 回　ロボティクスシンポジア予稿集　10,000 円

※以上のものはいずれも消費税込，送料は別にかかります．

刊行物のご注文は書面（FAX）または Email にて事務局あてにお申し込みください．Email: order@rsj.or.jp
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 4 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 28 巻 1 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．

日本ロボット学会誌

第 28 巻	第 1 号	〔特集〕	ロボット聴覚
	第 2 号	〔 〃 〕	レスキューロボット―災害救助支援システムの現状と今後―
	第 3 号	〔 〃 〕	ロボットを進化させる最先端 IT 技術
	第 4 号	〔 〃 〕	ロボティック・サイエンス
	第 5 号	〔 〃 〕	使える RT ミドルウェア
	第 6 号	〔 〃 〕	生体筋骨格型ロボット
	第 7 号	〔 〃 〕	第 27 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅰ
	第 8 号	〔 〃 〕	第 27 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅱ
	第 9 号	〔 〃 〕	クオリティ・オブ・ライフのためのロボティクス
	第 10 号	〔 〃 〕	分子ロボティクス
第 29 巻	第 1 号	〔 〃 〕	ソーシャルロボットと人間理解
	第 2 号	〔 〃 〕	研究者が『ロボット』を伝えるために
	第 3 号	〔 〃 〕	人と接するロボットの研究を考える
	第 4 号	〔 〃 〕	ロボット技術の国際標準
	第 5 号	〔 〃 〕	確率理論のロボティクス応用
	第 6 号	〔 〃 〕	機構の知と技
	第 7 号	〔 〃 〕	第 28 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅰ
	第 8 号	〔 〃 〕	第 28 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅱ
	第 9 号	〔 〃 〕	ロボットと安全コンポーネント
	第 10 号	〔 〃 〕	人ロボット共生学
第 30 巻	第 1 号	〔 〃 〕	共創知能システムプロジェクト
	第 2 号	〔 〃 〕	パラレルメカニズムと実用化
	第 3 号	〔 〃 〕	つくばチャレンジ論文特集号
	第 4 号	〔 〃 〕	2 足歩行ロボット技術
	第 5 号	〔 〃 〕	ヒトの触感覚特性を活かす
	第 6 号	〔 〃 〕	広がるテレロボティクス
	第 7 号	〔 〃 〕	第 29 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅰ
	第 8 号	〔 〃 〕	第 29 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅱ
	第 9 号	〔 〃 〕	ロボティクス研究のためのソフトウェアツールⅠ
	第 10 号	〔 〃 〕	創立 30 周年記念特集号―ロボット学会新世代：世界に向かって―
第 31 巻	第 1 号	〔 〃 〕	次世代ロボットのための知能化技術
	第 2 号	〔 〃 〕	ロボット教育論文特集号
	第 3 号	〔 〃 〕	ロボティクス研究のためのソフトウェアツールⅡ
	第 4 号	〔 〃 〕	マニピュレーション研究の最前線
	第 5 号	〔 〃 〕	材料の知
	第 6 号	〔 〃 〕	人間環境と親和性の高いロボットのためのアクチュエータ特集号
	第 7 号	〔 〃 〕	第 30 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅰ
	第 8 号	〔 〃 〕	第 30 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号Ⅱ
	第 9 号	〔 〃 〕	ロボットのエージェンシーとインタラクション
	第 10 号	〔 〃 〕	日本ロボット学会-日本 SF 作家クラブ　共同企画―ロボット工学と SF―
第 32 巻	第 1 号	〔 〃 〕	震災対応 レスキューロボットの活動を振り返ってⅠ
	第 2 号	〔 〃 〕	震災対応 レスキューロボットの活動を振り返ってⅡ
	第 3 号	〔 〃 〕	知能化する家電
	第 4 号	〔 〃 〕	原点としての機巧
	第 5 号	〔 〃 〕	探査ローバ開発の今と新しい試み
	第 6 号	〔 〃 〕	ロボット工学における最適化手法
	第 7 号	〔 〃 〕	第 31 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号
	第 8 号	〔 〃 〕	懐に入り込むロボット技術
	第 9 号	〔 〃 〕	高速ビジョンの応用展開
	第 10 号	〔 〃 〕	ヒューマンモデリングアンドエンハンスメント
第 33 巻	第 1 号	〔 〃 〕	水圏における生物模倣型移動ロボット
	第 2 号	〔 〃 〕	データサイエンス研究のロボティクス応用にむけて
	第 3 号	〔 〃 〕	ロボット教育論文特集号Ⅱ
	第 4 号	〔 〃 〕	今更聞けないロボットの基礎と未解決問題
	第 5 号	〔 〃 〕	製造業向けロボット
	第 6 号	〔 〃 〕	大型機械のためのヒューマンインタフェースデザイン

