お知らせ目次

□学会からのお知らせ
・フェローの推薦について……お知らせ 2
□カレンダー ……お知らせ 3
□主催行事のお知らせ
・第 11 回ロボティクス・シンポジア講演募集 ……お知らせ 5
□セミナーのご案内
・第 32 回シンポジウム　愛知万博次世代ロボット実用化プロジェクト …お知らせ 6
・第 33 回シンポジウム　未来医療を切り拓く RT……お知らせ 7
□共催・協賛行事のお知らせ
・本会共催・協賛・後援行事……お知らせ 8
・IROS 2006 ……お知らせ 11
・MHS 2005 & Micro－Nano COE ……お知らせ 12
□理事会報告 ……お知らせ 13
□新入会員 ……お知らせ 13
□英文論文集のページ
・Call for Papers : Special Issue on Developmet and Learning ……お知らせ 14
・Advanced Robotics Vol.19 No.5 Abstract ……お知らせ 15
・Advanced Robotics Vol.19 No.6 Abstract ……お知らせ 17
□刊行物のご案内 ……お知らせ 18
□有料広告 ……お知らせ 10･19

学会からのお知らせ

2006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，一昨年の創立20周年を機にフェロー制度を制定し，これまでに4回の顕彰を実施してきましたが，今回ここに第5回目として，2006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表彰します．

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．

以上

カレンダー

（**2005** 年 **10** 月～ **2006** 年 **10** 月）

開 催 日	行　　事	開 催 地	申込締切日	会誌掲載号
10/16 ～ 10/21	第 56 回国際宇宙会議福岡大会	福　岡		23 巻 2 号・10
10/16 ～ 12/4	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2005	東京ほか全国 8 地区		23 巻 5 号・10
10/22・10/23	第 26 回バイオメカニズム学術講演会	栃　木	論文締切 9/17	23 巻 2 号・10
10/22 ～ 10/25	第 6 回日中微小重力ワークショップ (Sixth Japan/China Workshop on Microgravity Sciences)	佐　賀		23 巻 5 号・9
10/24 ～ 10/28	マイクロデバイス作製実習講座	大　阪	申込締切 10/20	23 巻 5 号・9
10/28 ～ 10/31	The 1st International Conference on Design Engineering and Science (第 1 回設計工学に関する国際会議：ICDES 2005)	オーストリア	申込締切 4/16	23 巻 2 号・10
10/29・10/30	バイオメディカルファジィシステム学会 2005 年度年次大会	大　阪		23 巻 7 号・8
11/2 ～ 11/4	The 2nd International Conference on Ubiquitous Robots and Ambient Intelligence	韓　国	論文締切 9/30	23 巻 6 号・7
11/7 ～ 11/9	**2005 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 2005）**	**愛　知**	**論文締切 8/10**	**23 巻 7 号・8**
11/7 ～ 11/10	第 6 回 JEPS フルードパワー国際シンポジウム	茨　城		22 巻 7 号・10
11/9	**第 32 回シンポジウム　愛知万博次世代ロボット実用化プロジェクト―未来を担うロボットたち**	**東　京**		**23 巻 7 号・8**
11/9 ～ 11/11	第 8 回情報論的学習理論ワークショップ（IBIS 2005）	東　京		23 巻 5 号・9
11/11	SICE セミナー「実践的な制御系設計―ポストロバスト制御理論の新展開と応用最前線―」	東　京	申込締切 10/28	23 巻 7 号・8
11/14・11/15	第 55 回システム制御情報講習会「最新センサ技術が切り拓く未来のクルマ社会―自動車を変える 100 個のセンサ―」	大　阪		23 巻 6 号・8
11/17	No. 05–89 講習会　車はどこまで賢くなるのか？そして今，開発が必要な技術は何か？	東　京		23 巻 7 号・8
11/17	第 309 回講習会「設計・生産におけるナレッジベースエンジニアリング～匠の技術を活用して開発設計をリードしろ～」	東　京	申込締切 11/10	23 巻 7 号・8
11/18	平成 17 年度 KEC セミナー「ロボットに採用された新技術と求められるデバイス/技術」	大　阪		23 巻 5 号・9
11/18	2005 センシング技術応用セミナー「動き出す！ユビキタスセンサネットワーク」	大　阪	申込締切 11/15	23 巻 7 号・8
11/19 ～ 11/21	第 14 回日本コンピュータ外科学会大会	千　葉		23 巻 7 号・10
11/25・11/26	第 48 回自動制御連合講演会/第 1 回横幹連合コンファレンス	長　野	論文締切 9/21	23 巻 3 号・8
11/26 ～ 2/19	第 17 回全日本ロボット相撲大会	東京ほか		23 巻 6 号・8
11/28 ～ 11/30	計測自動制御学会　システム・情報部門学術講演会 2005	福　岡		23 巻 4 号・11
11/29・11/30	SICE セミナー―拘束系の解析・設計―	大　阪	申込締切 11/18	23 巻 7 号・9
11/29 ～ 12/1	**国際ロボットシンポジウム（International Symposium on Robotics : ISR）**	**東　京**		**22 巻 7 号・8**
11/30 ～ 12/3	2005 国際ロボット展（2005 International Robot Exhibition）	東　京		23 巻 5 号・9
12/1・12/2	第 4 回 ITS シンポジウム 2005	東　京	申込締切 6/24	23 巻 3 号・8
12/5 ～ 12/7	IEEE–RAS International Conference on Humanoid Robots（Humanoids 2005）	茨　城	論文締切 6/30	23 巻 5 号・9
12/6	第 33 回溶接学会東部支部実用溶接講座（見学会＆講習会）「鉄道車両製造工場見学と薄板溶接技術の最新トレンド」	神 奈 川	申込締切 11/18	23 巻 7 号・9
12/7・12/8	第 27 回宇宙ステーション利用計画ワークショップ	東　京		23 巻 7 号・9

開 催 日	行　　事	開 催 地	申込締切日	会誌掲載号
12/8・12/9	No. 05–44 福祉工学シンポジウム 2005	三　重	論文締切 9/30	23 巻 7 号・9
12/12 ～ 12/14	EcoDesign 2005 : Fourth International Symposium on Environmentally Conscious Design and Inverse Manufacturing	東　京		23 巻 3 号・8
12/16 ～ 12/18	SI 2005 第 6 回システムインテグレーション部門講演会	熊　本	論文締切 9/30	23 巻 7 号・9
2006 **1/23 ～ 1/25**	**第 11 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム（AROB 11th '06）**	**大　分**	**論文締切 10/15**	**23 巻 5 号・8**
1/26・1/27	第 18 回自律分散システム・シンポジウム	福　井	申込締切 10/21 論文締切 12/12	23 巻 7 号・9
3/6 ～ 3/8	3rd International Symposium on Systems & Human Science : Complex Systems Approaches for Safety, Security and Reliability（SSR 2006）	オーストリア	申込締切 12/9 論文締切 2/13	23 巻 7 号・9
3/7 ～ 3/9	第 9 回自律知的システムに関する国際会議（IAS–9）	千　葉		23 巻 6 号・8
3/9・3/10	シンポジウム「ケータイ・カーナビの利用性と人間工学」	愛　知	申込締切 11/10 論文締切 1/10	23 巻 6 号・8
3/16・3/17	**第 11 回ロボティクスシンポジア**	**佐　賀**	**論文締切 1/13**	**23 巻 5 号・6**
6/4 ～ 6/11	第 25 回宇宙技術および科学の国際シンポジウム（25th ISTS）	石　川	論文締切 11/4	23 巻 4 号・12
6/20 ～ 6/24	16–th CISM–IFToMM Symposium on Robot Design, Dynamics, and Control（ROMANSY 2006）	ポーランド	論文締切 11/1	23 巻 4 号・12
6/21 ～ 6/23	2006 年情報精密機器のメカトロニクスに関する日本・米国機械学会合同会議（IIP/ISPS Joint MIPE）（MIPE '06）	アメリカ	申込締切 1/6 論文締切 3/21	23 巻 7 号・9
7/3 ～ 7/7	第 3 回エアロ・アクアバイオメカニズム国際シンポジウム（ISABMEC 2006）	沖　縄	申込締切 2/15 論文締切 5/1	23 巻 7 号・9
7/10 ～ 7/12	2006 International Symposium on Flexible Automation	大　阪		23 巻 2 号・10
8/16 ～ 8/18	11th ICPE（The International Conference on Precision Engineering）—Toward Synthesis of Micro/Nano Systems—	東　京	申込締切 12/20 論文締切 5/1	23 巻 7 号・10
9/6 ～ 9/8	**15th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication（RO–MAN 2006）**	**イギリス**	**申込締切 2/15 論文締切 6/10**	**23 巻 7 号・9**
10/9 ～ 10/14	**2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems（IROS 2006）**	**中　国**	**申込締切 2/15 論文締切 6/15**	**23 巻 7 号・9**
10/23 ～ 10/28	第 22 回国際電気自動車シンポジウム（EVS–22）	神 奈 川	申込締切 1/10 論文締切 8/1	23 巻 5 号・9

（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11回 ロボティクス・シンポジア 講演募集

Robotics Symposia
RSJ JSME SICE

http://www.robotics-symposia.org

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11回ロボティクス・シンポジアを，2006年3月16，17日に佐賀県嬉野町で開催致します．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．このため，今回も1泊2日の泊り込み形式で開催することとしております．

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[注]．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：　2006年3月16日（木），17日（金）

