

特集紹介	2
【特集】「ERATO 稲見自在化身体プロジェクト」	5
学生編集委員会取材企画：身体を知り，広げ，使いこなす 東京大学 稲見研究室	38
学生編集委員会取材企画：ドラえもんから紐解く人工知能・ロボット	43
論文抄録	48

論文 (本文は J-Stage にてオープンアクセス掲載 <https://www.jstage.jst.go.jp/browse/jrsj/list/-char/ja>  
p.55 ~ p.94 は本冊子には掲載されていません)

### 周期離散時間系に基づく一脚ホッピングロボットの姿勢安定化制御

Posture Stabilization Control of a One-Legged Hopping Robot Based on Periodic Discrete-Time System

山崎 貴大・近藤 良・高柳 克哉・北山 文矢

Takahiro Yamazaki・Ryou Kondo・Katsuya Takayanagi・Fumiya Kitayama

55

### 動的安定把持を実現する電動義手のための二層弾性構造グローブの開発

Development of a Two-Layered Elastic Glove for Dynamic Stable Grasping of Powered Prosthetic Hand

小畑 承経・熊谷 あやね・矢吹 佳子・東郷 俊太・姜 銀来・横井 浩史

Yoshinobu Obata・Ayane Kumagai・Yoshiko Yabuki・Shunta Togo・Yinlai Jiang・Hiroshi Yokoi

64

### レター

詳細は論文抄録(p.48 ~ p.53) 参照

85

## ADVANCED ROBOTICS review

Call for Papers: Special Issue on Technology for Networked and distributed Robotics

AR 1

**ADVANCED ROBOTICS** Vol. 35, Issue 15 ~ 18 Graphical Abstract

AR 2

お知らせ	会告 1
カレンダー	会告 3
セミナーのご案内	会告 4
共催・協賛行事のお知らせ	会告 7
理事会報告 / 新入会員	会告 8
刊行物のご案内	会告 9