一般社団法人　日本ロボット学会賛助会員(50 音順)

(株)IHI
IHI 運搬機械(株)／開発部
(株)アヴィス
(株)アドイン研究所
(株)アトックス技術開発センター
育良精機(株)
イリソ電子工業(株)
(株)インフィテック
(株)インフォコーパス
(株)エイ・ダブリュ・ソフトウェア
(株)エクォス・リサーチ
NTT コミュニケーションズ(株)
(株)NTT データ／技術開発本部
エフエクスシステムズ(株)
(株)オートネットワーク技術研究所
オリンパス(株)
川崎重工業(株)
キヤノン(株)
協栄産業(株)
(株)クリムゾンインタラクティブ・ジャパン
(株)ココロ
コマツ／研究本部
サイバネットシステム(株)
(株)ジェイテクト
(株)システムインフロンティア
清水建設(株)
新明和工業(株)
スキューズ(株)
(株)精好堂
セコム(株)／ IS 研究所
ソニー(株)
ソフトバンクモバイル(株)
(株)ソミック石川
(株)データベース
(株)ティービーアイ
(株)デンソーウェーブ
東急建設(株)
(株)東芝
戸田建設(株)
特許庁
トヨタ自動車(株)
(株)豊田自動織機／技術・開発本部
トヨタテクニカルディベロップメント(株)
ナブテスコ(株)／津工場
(株)ナレッジ
NiKKi Fron(株)
日東精工(株)
日本精工(株)
(社)日本ロボット工業会
パームス(株)
パナソニック(株)モノづくり本部
パナソニック(株)エコソリューションズ社
ビー・エル・オートテック(株)
日立建機(株)
(株)日立製作所／テクノロジーイノベーション統括本部
平田機工(株)
ファナック(株)
(株)フォーラムエイト
(株)不二越
富士通(株)
富士ソフト(株)
(株)本田技術研究所／基礎技術研究センター
マクソンジャパン(株)
三井化学(株)
三菱重工業(株)
三菱電機(株)
(株)村田製作所
(株)明電舎
矢崎総業(株)
(株)安川電機
(株)リアルビズ
(株)リコー
(株)ロボット科学教育

・賛助会員の皆様には学会活動へのご支援をいただきありがとうございます.
・学会活動をご支援いただける賛助会員を募集しています．学会事務局へご一報ください.

● 入会に関するお問い合わせは…

一般社団法人　日本ロボット学会　事務局
〒 113-0033
東京都文京区本郷 2-19-7
ブルービルディング 2 階
TEL 03(3812)7594
FAX 03(3812)4628
e-mail : service@rsj.or.jp
URL : http://www.rsj.or.jp/