会場（宿泊）：　ホテル桜（http://www.hotel-sakura.co.jp/）
〒843-0301 佐賀県藤津郡嬉野町大字下宿猿田前乙 1021
TEL 0954-42-3000(代)　FAX 0954-42-3200

トピックス：
ヒューマノイドロボット，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，医療・福祉ロボット，宇宙ロボット，エンターテイメントロボット，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，センサフュージョン，作業計画，自動化技術，コンピュテー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，その他ロボット工学に関連する諸分野

講演申込〆切：　2005年10月 7日
論文投稿〆切：　2005年11月 4日
最終原稿〆切：　2006年 1月13日
参加登録費：主催三学会の正会員　35,000（参加費・論文集代26,000円を含む）
学生会員　30,000（参加費・論文集代21,000円を含む）
会員外　40,000（参加費・論文集代31,000円を含む）

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）．論文の論文集への掲載は参加登録申し込みを前提と致します．

講演申し込み方法：
Emailで受け付けます．Subject欄に「ロボティクス・シンポジア申込」と記載し，メール本文に，講演タイトル，著者全員の名前と所属，講演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，下記プログラム委員長までお送りください．講演者は主催３学会の会員（正会員，学生会員）とします．

論文投稿方法：
原稿は，Ａ４判２コラムで，６ページが原則です．最大８ページまで認めます(超過料金は¥10,000/頁となります)．論文投稿方法は，講演申し込みを行われた方にEmailにて，ご連絡いたします．

実行委員会：
実行委員長　木口　量夫（佐賀大学・理工学部）
〒840-8502 佐賀市本庄町1
Tel: 0952-28-8702　Fax: 0952-28-8587　Email: kiguchi@me.saga-u.ac.jp
プログラム委員長　山本　元司（九州大学・工学研究院）
〒819-0395 福岡市西区元岡744番地
Tel: 092-802-3173　Fax: 092-802-3175　Email: yama@mech.kyushu-u.ac.jp

本内容は，予告なく変更する場合がございます．最新情報をホームページ等で必ずご確認ください．

セミナーのご案内

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，産業技術連携推進会議 機械・金属連合部会／福祉技術部会，機械技術協会，応用物理学会，人工知能学会，日本神経回路学会，システム制御情報学会，情報処理学会，日本設計工学会，日本人間工学会，日本時計学会，日本バーチャルリアリティ学会（予定）

第 32 回シンポジウム　愛知万博次世代ロボット実用化プロジェクト
―未来を担うロボットたち―

日　時：**2005 年 11 月 9 日**(水)　**10 : 00 ～ 17 : 00**
会　場：工学院大学新宿キャンパス **28 階第 1・第 2 会議室**（**http://www.kogakuin.ac.jp/**）
（東京都新宿区西新宿 1－24－2，JR・小田急・京王線　新宿駅西口徒歩 5 分）
定　員：80 名（定員になり次第締め切ります）
参加費：会員／協賛学会員 8,000 円，学生（一律）4,000 円，会員外 12,000 円（税込）

口　上：本年 4 月のセミナーに引き続き，愛知万博で登場したロボットの技術を紹介していただきます．ロボット週間（2005 年 6 月 9 日～ 19 日）で公開された NEDO の「次世代ロボット実用化プロジェクト」プロトタイプロボットの他に，会期中に活躍したパートナーロボットの講演も企画いたしました．いずれも，未来を担うロボットにふさわしい陣容です．講師の方々は，実際のロボット開発に関わられたメーカの方にお願いいたしました．最新のロボット技術の話を直接伺える貴重な機会です．是非，奮ってご参加ください．

オーガナイザー：村瀬有一（富士通研究所）

講演内容：
※講演タイトル，講演者は変更の可能性がありますことをご承知置きください．

〈開会挨拶・講師紹介〉
10 : 00 ～ 10 : 20

第 1 話　移動ロボット IMR－Type 1
10 : 20 ～ 11 : 20　　石川島播磨重工業　村上弘記
IMR－Type 1 は，人間サイズの移動ロボットの実用的なプロトタイプとして開発した．本ロボットは，平坦な床面に対しては安定性が高くエネルギー効率のよい車輪走行機能を持ち，階段や段差などの障害物に対しては脚歩行機能を持つ脚車輪型移動ロボットである．本講演では，このようなハイブリッドな脚車輪型移動ロボットの機構と制御，移動ロボットとしてのコンセプトとシステム構成について解説する．

第 2 話　お供ロボット ApriAttenda™
11 : 25 ～ 12 : 25　　東芝　吉見　卓
お供ロボット ApriAttenda™ は，東京理科大学と東芝が共同開発した，人間共存・生活支援ロボットのプロトタイプである．頭部 2 つのカメラ画像で周囲の人物を認識し，事前登録された服の色や柄などの情報と照合することで，特定の人を見分けてついていく．超音波センサによる障害物回避や，見失った追従対象の探索も可能である．この機能は，将来，高齢者や幼児の見守り，荷物運搬ロボットなどへの応用が期待される．講演では，ApriAttenda™ の機能とそれを実現する技術について述べる．

第 3 話　次世代ロボット SmartPal
13 : 35 ～ 14 : 35　　安川電機　松熊研司
SmartPal（スマートパル）は人と共存して自律的に作業するために必要な腕部・移動部・コミュニケーション機能・環境認識機能・通信機能をもった車輪移動形ロボットである．愛知万博では，未来の喫茶店における接客サービスのデモを行い，7 自由度双腕アームの器用で滑らかな動きを披露した．本セミナーでは SmartPal の概要と機能説明，SmartPal を構成するユニットおよびコンポーネントについて述べる．

第 4 話　サービスロボット EMIEW
14 : 45 ～ 15 : 45　　日立製作所　細田祐司
EMIEW（エミュー）は次の将来目標を目指して開発を進めている．1）人との活動の場の共有，2）ユーザーフレンドリーなコミュニケーション，3）実用的なサポート能力．EMIEW はその第 1 ステップとして人間共存環境で俊敏かつ安全に移動すること，自然な対話が可能なことを目指して開発した．愛知万博では遠隔音声対話でオーダーを受け俊敏に記念品を運ぶデモを披露した．本セミナーでは EMIEW の開発コンセプトおよびシステム構成について述べる．

第 5 話　トヨタパートナーロボットの開発
15 : 55 ～ 16 : 55　　トヨタ自動車　高木宗谷
未来社会において想定されている少子・高齢化に伴う労働力減少などの問題がせまる中，その解決策の一つとして「パートナーロボット」への関心が高まっており，大学や企業などにおいて研究開発が盛んに行われている．そこで，現在様々な場面で活躍しているロボットを紹介すると共に，新たな時代での豊かさへのニーズを踏まえたロボット技術の現状と将来へ向けた要素技術開発，そしてそれらの適用例や開発の意義などについて述べる．

〈閉会挨拶〉
16 : 55 ～ 17 : 00

第 33 回シンポジウム

未来医療を切り拓く RT　～基礎から臨床最前線～

日　時：**2005 年 12 月 13 日**(火)　**9 : 40 ～ 17 : 35**

会　場：早稲田大学理工学部大久保キャンパス **55** 号館 **N** 棟 **1** 階大会議室
（東京都新宿区大久保 3－4－1，JR 山手線　高田馬場駅　戸山口徒歩 15 分）

定　員：98 名（定員になり次第締め切ります）

参加費：会員／協賛学会員　8,000 円，学生（一律）4,000 円，会員外　12,000 円（税込）

口　上：医療支援ロボットは医師に高精細・高精度な「新たな目と手」を提供する革新的なロボットテクノロジー（RT）です．本セミナーでは，IT やナノテクと融合しつつ，急速に進化する医工連携技術の基礎知識から臨床例報告までを，情報満載でお送りいたします．第 1，2 話では，未来医療の新しい目として大きな期待が寄せられるカプセル内視鏡の技術紹介と，CT や MRI などから得られる医用画像の処理技法の基礎と応用についてお話しいただきます．お昼休憩時には，東京女子医大と早稲田大学の密な医工連携による国産初体内埋め込み型人工心臓の見学ツアーを予定しております．第 3 話では，ここで見学していただいた小型人工心臓の実用化の成功秘話について，工学者の立場から梅津先生に語っていただきます．第 4 話では，材料レベルから新しい医療ロボットマニピュレータ設計論を展開されている生田先生より，未来医療のための新しい設計原理の発想法をご教授いただきます．最後に第 5 話では，患者や医療従事者の被爆が少なく，対象臓器の内部構造や対象組織を視覚化し，分子・細胞レベルでのピンポイント治療を可能とする新しい低侵襲治療法のご紹介に加え，成功するための医工連携の肝について，医師の視点から橋爪先生にご指南いただきます．見ごたえ，聞きごたえのある企画が目白押しですので，医療ロボット分野に興味を持つ大学生，大学院生，新規参入を検討されている企業の方も是非ご参加ください！

オーガナイザー：岩田浩康（早稲田大学科健機構）

講演内容：

※講演タイトルは，仮であり，講演者は変更の可能性がありますことをご承知置きください．

〈開会挨拶・講師紹介〉
9 : 40 ～ 9 : 50

第 1 話　世界初カプセル内視鏡の実用化技術～臨床応用 10 万件達成秘話～
9 : 50 ～ 10 : 50　（講師未定）

第 2 話　医用画像処理技術の基礎と応用～術中ナビゲーションのための仮想支援画像の生成と実画像との重畳技法～
11 : 00 ～ 12 : 00　名古屋大学　森　健策

