



目次

特集「原子力発電所事故対応ロボットの現状 I — 廃炉作業最前線」

「原子力発電所事故対応ロボットの現状 I — 廃炉作業最前線」特集について…………… 福澤修一郎・1

解説

- 福島第一原子力発電所の廃炉におけるロボット技術の活用と今後の課題…………… 浅間 一・2
- 福島第一原子力発電所における廃炉の現状と課題…………… 増田尚宏・6
- 福島第一原子力発電所廃炉用ロボットの技術開発…………… 新井民夫・11
- 福島第一原子力発電所の格納容器内部調査向けに開発したロボット
…………… 安達弘典・岡田 聡・松崎謙司・17
- 東芝における福島向けロボットの開発…………… 篠崎史人・松崎謙司・21
- 福島第一原子力発電所燃料デブリ横取り出しに向けたロボット開発
…………… 河西賢一・山丈政之・村田直史・大西 献・25
- 筋肉ロボット…………… 平野克彦・黒澤孝一・30
- 東京電力における小型調査用ロボットの開発…………… 伊藤 圭・34
- [イベント報告]…………… 38 [表紙説明／編集後記]…………… 76

論文

- 選択的統合処理に基づく CIF ベース大域的自己位置推定
…………… 協田翔平・中村恭之・41
- 結び目理論に基づくひも解き操作の計画法とマニピュレータの動作生成アルゴリズム
…………… 松野隆幸・白川智也・渡部知俊・見浪 護・51
- 明示的な依頼と暗黙的な引き込みにおける指示物体認識性能と印象の比較
…………… 木本充彦・飯尾尊優・塩見昌裕・タネヴ イヴァン・下原勝憲・萩田紀博・63

JOURNAL OF THE ROBOTICS SOCIETY OF JAPAN

July 2018 Vol. 36 No. 6

CONTENTS

Special issue “Current State of the Robotics for Coping with the Nuclear Power Station Accident (Part 1) – Forefront of the Nuclear Decommissioning Work”

On special issue “Current State of the Robotics for Coping with the Nuclear Power Station Accident (Part 1) – Forefront of the Nuclear Decommissioning Work”..... Shuichiro Fukuzawa · 1

Reviews

Utilization of robot technology in decommissioning of Fukushima daiichi nuclear power station and its future issues
..... Hajime Asama · 2

Fukushima daiichi decontamination and decommissioning: current status and challenges..... Naohiro Masuda · 6

R&D on robotics for decommissioning of Fukushima daiich..... Tamio Arai · 11

Investigation robots for inside primary containment vessel of Fukushima daiichi nuclear power station
..... Hironori Adachi · Satoshi Okada · Kenji Matsuzaki · 17

Development of robotics for Fukushima project by Toshiba..... Fumihito Shinozaki · Kenji Matsuzaki · 21

Developments of robots for fuel debris retrieval by side entry method
..... Kenichi Kawanishi · Masayuki Yamajo · Tadashi Murata · Ken Onishi · 25

Muscle robot..... Katsuhiko Hirano · Koichi Kurosawa · 30

Development of small survey robot in TEPCO..... Kei Ito · 34

Papers

CIF-based global scan matching method enhanced by selective merging 2D range scans
..... Shohei Wakita · Takayuki Nakamura · 41

String untying planning based on knot theory and algorithms to generate the motion of a manipulator
..... Takayuki Matsuno · Tomoya Shirakawa · Tomotoshi Watanabe · Mamoru Minami · 51

Conversation strategy comparison between explicit request and implicit alignment in object reference conversation
..... Mitsuhiro Kimoto · Takamasa Iio · Masahiro Shiomi · Ivan Tanev · Katsunori Shimohara · Norihiro Hagita · 63