一般社団法人　日本ロボット学会　平成 26・27 年度（2014・2015 年度）役員

理　　事　会　長
＊髙西　淳夫（早稲田大学）
副会長
＊沢　　俊裕（安川電機）
＊吉見　　卓（芝浦工業大学）
庶務担当
沢崎　直之（富士通研究所）
＊山本健次郎（日立製作所）
＊細田　祐司（日本ロボット学会）
財務担当
井上　康之（安川電機）
＊奥田　晴久（三菱電機）
企画担当
石田　勇一（不二越）
＊久保田哲也（川崎重工業）
学会誌担当
王　　碩玉（高知工科大学）
＊橋本　浩一（東北大学）
欧文誌担当
倉林　大輔（東京工業大学）
＊平田　泰久（東北大学）
事業担当
小林英津子（東京大学）
＊和田　一義（首都大学東京）
学術講演会担当
石川　　潤（東京電機大学）
＊妻木　勇一（山形大学）
国際担当
平井　慎一（立命館大学）
＊岡田　昌史（東京工業大学）

監　　事
平井　成興（千葉工業大学）
＊小平　紀生（三菱電機）

無印　2014 年 3 月より 2016 年総会時まで
＊印　2015 年 3 月より 2017 年総会時まで

一般社団法人　日本ロボット学会　代議員

任期：2013 年 3 月～ 2017 年 3 月　50 音順

市川　明彦（名城大学）
王　　碩玉（高知工科大学）
川田　浩彦（北陽電機）
川原　知洋（九州工業大学）
北野　　斉（パナソニック）
見持　圭一（三菱重工業）
小林英津子（東京大学）
榊　　泰輔（九州産業大学）
朱　　赤（前橋工科大学）
辻　　俊明（埼玉大学）
中尾　　学（富士通研究所）
中臺　一博（ホンダ・リサーチ・インスティチュート・ジャパン）
中村　明生（東京電機大学）
浪花　智英（福井大学）
野田　哲男（三菱電機）
羽田　芳朗（富士通研究所）
日高　洋士（富士通研究所）
平井　宏明（大阪大学）
程島　竜一（埼玉大学）
堀　　俊夫（産業技術総合研究所）
前田　雄介（横浜国立大学）
松浦　大輔（東京工業大学）
松日楽信人（芝浦工業大学）
松本　　治（産業技術総合研究所）
三宅　徳久（千葉大学）
山崎　文敬（イクシスリサーチ）
山本健次郎（日立製作所）
山本　元司（九州大学）
吉見　　卓（芝浦工業大学）

一般社団法人　日本ロボット学会　代議員

任期：2015 年 3 月～ 2019 年 3 月　50 音順

相山　康道（筑波大学）
安藤　慎悟（安川電機）
安藤　　健（パナソニック）
一丸　勇二（安川電機）
岩田　浩康（早稲田大学）
牛見　宣博（九州産業大学）
梅田　和昇（中央大学）
江丸　貴紀（北海道大学）
遠藤　　玄（東京医科歯科大学）
大明　準治（東芝）
太田　祐介（千葉工業大学）
岡　　宏一（高知工科大学）
岡田　　聡（日立製作所）
加藤　　龍（横浜国立大学）
金岡　利知（富士通研究所）
木野　　仁（福岡工業大学）
栗栖　正充（東京電機大学）
姜　　山（富士通研究所）
菅原　雄介（国士舘大学）
杉　　正夫（電気通信大学）
髙信　英明（工学院大学）
土橋　宏規（立命館大学）
中村　幸博（NTT）
原田　達也（東京大学大学院）
松下光次郎（岐阜大学）
松本　高斉（日立製作所）
毛利　哲也（岐阜大学）

「第 32 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号」特集について

本号は昨年 9 月 4 日～ 6 日に九州産業大学で開催された日本ロボット学会第 32 回学術講演会で発表された論文から構成された特集号である．

この特集号の趣旨は学術講演会で発表された最新の発表成果から，新しいコンセプトの提案，優れた学術成果，有用な技術成果を学術論文としてタイムリーに掲載することである．この特集号企画は第 24 回学術講演会から実施され，歴代の会誌担当理事と論文査読小委員会委員の尽力で継承され，今回で 9 回めとなる．すでに会員の皆様にとっても会誌の定番企画として定着している．