見学ツアー（約 1 時間），および昼食
12 : 00 ～ 14 : 00
・高西研・梅津研・藤江研の研究紹介（パネル紹介と医療ロボットデモ）
・国産初体内埋め込み型人工心臓見学ツアー

第 3 話　国産初体内埋め込み型人工心臓の開発～意義ある医工連携の考え方～
14 : 00 ～ 15 : 00　早稲田大学　梅津光生

第 4 話　新しい設計原理に基づく医用ナノ・マイクロマニピュレータの開発研究
15 : 15 ～ 16 : 15　名古屋大学　生田幸士

第 5 話　画像誘導下低侵襲治療の研究開発
16 : 25 ～ 17 : 25　九州大学　橋爪　誠

〈閉会挨拶〉
17 : 25 ～ 17 : 35

〈申込み方法〉

＊参加申込の詳細は学会 HP をご参照ください．　http://www.rsj/Seminar/

＊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　りそな銀行本郷支店（普）1063675，郵便振替　00190－8－57896　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，その旨申込時に明記の上，同封ください．）

（社）日本ロボット学会　講習会係　seminar@rsj.or.jp
〒 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
2005 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 2005） 名古屋大学	2005 年 11 月 7 日（月）～ 11 月 9 日（水） 名古屋市工業研究所 Nagoya Municipal Industrial Research Institute 申込締切　2005 年 5 月 31 日（火） 論文締切　2005 年 8 月 10 日（水）	名古屋大学大学院工学研究科　福田敏男 〒 464–8603 愛知県名古屋市千種区不老町 1 TEL.052–789–4478　FAX. 052–789–3115
15th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication（RO–MAN 2006） RO–MAN 常任実行委員会	2006 年 9 月 6 日（水）～ 9 月 8 日（金） University of Hertfordshire, Hatfield, United Kingdom 申込締切　2006 年 2 月 15 日（水） 論文締切　2006 年 6 月 10 日（土）	東京理科大学工学部機械工学科　原　文雄 〒 162–8601 東京都新宿区神楽坂 1–3 TEL. 03–3260–4271 E–mail : harajf@rs.kagu.tus.ac.jp http://www.ro–man.org/
2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems（IROS 2006） IEEE Robotics and Automation Society IEEE Industrial Electronics Society The Robotics Society of Japan Society of Instruments and Control Engineers New Technology Foundation	2006 年 10 月 9 日（月）～ 10 月 14 日（土） Internatinal Convention Center, Beijing, China 申込締切　2006 年 2 月 15 日（水） 論文締切　2006 年 6 月 15 日（木）	Conference Secretariat　Qiang Huang Department of Mechatronic Engineering, Beijing Institute of Technology, Zhongguancun, Beijing, 100081, Chaina E–mail : iros2006@acae.cuhk.edu.hk http://www.iros2006.org/

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
バイオメディカルファジィシステム学会 2005 年度年次大会 バイオメディカル・ファジィ・システム学会	2005 年 10 月 29 日（土）・10 月 30 日（日） 大阪電気通信大学寝屋川キャンパス （大阪府寝屋川市初町 18–8）	大会事務局　渡邊俊彦 〒 572–8530 大阪府寝屋川市初町 18–8 大阪電気通信大学工学部第 1 部電子工学科 TEL. 072–824–1131　FAX. 072–824–0014 E–mail : t–wata@isc.osakac.ac.jp
SICE セミナー「実践的な制御系設計―ポストロバスト制御理論の新展開と応用最前線―」 （社）計測自動制御学会	2005 年 11 月 11 日（金） 電気通信大学スカイオフィス （東京都渋谷区神宮前 5–52–2 青山オーバルビル 15 階） 申込締切　2005 年 10 月 28 日（金）	制御部門事業委員会　筑波大学システム情報工学研究科　河辺　徹 TEL. 029–853–5507　FAX. 029–853–5206 E–mail : kawabe@cs.tsukuba.ac.jp 工学院大学 CPD センター　小西克己 TEL. 03–3340–0185　FAX. 03–3340–2950 E–mail : konishi@cpd.kougakuin.ac.jp
No. 05–89 講習会　車はどこまで賢くなるのか？そして今，開発が必要な技術は何か？ （社）日本機械学会	2005 年 11 月 17 日（木） 日本機械学会第一会議室 （東京都新宿区信濃町 35 番地信濃町煉瓦館 5 階） TEL. 03–5360–3500	（社）日本機械学会 〒 160–0016 東京都新宿区信濃町 35 番地信濃町煉瓦館 5 階 TEL. 03–5360–3504　FAX. 03–5360–3507 E–mail : nagano@jsme.or.jp http://www.jsme.or.jp/kousyu2.htm
第 309 回講習会「設計・生産におけるナレッジベースエンジニアリング～匠の技術を活用して開発設計をリードしろ～」 （社）精密工学会	2005 年 11 月 17 日（木） 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） 申込締切　2005 年 11 月 10 日（木）	（社）精密工学会 〒 102–0073 東京都千代田区九段北 1–5–9 九段誠和ビル 2F TEL. 03–5226–5191　FAX. 03–5226–5192 http://www.jspe.or.jp/service/seminar/seminar.html
2005 センシング技術応用セミナー「動き出す！ユビキタスセンサネットワーク」 センシング技術応用研究会 （社）大阪府技術協会	2005 年 11 月 18 日（金） 大阪大学中之島センター 7 階講義室 3 （大阪府大阪市北区中之島 4–3–53） 申込締切　2005 年 11 月 15 日（火）	センシング技術応用研究会 TEL. 0725–51–2534 E–mail : sakitaniguti@tri.pref.osaka.jp

SICE セミナー―拘束系の解析・設計― (社)計測自動制御学会	2005 年 11 月 29 日(火)・11 月 30 日(水) 大阪大学中之島センター 2 階講義室 1 (大阪府大阪市北区中之島 4–3–53) 申込締切　2005 年 11 月 18 日(金)	制御部門事業委員会　京都大学大学院工学研究科　蛯原義雄 TEL. 075–383–2255　FAX. 075–383–2251 E–mail : ebihara@kuee.kyoto–u.ac.jp 大阪大学大学院工学研究科　木山　健 TEL/FAX. 06–6879–7337 E–mail:tsuyoshi@watt.mech.eng.osaka–u.ac.jp
第 33 回溶接学会東部支部実用溶接講座（見学会＆講習会)「鉄道車両製造工場見学と薄板溶接技術の最新トレンド」 (社)溶接学会	2005 年 12 月 6 日(火) 東急車輛製造株式会社横浜製作所研修室 (神奈川県横浜市金沢区大川 3–1) 申込締切　2005 年 11 月 18 日(金)	東京大学大学院工学系研究科環境海洋工学専攻　武市祥司 〒 113–8656 東京都文京区本郷 7–3–1 TEL. 03–5841–2771　FAX. 03–3815–8360 E–mail : takechi@naoe.t.u–tokyo.ac.jp
第 27 回宇宙ステーション利用計画ワークショップ (独)宇宙航空研究開発機構	2005 年 12 月 7 日(水)・12 月 8 日(木) 江戸東京博物館 (東京都墨田区横網 1–4–1)	(財)宇宙環境利用推進センター宇宙実験推進部　佐藤 〒 169–8624 東京都新宿区西早稲田 3–30–16 TEL. 03–5273–2442　FAX. 03–5273–0705 E–mail : sepd@jsup.or.jp
No. 05–44 福祉工学シンポジウム 2005 (社)日本機械学会	2005 年 12 月 8 日(木)・12 月 9 日(金) 三重県総合文化センター (三重県津市一身田上津部田 1234) http://www.center–mie.or.jp 申込締切　2005 年 7 月 10 日(日) 論文締切　2005 年 9 月 30 日(金)	(社)日本機械学会　事業運営部門総合企画グループ機械力学・計測制御部門　小坂雅裕 〒 160–0016 東京都新宿区信濃町 35 番地 信濃町煉瓦館 5 階 TEL. 03–5360–3505　FAX. 03–5360–3509 E–mail : kosaka@jsme.or.jp
SI 2005 第 6 回システムインテグレーション部門講演会 (社)計測自動制御学会	2005 年 12 月 16 日(金)～ 12 月 18 日(日) 熊本電波工業高等専門学校 (熊本県菊池郡西合志町須屋 2659–2) 申込締切　2005 年 8 月 31 日(水) 論文締切　2005 年 9 月 30 日(金)	SI 2005 実行委員長　川路茂保 〒 860–8555 熊本市黒髪 2–39–1 熊本大学工学部数理情報システム工学科 TEL/FAX. 096–342–3631 E–mail : inq_si2005@apple.ec.knct.ac.jp http://www.si–sice.org/si2005/
第 18 回自律分散システム・シンポジウム (社)計測自動制御学会	2006 年 1 月 26 日(木)・1 月 27 日(金) 福井県国際交流会館 (福井市宝永 3–1–1) 申込締切　2005 年 10 月 21 日(金) 論文締切　2005 年 12 月 12 日(月)	福井大学工学部知能システム工学科　関山浩介 TEL/FAX. 0776–27–8037 E–mail : sekiyama@dis.his.fukui–u.ac.jp
3rd International Symposium on Systems & Human Science : Complex Systems Approaches for Safety, Security and Reliability (SSR 2006) European Commission, the Joint Research Center Lawrence Livermore National Laboratory Osaka University	2006 年 3 月 6 日(月)～ 3 月 8 日(水) Palais Daun Kinsky, Vienna, Austria 申込締切　2005 年 12 月 9 日(金) 論文締切　2006 年 2 月 13 日(月)	大阪大学大学院基礎工学研究科　新井健生 〒 560–8531 大阪府豊中市待兼山町 1–3 TEL/FAX. 06–6850–6365 E–mail : arai@sys.es.osaka–u.ac.jp http://www.energyrisks.jrc.nl/
2006 年情報精密機器のメカトロニクスに関する日本・米国機械学会合同会議 (IIP/ISPS Joint MIPE)（MIPE '06) 日本機械学会 米国機械学会	2006 年 6 月 21 日(水)～ 6 月 23 日(金) サンタクララ大学 (米国カリフォルニア州サンタクララ) 申込締切　2006 年 1 月 6 日(金) 論文締切　2006 年 3 月 21 日(火)	日本側幹事　大岡昌博 〒 464–8601 愛知県名古屋市千種区不老町 名古屋大学情報科学研究科複雑系科学専攻 E–mail : ohka@is.nagoya–u.ac.jp
第 3 回エアロ・アクアバイオメカニズム国際シンポジウム（ISABMEC 2006) エアロ・アクアバイオメカニズム研究会 大阪大学 カリフォルニア大学ロサンゼルス校 ノースウェスタン大学海洋科学センター	2006 年 7 月 3 日(月)～ 7 月 7 日(金) 沖縄コンベンションセンター 申込締切　2006 年 2 月 15 日(水) 論文締切　2006 年 5 月 1 日(月)	ISABMEC 2006 事務局　伊藤慎一郎 〒 239–8686 神奈川県横須賀市走水 1–10–20 防衛大学校システム工学郡機械工学科 FAX. 020–4667–7397 E–mail : ito@nda.ac.jp http://abmech.org/isabmec2006