学術講演会特集号では，座長を含む複数の方から推薦された論文に対してのみ投稿勧誘を行っており，質の高い論文が投稿され，採録されている．推薦から査読までの流れは基本的には昨年度と同様であり，詳しくは 32 巻 7 号の編集後記をご覧いただきたい．

本特集号の発刊までのスケジュールと経過は以下のとおりである．

2014 年 9 月 6 日：第 32 回学術講演会終了．日本語セッションの発表件数は 582 件．推薦論文数は 115 件（日本語発表の約 20%）．

2014 年 10 月 10 日：電子メールにて，著者に個別に特集号への論文投稿の勧誘，投稿意思の照会．回答の際，会誌あるいは欧文誌のどちらへの投稿を希望するかの明示を依頼．

2014 年 10 月 31 日：投稿意思回答締め切り．会誌への投稿希望は 81 件（前年度は 43 件）．
分野別件数としては，要素分野は 44 件，システム設計・構築分野は 7 件，人材教育・社会分野は 15 件，実証実験分野は 15 件である．

2014 年 11 月から 12 月初め：各分野に投稿予定論文を割り付け，各分野委員の査読委員長は各論文の査読担当の候補者を提案．

2014 年 12 月 26 日：投稿締め切り．投稿件数は 47 件（前年度 24 件）．著者から ScholarOne Manuscripts™ を通して投稿されると，分野査読委員長は内容の適合性を判断し，査読プロセスに入るか，他分野査読委員長と相談し，著者の許可を得た後，他分野への調整を行う．分野間の具体的な調整作業は事務局が行う．

以降，査読の終了したものから採否判定．順次，判定結果を著者に通知．7 月 22 日現在，「採録可」12 件，「採録不可」20 件，取り下げ 3 件となった．

2015 年 6 月 1 日：最終原稿提出期限

2015 年 9 月 1 日：発刊（33 巻 7 号）10 件

このような厳しいスケジュールの中で，査読者，分野査読委員長および各分野の担当委員，事務局の皆様の尽力のおかげで予定どおり発行できた．

昨年 3 月より日本ロボット学会誌（和文誌）では，①従来の要素分野に，新たに三分野，すなわちシステム設計・構築分野，人材教育・社会分野，実証実験分野を追加，②論文投稿査読システム ScholarOne Manuscripts™ の導入の二つの大きな改革を行っている．①の目的は，論文評価の多様化を実現することによって，様々な評価軸で投稿論文を評価できるシステムを導入しており，従来の査読基準では採録が難しかった分野の論文も別の評価軸で評価される内容であれば採録されるようになっている．この改革は，学会としては，日本のロボット工学・ロボット学に対して，知の生産および知の共有にますます貢献するものと考えている．②の目的は，査読プロセスの効率化／省力化を図り，加えて，採録までの期間を短縮できると期待されている．

今回の学術講演会特集号は，この二つの大きな改革後，初めてとなる記念すべき特集号である．会員の皆様には，新しく生まれ変わった日本ロボット学会誌への投稿をぜひご検討いただきたい．

最後に，日本ロボット学会第 32 回学術講演会の実行委員長の倉爪　亮先生（九州大学），論文を推薦いただいた皆様，論文を投稿いただいた著者の皆様，また，お忙しいところ貴重な時間を割いて査読にご協力をいただいた四分野の査読委員長・査読担当者並びに査読者の皆様に深く感謝申し上げます．