11th ICPE（The International Conference on Precision Engineering）—Toward Synthesis of Micro/Nano Systems— （社）精密工学会	2006 年 8 月 16 日（水）～ 8 月 18 日（金） 早稲田大学国際会議センター 申込締切　2005 年 12 月 20 日（火） 論文締切　2006 年 5 月 15 日（月）	（社）精密工学会 〒 102-0073 東京都千代田区九段北 1-5-9 九段誠和ビル 2F TEL. 03-5226-5191　FAX. 03-5226-5192 E-mail : icpe11@jspe.or.jp http://www.icpe11.jspe.or.jp

本会後援行事

会　合　名 主　催	開催日・会場・その他	申込・問合せ先
第 14 回日本コンピュータ外科学会大会 日本コンピュータ外科学会	2005 年 11 月 19 日（土）～ 11 月 21 日（月） （財）海外職業訓練協会（OVTA）研究施設 （千葉県千葉市美浜区ひび野 1-1）	大会事務局 〒 260-8717 千葉市中央区仁戸名町 666-2 千葉県がんセンター消化器外科 TEL. 043-264-5431　FAX. 043-262-8680 E-mail : jscas14@chiba-cc.jp

有料広告　学会からのお知らせ

東北大学　教員公募

工学研究科バイオロボティクス専攻では教授職の教員 1 名を公募いたします．

応募者は採用された場合，当専攻内のロボティクス講座に所属する予定です．現在ロボティクス講座ではシステムロボティクス，知能メカトロニクス，バイオメカトロニクスといった研究が行われておりますが，さらに，生物とロボティクス，情報とロボティクス，サービスにおけるロボティクス等の最先端分野を切り開くことができる方で，機械工学における研究分野に豊富な経験と関心をお持ちの方を求めております．

機械系の 4 専攻（機械システムデザイン工学，ナノメカニクス，航空宇宙工学，バイオロボティクス）は，現在教授 30 名，助教授 25 名，講師 1 名を有し，知的デザイン学，エネルギーシステム工学，材料メカニクス，ナノテクノロジー，シミュレーション科学，スペーステクノロジー，バイオメカニクス，ロボティクスの 8 分野及びそれらの融合した新分野における研究に重点をおいた組織です．バイオロボティクス専攻では，機械系の 4 専攻の教員との連携のもとに教育を担うとともに先進的な研究プロジェクトを推進できるような方を望んでおります．

採用された方には学部及び大学院における教育と修士論文，博士論文に集約される研究の指導をお願いすることになります．

博士号を有することが採用の前提条件になります．また，採用者は国立大学法人東北大学の教員としての処遇を受けます．国籍は特に問いません．

2005 年 11 月 20 日を締切日としますが，選考は適任者が見つかるまで続きます．従って締切日を過ぎても応募を受け付ける場合があります．

当方の希望する着任時期は 2006 年 10 月 1 日です．

応募者は，次の資料を下記の宛先までお送り下さい．

（1）研究業績リスト，研究歴を含む履歴書
（2）教育と研究に関する抱負
（3）主な論文 5 編のコピーと各論文の簡単な説明ならびに自分自身の評価
（4）本人の能力，人柄を評価できる 5 名の名前，住所，電話番号，FAX 番号，E-mail アドレス

宛先：〒 980-8579　仙台市青葉区荒巻字青葉 6-6-01
東北大学大学院工学研究科バイオロボティクス専攻　専攻長　小菅一弘
E-mail : chairman@mech.tohoku.ac.jp
TEL : 022-795-6920　FAX : 022-795-6921

ロボットコンテストでの優秀チームを表彰

日本ロボット学会では，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図る目的で，次世代を担うロボット研究者の育成と社会への啓蒙にも力を注いでいます．その一環として，いくつかのロボットコンテストを共催・協賛して賞を提供しておりますが，今回下記のコンテストが開催され，優秀チームを表彰しましたのでここにご報告します．

〈ロボカップ 2005 大阪世界大会〉

当学会が共催するロボカップ 2005 大阪世界大会が，平成 17 年 7 月 13 日～ 17 日，インテックス大阪にて開催され，自律型ロボットによるサッカーリーグに 127 チーム，大規模災害への IT，ロボットの応用としてのレスキューリーグに 47 チーム，次世代の技術担い手を育てることを目的とするジュニアリーグに 156 チームの合計 330 チームが参加して自律型ロボットの世界一をかけて競いました．本大会には世界 31 カ国・地域から人工知能やロボット工学の研究者，学生ら約 2,000 人が参加し，白熱した戦いが繰り広げられました．当学会では，Team Hajime（日本）に対し，日本ロボット学会賞を授与しました．

〈第 5 回レスキューロボットコンテスト〉

当学会が共催する第 5 回レスキューロボットコンテストが，平成 17 年 8 月 5 日～ 7 日，神戸国際展示場 2 号館（神戸市）にて開催され，全国から 14 チームが参加してレスキュー活動を競いました．延べ 9,808 名の来場を得て，盛況のうちに終了しました．当学会では都工機械電気チーム（大阪市立都島工業高等学校）の 1 号機「ドラム君」に対し，日本ロボット学会賞（＝ベストロボット賞）を授与しました．

IROS2006

2006 IEEE/RSJ INTERNATIONAL CONFERENCE ON

Intelligent Robots and Systems

October 9-14, 2006, Beijing, China

Co-sponsors: IEEE Robotics and Automation Society, IEEE Industrial Electronics Society, Robotics Society of Japan, Society of Instruments and Control Engineers, and New Technology Foundation
Technical co-sponsor: The Institute of Control, Automation and Systems Engineers
Co-organizers: Beijing Institute of Technology, Chinese University of Hong Kong

CALL FOR PAPERS

The 2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS) will be held at the International Convention Center, Beijing, China from October 9 to 14, 2006. The conference theme is "Fusion of Human and Robot Intelligence in our Cyber Society", reflecting the growing interests in interactions and co-existence of robots and humans, personal robots, networked robots, and other robotics technologies for improving quality of human life, such as health cares, entertainment, home services, etc. Beijing has been the capital of China for eight hundreds of years during her three thousand years history. It is an ancient city full of vitality and where ancient civilization meets with modern achievements of the whole world. As the center of national politics, economics, culture, and tourism, Beijing is undergoing big changes, creating youthful vigor and energy, as it is heading for the 2008 Olympic Games. IROS 2006 will provide the participants good opportunities to follow the Italian traveler Marco Polo's footsteps in the 13th century and experience history while enjoying the high quality conference programs.

Papers are solicited in all related areas in robotics and intelligent systems. All papers must be in PDF format prepared strictly following the IEEE PDF Requirements for Creating PDF Document for Xplore. The standard number of pages is 6 and the page limit is 8 with extra payment for pages beyond 6. The detailed instructions are available on the conference website. We also solicit organized/special sessions on emerging areas and innovative applications of new technologies. Papers in organized/special sessions must be submitted through the regular submission process, while the proposals must be submitted to the co-chairs. Proposals for tutorials and workshops are welcome to address the conference theme, to discuss new and crucial technologies in robots and intelligent systems, and to attract industrial participations. The proposals must be submitted to one of the co-chairs of workshop/tutorials.

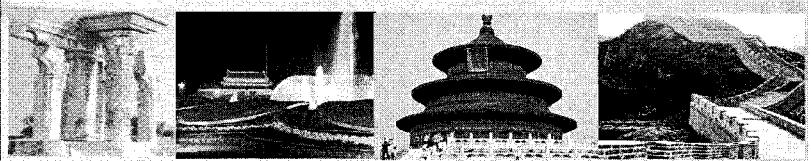
IMPORTANT DATES

January 15, 2006: Proposals for organized/special sessions
February 15, 2006: Submission of full-length papers and videos
March 1, 2006: Proposals for tutorials/workshops
May 15, 2006: Notification of paper and video acceptance
June 15, 2006: Submission of final papers and videos

Conference Secretariat: Qiang Huang
Department of Mechatronic Engineering
Beijing Institute of Technology
Zhongguancun, Beijing, 100081, China

Conference email: iros2006@acae.cuhk.edu.hk

Conference website: http://www.iros2006.org/



Advisory Council Founding Honorary Chair:
Fumio Harashima, Tokyo Denki University, Japan
Advisory Council Honorary Chair:
Tzyh-Jong Tarn, Washington University, US A
Advisory Council Chair:
Toshio Fukuda, Nagoya University, Japan
Advisory Council Vice Chair:
Shin'ichi Yuta, University of Tsukuba, Japan
General Chair:
Yunhui Liu, Chinese University of Hong Kong, China
General Co-Chairs:
William R. Hamel, University of Tennessee, USA
Bruno Siciliano, University Napoli Federico II, Italy
Shigeki Sugano, Waseda University, Japan
Program Chair:
Ning Xi, Michigan State University, USA
Program Co-Chairs:
Stefano Chiaverini, University of Cassino, Italy
Alois Knoll, Technical Univ. of Munich, Germany
Kok-Meng Lee, Georgia Institute of Technology, USA
Roger D. Quinn, Case Western Reserve Univ., USA
Takanori Shibata, AIST, Japan
Satoshi Tadokoro, Tohoku University, Japan
Danwei Wang, Nanyang Technological Univ., Singapore
Yuechao Wang, Shenyang Institute of Automation, China
Organizing Committee Chair:
Qiang Huang, Beijing Institute of Technology, China
Co-Chairs: Shuiyuan Tang, Beijing Inst. of Tech., China
Tianmiao Wang, Beihan University, China
Tutorials/Workshops Chair: Hong Zhang, Alberta U, Canada
Co-Chairs: Li-Chen Fu, National Taiwan U., Taiwan
James Mills, University of Toronto, Canada
Kazuhito Yokoi, AIST, Japan
Poster Sessions Chair: Jianwei Zhang, HamburgU, Germany
Co-Chairs: Han Ding, Shanghai Jiaotung Univ., China
Min Tan, Beijing Inst. of Automation, China
Organized/Special Sessions Chair: Shugen Ma, Ibaraki, Japan
Co-chairs: Bradley Nelson, ETH Zurich, Switzerland
Jing Xiao, North Carolina University, USA
Award Committee Chair: Max Meng, CUHK, China
Co-Chairs: Ken Goldberg, UC Berkeley, USA
Kazuhiro Kosuge, Tohoku University, Japan
Financial Chair: Xiaoping Yun, Naval Postgraduate, USA
Co-Chairs: Dong Sun, City Univ. of HK, China
Yong Zhou, Beijing Institute of Technology, China
Publicity Chair: Wen Jung Li, Chinese Univ. of HK, China
Co-Chairs: Yasuhisa Hasegawa, Univ. of Tsukuba, Japan
Tao Mei, Inst. of Intelligent Machine, China
Frank Park, National Seoul University, Korea
Vicente Parra-Vega, CINVESTAV, Mexico
Jindong Tan, Michigan Tech. University, USA
Dirk Wollherr, Technical University of Munich, Germany
Publication Chair: Zhidong Wang, Tohoku University, Japan
Co-Chairs: Wai-keung Fung, Univ. of Manitoba, Canada
Weihua Sheng, Kettering Univ., USA
Local Arrangement Chair: Hongbin Zha, Beijing U., China
Co-Chairs: Ying Fan, Beijing Inst. of Tech., China
Zhaojie Li, Chinese Academy of Science., China
Registration Chair: Imad Elhajj, Oakland University, USA
Co-Chair: Yunde Jia, Beijing Inst. of Technology, China
Hong Liu, Beijing University, China
Exhibition Chair: Zexiang Li, HKUST, China
Co-Chairs: Jingchang Liu, 863 Robotics Program, China
Yasushi Nakauchi, Tsukuba University, Japan
Jizhong Xiao, City University of New York, USA
Special Events Chair: Xinhe Xu, Northeastern Univ., China
Co-Chairs: Fenglei Huang, Beijing Inst. of Tech., China
Hideroni Ishihara, Kagawa University, Japan
Video Publication Chair: Takashi Tsubouchi, TsukubaU, Japan
Co-Chairs: Alan Bowling, University of Notre Dame, USA
Ju-Jang Lee, KAIST, Korea
Technical Tours Chair: Kejie Li, Beijing Inst. of Tech., China
Co-Chairs: Jili Rong, Beijing Institute of Technology, China
Hong Qiao, Beijing Institute of Automation, China

MHS2005 & Micro-Nano COE

2005 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science

The Eighth Symposium "Micro- and Nano-Mechatronics for Information-Based Society"

The 21st Century COE Program, Nagoya University

November 7 - November 9, 2005, Nagoya, Japan

http://www.mein.nagoya-u.ac.jp/mhs/

Cosponsored by (Tentative):
The City of Nagoya
The Nagoya Urban Industries Promotion Corporation
The Chubu Industrial Advancement Center
Nagoya University
The Chubu Science & Technology Center
Kagawa University
The 21st Century COE (Center of Excellence) program, Nagoya University, " Micro- and Nano-Mechatronics for Information-Based Society"
NPO (Humanwear Network Initiative)
The IEEE Robotics and Automation Society

In Cooperation with (Tentative):
Japan Science and Technology Agency
Chubu Bureau of Economy, Trade and Industry
Aichi Prefecture
Nagoya Chamber of Commerce & Industry
Chubu Economic Federation
Central Japan Industries Association

Technically Cosponsored by (Tentative):
The Japan Society of Mechanical Engineering
The Robotics Society of Japan
The Society of Instrument and Control Engineers
Micro/Nano System Research Committee of Japan Society for Precision Engineering
Micromachine Center
Federation of Micromachine Technology

Conference Schedule

November 7 - November 9, 2005

Venue

Nagoya Municipal Industrial Research Institute (Nov.7-9, 2005)
(http://www.nmiri.city.nagoya.jp/)
Nagoya University (Nov. 7, 2005)
(http://www.nagoya-u.ac.jp/)

Language

Japanese (November 7)
English (November 8-9)

Program:

November 7

Laboratory Tour (at Nagoya University)

November 8

Opening Remarks

Toshio Fukuda, Nagoya University, Japan (General Co-Chair)
Yasunaga Mitsuya, Nagoya University, Japan (COE Project Leader)

Keynote Lecture (to be announced)

Poster Presentations

Plenary Lecture

Actuators (Tentative)
Prof. Toshiro Higuchi, University of Tokyo, Japan

Invited Talks (Tentative)

Prof. Takeo Oomichi, Meijo University, Japan
Prof. Akihito Sano, Nagoya Institute of Technology, Japan
Prof. Masahiro Ohka, Nagoya University, Japan
Prof. Yoshikazu Hayakawa, Nagoya University, Japan
Prof. Takeshi Furuhashi, Nagoya University, Japan
Prof. Hidenori Itoh, Nagoya Institute of Technology, Japan

Reception Party

Exhibition

November 9

Technical Sessions

Robotics and Control
System Cell Engineering by Multiscale Manipulation
Micro-Nano Fabrication
Micro Actuators and Micro Components
Measurement Method and Devices
Analysis and Evaluation of Micro-Nano System

Awards Ceremony and Farewell Party

Exhibition

Registration Fee:

Category	Before Oct. 31, 2005	On/After Nov. 1, 2005
Member	¥30,000	¥35,000
Non-Member	¥40,000	¥45,000
Student	¥15,000	¥20,000

For information regarding the Symposium and registration, please contact:

Secretariat, MHS2005 & Micro-Nano COE:
c/o Inter Group Corporation
Tel:+81-52-263-6334, Fax:+81-52-263-6298,
E-mail: mhs@intergroup.co.jp

理事会報告

第 223 回　理事会報告

日　　時：2005 年 5 月 11 日(水)　14 : 30 ～ 16 : 45
場　　所：本郷瀬川ビル 6 階会議室
出席理事：内山（会長），佐藤，和田，増田，神田（記），樋口，橋本（英），寺崎，下倉，淺間，金子，鈴木，堀，久保田，倉林
出席監事：大島
委任状提出：上田，橋本（浩），吉田，則次
その他の出席者：田中（事務局）
〈議　事〉
1. 議事録確認
　第 222 回理事会議事録案について，承認された．
2. 入退会の承認
　前回理事会以降 5 月 11 日までの入会希望正会員 18 名，学生会員 31 名，入会賛助会員 1 社 2 口および退会希望正会員 5 名，学生会員 13 名，種別変更（学生→正 11 名）を承認した．この結果，会員総数は 3,981 名，賛助会員 67 団体（97 口）となった．
3. 事業関連
　（1）ロボット工学セミナー第 30 回シンポジウムの収支決算等が報告され，承認された．
　（2）「ロボフェスタ 2005 岐阜地区大会」に関して，共催することが承認された．
　（3）協賛，後援について，すべて承認した．
4. 企画関連
　RO-MAN 2005 について，共催することが承認された．
5. 財務関連
　2005 年度予算と実績が報告され，さらに，基金予算とその実績も報告され，合せて承認した．
6. 会誌関連
　（1）学会誌の発行計画が報告された．
　（2）論文査読経過および判定結果が報告され，10 件/月のペースでの掲載，決済までが約 70 日，2 ～ 3 ヶ月で発行していることが報告された．
7. 庶務関連
　（1）事務局職員に関する運用内規に関して，法律に従い厚生経費の料率を変更したことが報告された．
　（2）学会メーリングリストへの配布規定，学会誌検索システム不具合対応，サーバの増強，事務局内への共用 LAN 敷設について報告された．