（日本ロボット学会第 32 回学術講演会プログラム委員長
榊　泰輔　九州産業大学
2014 年度論文査読小委員会委員長
川村貞夫　立命館大学）

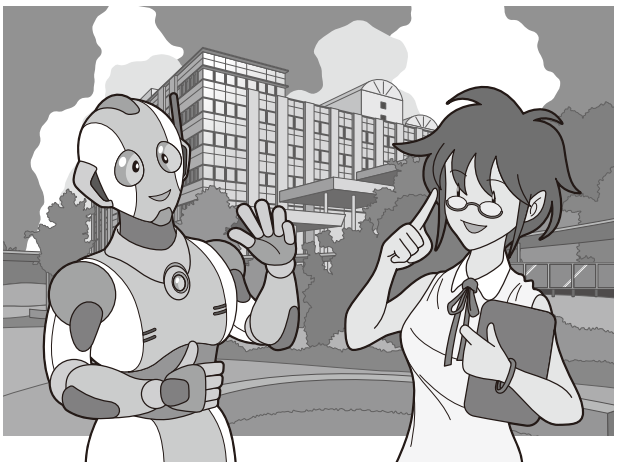
〔表紙説明〕

第 32 回日本ロボット学会学術講演会は，2014 年 9 月に九州産業大学で開催され，活発な議論が展開されました．

今回は，その学術講演会の論文特集です．九州産業大学の広々としたキャンパスの雰囲気が少しでも伝われば幸いです．

今年の学術講演会（東京電機大学）も盛会となることをお祈りします．

（園山隆輔＜ T-D-F@T-D-F.jp ＞　T-D-F）



Illustrated by T.Sonoyama

編集後記

学術講演会特集号は今年で 9 回めを数えます．前年度の学術講演会特集は次の学術講演会開催の前後に会員の皆様の手元に届くのが恒例です．今年は，①査読を四分野で独自の査読基準で行ったにもかかわらず，②投稿・査読システムに，ScholarOne Manuscripts™ を利用して迅速化し，何とか遅れなく本号を皆様に届けることができました．学術講演会実行委員会の皆様・推薦者，投稿者，論文査読小委員会の査読委員長ならびに各分野査読委員長･担当委員，事務局の皆様のご尽力と，査読者の方々のスピーディーな対応に，深く感謝を申し上げます．

私は，ロボット工学が勉強したくて日本に参りました．初めて日本ロボット学会学術講演会で発表したのは，平成元年 11 月 2 日～ 4 日に筑波大学で行われた第 7 回日本ロボット学会学術講演会でした．発表は，確か，サーボ系の特性を考慮した軌道計画法だったかと思いますが，非常に幼稚な内容でした．26 年も経った今でも，その緊張感を鮮明に覚えております．当時は，なるべく多くの発表を聞くために，聴講するセッションを調整するのに苦労しました．体力があったというよりも，皆さんの発表は，私にとってすべて新鮮でかつ知的刺激に満ちていたからです．学術講演会は，自分の研究アプローチを反省したり，次なるステップへの大切なヒントを得たりする，貴重な場です．私の講演内容は，司会者・質問者のご質問内容に答える形で鍛えられ，学会誌の平成 3 年 6 月号に掲載されました．非常に嬉しかったです．さて，現役の学生諸君は，どのような目的で学術講演会に参加されているでしょうか？　発表をして終わりではなく，多くの発表を聞いて知的刺激を受けて，ぜひ学術論文にまとめて投稿していただきたいものです．

近年，日本では，ロボットが好きな子供人口は定常状態になりつつありますが，欧米やアジアなど世界規模で一種のロボット・ブームになっています．昨年，ロボット革命会議が組織され，今年 2 月，日本のロボット新戦略が発表されています．ぜひ長期的に安定性を保つ戦略であってほしいものです．日本が他の国の追随を許さないためには，ロボットが大好きな子供を育成し，理論も実践も発想も大事にする文化を形成しなければなりません．そのために，日本ロボット学会の役割が極めて大きいと考えます．学術講演会および学誌・論文集の重要性は言うまでもありません．会誌・論文集をよりよくするために，ぜひ会誌・論文集オープンフォーラム（9 月 4 日 12:00 ～ 14:30，1204 室）で皆さんのご意見をいただきたくお待ちしております．また，学術講演会で発表した内容をまとめて，学術講演会特集号に積極的にご投稿下さい！

（王　碩玉　高知工科大学）