第 224 回　理事会報告

日　　時：2005 年 6 月 14 日(火)　14 : 30 ～ 17 : 30
場　　所：本郷瀬川ビル 6 階会議室
出席理事：内山（会長），佐藤，和田，増田，神田（記），樋口，寺崎，上田，鈴木，吉田，堀，久保田，倉林
委任状提出：橋本（英），下倉，橋本（浩），淺間，金子，山海，則次
その他の出席者：田中（事務局）
〈議　事〉
1. 会長報告
　将来ビジョン検討委員会において，前回の答申内容を検討したことが報告された．
2. 議事録確認
　第 223 回理事会議事録案について，承認された．
3. 入退会の承認
　前回理事会以降 6 月 14 日までの入会希望正会員 13 名，学生会員 81 名，入会賛助会員 1 社 1 口および退会希望正会員 8 名，学生会員 11 名，種別変更（学生→正 22 名）を承認した．この結果，会員総数は 4,056 名，賛助会員 68 団体（98 口）となった．
4. 事業関連
　（1）平成 17 年度科学研究費補助金（研究成果公開促進費）「研究成果公開発表（B)」交付が決定したことが報告された．
　（2）協賛，後援について，すべて承認した．
　（3）会員名簿の作成状況について報告があり，未回答者対応，名簿内容について，承認された．
5. 企画関連
　第 19 回論文賞選考に関して，1 次選考で 11 件に絞込み，2 次審査を進めていることが報告された．
6. 財務関連
　2005 年度予算と実績が報告され，さらに，基金予算とその実績も報告され，合せて承認した．
7. 欧文誌関連
　欧文誌 AR のインパクトファクタ向上のために，査読，発行の迅速化が欠かせず，年発行部数を 12 号にする必要があることが報告された．
8. 平成 18 年度新任理事候補者について
　（1）新任理事推薦候補者リストについて報告された．
　（2）電子化と広報作業をまとめるために，庶務理事枠を 1 つ増やし，財務枠を 1 つ減らすことを承認した．
9. 第 23 回学術講演会関連
　（1）機器展示への応募が 28 社であることが報告され，応募した会社の機器説明を行う場所を設けることが承認された．
　（2）投稿論文締切を 6 月 20 日厳守で行うが，本文は，1 週間，修正できることを承認した．

新入会員

(2005 年 8 月～ 9 月入会の会員)

正　会　員

10693　奥平　雅士	10694　河原田　誠	10695　日下　尚司
10696　李　賛會	10698　日下　忠興	10703　野村　良雄
10706　吉田　隆	10708　三木　則尚	10709　道方しのぶ
10712　大西　正敏	10713　西山　学	10714　嘉悦　早人
10715　十河　拓也	10718　洪　寧基	10719　高崎　理子
10720　依田　圭司	10721　呉　本炎	10726　原　圭吾
10730　李　銘義	10733　Eduardo M. Popowski	10734　鈴木　雄介
10735　嵯峨　宣彦	10739　橋本　知明	

学　生　会　員

10697　戸舎　稚詞	10699　中澤　雅晴	10700　田中　崇裕
10701　坂口　耕平	10702　巽　隆洋	10704　山本　公弘
10705　永田　雄一	10707　水谷　謙介	10710　二宮　武司
10711　寺地　翔太	10716　坂爪　俊宏	10717　吉田峰由生
10722　生田目琢哉	10723　礒野　修也	10724　喜多村淳吾
10725　上田健太郎	10727　藤井　卓	10728　黄　維涛
10729　國信　康郎	10731　八尋　俊明	10732　今野　泰志
10736　藤原　慎	10737　中村　豪	10738　横田　求

賛　助　会　員

S0237　サイバネットシステム(株)　1 口

英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on Development and Learning

Editor: **Dr. Koh Hosoda** (Osaka University, Japan)

Publish in Vol. 20, No. 7 (July 2006)

SUBMISSION DEADLINE: October 31, 2005

This special issue is motivated by growing interest on development of both natural and artificial agents, how development contributes for emergence of adaptive behaviors. Better understanding on adaptive behaviors of natural agents will help realizing adaptive robots with challenging tasks, and realization of learning on an artificial agent will help understanding the natural intelligence from the constructivist point of view. How does an biological or artificial agent scale up its cognitive and behavioral capabilities through interactions with the environment? What are the common mechanisms that enable scaling up for a variety of cognitive and behavioral capabilities?

This special issue will focus on the up-to-date technologies how to design development of the robot, and how it provides the adaptability for the robot. Papers on all aspects of developmental robotics are welcome, including, but not limited to the followings:

- Architectures for development and learning
- Emergence of structures through development
- Interactive resonance between robots and humans
- Architecture for social interaction
- Autonomous development of robots
- Coordination and integration of behaviors throughout development
- Neural plasticity during development

Submission: Pdf format file of the complete manuscript should be sent by October 31, 2005 to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through our homepage (www.advanced-robotics.org). Sample form of the manuscript is available at the homepage, too.
Also send the same file to Dr. Koh Hosoda (hosoda@ams.eng.osaka-u.ac.jp) fo the confirmation.

ADVANCED ROBOTICS Vol. 19, No. 5
Compliant Motion: Modeling, Planning and Control

Abstract

Review

Active compliant motion: a survey

TINE LEFEBVRE, JING XIAO, HERMAN BRUYNINCKX and GUDRUN DE GERSEM

Abstract—Whether they are asked to polish or assemble parts, clean the house or open doors, the future generation of robots will have to cope with contact tasks under uncertainty in a stable and safe manner. Obtaining a controlled contact motion under uncertainty is still a major challenge for the robotics community. At present most research groups focus on one of the subcomponents (i.e., modeling, planning, estimation or control) of the system, and no overall system is developed yet. This paper presents a literature survey of the state-of-the-art of the subcomponents and points to the need for effective integration of those components.

Keywords: Compliant motion; contact modeling; fine-motion planning; contact identification; force control.

Full Papers

Planning of graspless manipulation by a multifingered robot hand

YUSUKE MAEDA and TAMIO ARAI

Abstract—Graspless (or non-prehensile) manipulation is a method to manipulate objects without grasping. It includes pushing, tumbling and pivoting. Graspless manipulation is important as a complement of conventional pick-and-place for the dexterity of robots. In this paper, we propose a method of planning of general graspless manipulation by multifingered robot hands; the method can automatically generate various graspless operations by robot fingers including regrasping. In this method, a graph that represents feasible manipulation is constructed based on mechanical analysis and a manipulation plan is obtained by A* search of the graph. By considering whether each robot finger should be position- or force-controlled, we can obtain robust manipulation plans against external disturbances. We present some examples of planned graspless manipulation of a cuboid by two robot fingers; our planner successfully generates sliding, pushing and tumbling operations. We also show an experimental result of execution of planned graspless manipulation by a robot with a multifingered hand.

Keywords: Graspless manipulation; manipulation planning; multifingered robot hand.

Towards grasping in unstructured environments: grasper compliance and configuration optimization

AARON M. DOLLAR and ROBERT D. HOWE

Abstract—This paper examines the role of grasper compliance and kinematic configuration in environments where object size and location may not be well known. A grasper consisting of a pair of two-link planar fingers with compliant revolute joints was simulated as it passively deflected during contact with a target object. The kinematic configuration and joint stiffness values of the grasper were varied in order to maximize successful grasp range and minimize contact forces for a wide range of target object size. Joint rest angles around 25–45 degrees produced near-optimal results if the stiffness of the base joint was much smaller than the intermediate joint, as confirmed experimentally.

Keywords: Grasping; compliance; unstructured environments; mechanism design.

Distinguishability and identifiability testing of contact state models

THOMAS J. DEBUS, PIERRE E. DUPONT and ROBERT D. HOWE

Abstract— An important component of compliant motion control is the estimation of contact states during task execution. This paper addresses two fundamental questions that must be answered when formulating mathematical descriptions of contact states: are the contact states distinguishable from each other? and can the unknown or imprecisely known parameters in these descriptions be identified? An analytical method is presented for evaluating the distinguishability and identifiability questions of a set of contact state models described by non-linear algebraic equations. In contrast to existing, on-line numerical techniques, this approach can be used during the design phase of a contact state estimator to select contact models and robot sensors to ensure feasibility of the estimator. The approach is illustrated using contacts between polygonal and polyhedral objects.

Keywords: Distinguishability; identifiability; contact state estimation; polyhedra.

Predicting planar motion behavior under contact uncertainty

JAN ROSELL, LUIS BASAÑEZ and RAÚL SUÁREZ

Abstract— Performing complex assembly tasks with robots requires fine-motion planners able to cope with uncertainty and contact motions, and this is a recognized difficult issue. This paper proposes a method to predict the behavior of motions under contact uncertainty in order to check the feasibility of paths generated by gross-motion planning algorithms from a nominal model of the environment. This pragmatical approach enables the extension of gross-motion planning techniques to constrainedmotion planning problems, ensuring the feasibility of the task despite the uncertainties. The approach has been implemented for assembly tasks in the plane with three degrees of freedom.

Keywords: Compliant motion; uncertainty; contact analysis; configuration space; robotic assembly.

Executing assembly tasks specified by manipulation primitive nets

BERND FINKEMEYER, TORSTEN KRÖGER and FRIEDRICH M. WAHL

Abstract— Numerous scientific publications in the open literature show approaches for automatic assembly planning, automated robot programming, notations for the task frame formalism, robot control architectures for hybrid control methods, and respective experimental results in these areas. But there are still significant gaps between these individual fields. Considering the whole chain, from assembly planning via autonomous robot programming to the execution of complex robot tasks, the latter part of it is discussed in this paper: manipulation of primitive nets as output of task planning systems are decomposed into single manipulation primitives, which are subsequently used to generate parameters for hybrid control. A hybrid controller computes set-points for a joint position controller. Our aim is to define versatile interfaces between the mentioned disciplines, in order to close the gaps between them. Derived from the task-frame formalism, manipulation primitives constitute the base interface in this sense. After its description, the composition of manipulation primitive nets is described. Regarding the control architecture, the interpretation of manipulation primitives as atomic commands and the setting of unambiguous low level control parameters is discussed. Subsequently, the software architecture necessary to realize the complex control structure for compliant motion, is introduced. To highlight the meaning for practical implementations, several experimental results of sample assembly tasks are shown.

Keywords: Compliant motion planning; compliant motion execution; hybrid control; task-frame programming; manipulation primitives; assembly execution.

Compliant motion using a mobile manipulator: an operational space formulation approach to aircraft canopy polishing

RODRIGO S. JAMISOLA, JR., DENNY N. OETOMO, MARCELO H. ANG, JR., OUSSAMA KHATIB, TAOMING LIM and SER YONG LIM

Abstract— The operational space formulation provides a framework for the analysis and control of robotic systems with respect to interactions with their environments. In this paper, we discuss its implementation on a mobile manipulator programmed to polish an aircraft canopy with a curved surface of unknown geometry. The polishing task requires the robot to apply a specified normal force on the canopy surface while simultaneously performing a compliant motion keeping the surface of the grinding tool tangentially in contact with the workpiece. A human operator controls the mobile base via a joystick to guide the polishing tool to desired areas on the canopy surface, effectively increasing the mobile manipulator's reachable workspace. The results demonstrate the efficacy of compliant motion and force regulation based on the operational space formulation for robots performing tasks in unknown environments with robustness towards base motion disturbances. The mobile manipulator consists of a PUMA 560 arm mounted on top of a Nomad XR4000 mobile base. Implementation issues are discussed and experimental results are shown.

Keywords: Operational space formulation; canopy polishing; simultaneous force and motion control; mobile manipulator; compliant motion.

Advanced Robotics On-line Submission

On-line submission is available for the authors who plan to submit the papers to ***Advanced Robotics***, the International Journal of the Robotics Society of Japan. For submission, please prepare a pdf file of your manuscript and access our homepage (www.advanced-robotics.org). Details please also access our homepage.

ADVANCED ROBOTICS Vol. 19, No. 6

Abstract

Full Papers

Development of a steerable, wheel-type, in-pipe robot and its path planning

TOMOYASU OYA and TOKUJI OKADA

Abstract— This paper presents the development of a steerable, wheel-type, in-pipe robot and its path planning. First, we show the construction of the robot and demonstrate its locomotion inside a pipe. The robot is composed of two wheel frames and an extendable arm which links the centers of the two wheel frames. The arm presses the frames against the interior wall of a pipe to support the robot. The wheels of the frames are steered independently so that the robot can turn within a small radius of rotation. Experimental results of the locomotion show that the steering control is effective for autonomous navigation to avoid obstacles and to enter the joint spaces of L- and T-shaped pipes. Generally, autonomous navigation is difficult for wheel-type robots because the steering angles required to travel along a desired path are not easily determined. In our previous work, the relationship between the steering angles and locomotion trajectories in a pipe has already been analyzed. Using this analysis, we propose the path planning in pipes.

Keywords: Wheel-type robot; in-pipe robot; steering control; path planning; locomotion trajectory.

Open-end human–robot interaction from the dynamical systems perspective: mutual adaptation and incremental learning

TETSUYA OGATA, SHIGEKI SUGANO and JUN TANI

Abstract— In this paper, we experimentally investigated the open-end interaction generated by the mutual adaptation between humans and robot. Its essential characteristic, incremental learning, is examined using the dynamical systems approach. Our research concentrated on the navigation system of a specially developed humanoid robot called Robovie and seven human subjects whose eyes were covered, making them dependent on the robot for directions. We used the usual feed-forward neural network (FFNN) without recursive connections and the recurrent neural network (RNN) for the robot control. Although the performances obtained with both the RNN and the FFNN improved in the early stages of learning, as the subject changed the operation by learning on its own, all performances gradually became unstable and failed. Next, we used a 'consolidation-learning algorithm' as a model of the hippocampus in the brain. In this method, the RNN was trained by both new data and the rehearsal outputs of the RNN not to damage the contents of current memory. The proposed method enabled the robot to improve performance even when learning continued for a long time (openend). The dynamical systems analysis of RNNs supports these differences and also showed that the collaboration scheme was developed dynamically along with succeeding phase transitions.

Keywords: Open-end human–robot interaction; dynamical systems; mutual adaptation; incremental learning; recurrent neural network; consolidation learning.

Stiffness analysis of hexaslide machine tools

A. B. KOTESWARA RAO, S. K. SAHA and P. V. M. RAO

Abstract— This paper presents stiffness analysis of hexaslides, a class of parallel manipulators with six constant length legs, the base joints of which move along six distinct rail-axes. In the design of hexaslides for machine tool applications, stiffness as well as its variation within the workspace is important. The stiffness of any parallel kinematic machine and, thus, the accuracy depends on the pose of the tool platform. A stiffness model of a generic hexaslide is developed here considering the flexibilities in both the actuator and the legs of the hexaslide. The methodology adopted is based on the concept of the determination of stiffness of a group of serially connected linear springs. Based on the proposed model, the average stiffness and its variation along and about the Cartesian coordinate axes offered by three typical hexaslides, having the same foot print size, are estimated and compared. Other typical performance indices, i.e. workspace volume, workspace volume index (ratio of workspace volume to machine size), global dexterity index and global stiffness index, are also compared.

Keywords: Stiffness model; hexaslide machine tools; performance indices.

Pivoting motion control for a laparoscopic assistant robot and human clinical trials

V. F. MUÑOZ, J. M. GÓMEZ-DE-GABRIEL, I. GARCÍA-MORALES, J. FERNÁNDEZ-LOZANO and J. MORALES

Abstract— This paper presents a compliant motion control method for the robotic assistant ERM (Endoscopic Robotic Manipulator), designed and developed by the authors for handling the camera in laparoscopic surgery. Since the robot has a passive wrist and it is not fixed to the operating table, the relative position between the robot camera holder and the insertion point is unknown. In this way, the proposed approach keeps the camera orientation according to the motion references in spite of this uncertainty and compensates for other unexpected disturbances about the relative robot–patient position. This system has been tested with live animals as well as in clinical trials on humans.

Keywords: Surgical robotics; Cartesian robot control; risk analysis; computer-assisted surgery; laparoscopic surgery.

刊行物のご案内

第 7・8・9・10 回学術講演会予稿集　8,000 円（送料　700 円）
第 11・12 回学術講演会予稿集　10,000 円（〃　1,000 円）
第 13 回学術講演会予稿集　15,000 円（送料込）
第 14 回学術講演会予稿集　15,000 円（送料込）
第 15 回学術講演会予稿集　15,750 円
第 16 回学術講演会予稿集　15,750 円
第 17 回学術講演会予稿集　15,750 円
第 18 回学術講演会予稿集　15,000 円
第 19 回学術講演会講演概要集（予稿集 CD－ROM 付）
併設行事テキスト「21 世紀のロボット技術シンポジウム」贈呈（在庫分のみ）
15,000 円
第 20 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
本会個人会員以外　10,000 円
第 21 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 22 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 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 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ア予稿集　10,000 円
第 5 回ロボティクスシンポジア予稿集　10,000 円
第 6 回ロボティクスシンポジア予稿集　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 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 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 回続続・こうすればロボットが作れる
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 62 回ロボット用ソフトウェアの作り方
第 63 回ロボットの作り方 2005　各 2,000 円（送料込）
第 17 回学術講演会特別セッション資料　福祉の現場の声とロボット技術
1,000 円（送料込）
ロボット学術用語集　1,000 円
ロボット学術用語集（意味つき）　2,000 円
インテリジェントテレロボティクス研究専門委員会報告書
1,000 円
ロボットの知能と自律性研究専門委員会報告書　2,000 円（送料込）
IROS '90　10,000 円（〃）
IROS '91 ・ IROS '93　15,000 円（〃）
ICRA '95　15,000 円（〃）

※以上のものはいずれも消費税込，送料は特に明記されているもの以外は，別にかかります．

日本ロボット学会誌

第 17 巻	第 6 号	〔特集〕	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
	第 7 号	〔〃〕	屋外で活躍するロボット
	第 8 号	〔〃〕	未来志向大型ロボットプロジェクト
第 19 巻	第 3 号	〔〃〕	マイクロマシン技術
	第 4 号	〔〃〕	未来開拓：「分散協調視覚」プロジェクト
	第 5 号	〔〃〕	川人学習動態脳プロジェクト
	第 6 号	〔〃〕	極限環境作業ロボット
	第 7 号	〔〃〕	マイクロメカトロニクス・ソフトメカニクス
	第 8 号	〔〃〕	競争的研究資金
第 20 巻	第 1 号	〔〃〕	ロボカップ
	第 2 号	〔〃〕	マニピュレーション：21 世紀に向けた新展開
	第 3 号	〔〃〕	ロコモーション
	第 4 号	〔〃〕	センシング技術―光と影―
	第 5 号	〔〃〕	ロボットの知能とシステム統合
	第 6 号	〔〃〕	創立 20 周年記念特集号
	第 7 号	〔〃〕	ロボット新ビジネス
	第 8 号	〔〃〕	ウェアラブルロボティクス
第 21 巻	第 1 号	〔〃〕	気になるコンポーネント
	第 2 号	〔〃〕	創立 20 周年記念学術講演会 I
	第 3 号	〔〃〕	創立 20 周年記念学術講演会 II
	第 4 号	〔〃〕	福祉とロボティクス
	第 5 号	〔〃〕	月・惑星探査ローバ
	第 6 号	〔〃〕	ロボットのオープン化，モジュール化，ネットワーク化技術
	第 7 号	〔〃〕	次世代アクチュエータ
	第 8 号	〔〃〕	モジュラーロボット
第 22 巻	第 1 号	〔〃〕	HRP の成果と人間型ロボットの今後の展開
	第 2 号	〔〃〕	ロボットの運動学習
	第 3 号	〔〃〕	ロボットと知的財産
	第 4 号	〔〃〕	メディカルロボティクス
	第 5 号	〔〃〕	大都市大震災軽減化特別プロジェクト
	第 6 号	〔〃〕	水中ロボティクス
	第 7 号	〔〃〕	ロボットシティ
	第 8 号	〔〃〕	ロボットデザイン
第 23 巻	第 1 号	〔〃〕	ロボティクスのための生命理解
	第 2 号	〔〃〕	ロボット研究の商品化
	第 3 号	〔〃〕	進化するビジョン
	第 4 号	〔〃〕	ロボット工学今昔物語
	第 5 号	〔〃〕	世界のロボットプロジェクトとプロジェクト投資戦略
	第 6 号	〔〃〕	ネットワークロボティクス

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 17 巻 6 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．

有料広告

茨城大学工学部
知能システム工学科　教員公募

募集人員：助教授または講師　1名ないし2名

専門分野：コンピュータとメカ技術の融合領域のうち，特にメカ技術の応用分野．具体的には，マイクロ・ナノメカニズム，MEMS，センサ，アクチュエータ，マイクロコンピュータ制御，マンマシンインターフェイス，ロボット工学など．

担当予定科目：機械力学などのメカ系の基礎科目と，アクチュエータやマイクロコンピュータ制御などの専門科目．アナログ回路やデジタル回路に関する基礎教育が可能な方が望ましい．プログラミングやコンピュータリテラシーなどの，情報系基礎科目を担当する可能性がある．夜間主コースの講義を含む．

応募資格：（1）博士の学位を有し，大学院での指導ができる方．（2）年齢満30歳以上が望ましい．（3）夜間主コースを含む学部学生の教育に熱意を持って取り組める方．

着任時期：平成18年4月1日以降できるだけ早い時期．

応募期限：平成17年11月25日(金)必着

提出書類：（1）履歴書1通（学歴，職歴，学位，受賞歴，所属学会，連絡先（メールアドレスを含む），写真貼付のこと）．（2）研究業績の概要（A4判1枚程度）．（3）研究業績リスト：（Ⅰ）著書，（Ⅱ）学術誌論文，（Ⅲ）国際会議論文，（Ⅳ）学所内報告，（Ⅴ）その他（特許など）について項目別に記載のこと．（4）その他の業績リスト：以下の実績があれば可能な範囲で記載のこと．

＊教育実績：特に大学等の教育機関での実績．

＊外部研究費の導入実績：特に科学研究費，共同研究，受託研究，公的研究費，奨学寄付金の導入実績．

＊学会・社会での業績：特に国内・国際会議の企画・開催・運営，専門誌編集，企業での開発実績，各種ボランティア活動など．

（5）代表的な原著論文，国際会議論文（査読つき）5編の抜刷またはコピーを各1部．（6）研究・教育に対する抱負（A4判1枚程度）．

書類提出先及び問い合わせ先：

〒316−8511　茨城県日立市中成沢4−12−1
茨城大学・工学部・知能システム工学科　教授　乾　正知
TEL：0294−38−5204　FAX：0294−38−5229
E−mail：inui@mx.ibaraki.ac.jp
（書類送付の際には「応募書類在中」と朱書し，書留で郵送のこと）
学科ホームページ：www.ise.ibaraki.ac.jp

徳島大学工学部
機械工学科　教員公募

公募人員：教授1名

所属学科：機械工学科

専門分野：「ロボット工学」分野の研究を行い，ロボット工学およびそれに関連した授業を担当できる方．

応募資格：（1）博士の学位を有し，ドクターコースの学生を指導できる方．（2）55才以下の方が望ましい．（3）共同研究が活発で，地域貢献が十分できる方．

採用予定：平成18年4月1日

応募書類：（1）履歴書（所属学会および社会における活動状況を記載）．（2）研究業績リストおよび全論文別刷（コピー可）．（3）これまでの研究概要（1000字程度，応募者の研究分野を明記）．（4）研究方針および教育方針（各1000字程度）．（5）健康診断書．

応募締切：平成17年10月31日(月)(必着)

応募書類の提出および問い合わせ先：

〒770−8506　徳島市南常三島町2−1
徳島大学工学部機械工学科　学科長　吉田憲一
TEL：088−656−7358　FAX：088−656−9082
E−mail：yoshida@me.tokushima−u.ac.jp

東洋大学工学部
機能ロボティクス学科　教員公募

専門分野と募集人員：（a）メカトロニクス分野：機構と制御，メカトロニクス，アクチュエータなどの研究分野で，実際にロボットやロボットシステムを設計開発した実績のある方1名．（b）知覚情報処理分野：画像・音声・力覚情報などの信号処理やセンサ処理・認識，計測，知能化，ヒューマンインタフェースなどの研究分野で，情報処理技術を得意とする方1名（研究業績と経歴によって教授または助教授または講師として採用します）．

所　　属：工学部機能ロボティクス学科

担当授業科目：（a）ロボットの機構と力学，ロボットのアクチュエータ，ロボットデザイン演習，機能ロボティクス実験，プロジェクト研究など．（b）計測の基礎，ロボットのセンサ，ヒューマンインタフェース，機能ロボティクス実験，プロジェクト研究など．

着任時期：平成18年4月1日

応募条件：（1）私学における教育と学校運営に理解があること．（2）博士の学位を有し，博士後期課程学生の教育研究指導ができること．（3）専門分野で独創的な研究構想があり，学生の教育に意欲があること．（4）できるだけ理論と実験の両方に取り組んできた方が望ましい．（5）年齢は45歳位までが望ましい．

応募締切：平成17年10月31日(月)必着

応募書類：（1）履歴書（写真添付，ワープロ可）．（2）研究業績一覧（学術論文，国際会議論文，口頭発表，著書，特許，解説，共同研究や研究助成金等の取得状況，学協会の役員・委員等の社会貢献，などに分類）．（3）主要論文5件の別刷もしくはコピー．（4）研究の概要と今後の研究構想（2000字程度）．（5）教育に対する抱負（1000字程度）．（6）参考意見を伺える方2名の氏名・所属・連絡先もしくは推薦状．

選考方法：書類で事前選考し，最終的には面接により選考します．

書類提出先：〒350−8585　埼玉県川越市鯨井2100
東洋大学工学部機能ロボティクス学科　学科主任教授　望月　修
TEL：049−239−1746　E−mail：osamu@eng.toyo.ac.jp
「教員応募書類在中」と朱書きし，簡易書留で郵送して下さい．

大阪大学大学院
工学研究科　教員公募

募集人員：教授 1 名
所　　属：機械工学専攻　知能機械学講座
専門分野：知能と力学から考えるメカトロニクスの新規分野，たとえば，センシング，アクチュエーション，バイオ，MEMS，医療などへの展開を含む
担当科目：上記専門分野の大学院科目ならびにその基盤となる分野の学部科目
応募資格：（1）博士の学位を有すること．（2）専門分野に研究実績があり，大学院博士後期課程の研究指導を担当できること．
着任予定時期：決定後，できるだけ早い時期
応募書類：（1）履歴書（写真貼付）．（2）業績リスト（[1] 原著学術雑誌論文，[2] 国際会議論文，[3] 総説・解説，[4] 著書，[5] 特許，[6] その他に分類し，[1]～[3]については全著者名・題目・雑誌名・巻号・発行年・ページを明記）．（3）代表的な原著論文 5 編以内の別刷またはコピー．（4）所属学会・国際会議・社会における活動状況．（5）受賞名とその内容，授与団体．（6）最近 10 年間の科学研究費補助金などの各種研究助成金の取得状況（代表・分担の別を明記）．（7）現在までの教育と研究の概要（A4 用紙 2 ページ以内）．（8）着任後の教育に関する抱負と研究に関する構想（A4 用紙 2 ページ以内）．（9）応募者についての参考意見を求めうる方（3 名程度）とその連絡先．
応募締切：2005 年 11 月 1 日(火)必着
書類提出先：〒 565－0871　大阪府吹田市山田丘 2－1
大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻　専攻長　辻　　裕
応募書類は，原則として A4 用紙を使用し，封筒の表に「知能機械学教員応募書類」と朱書きの上，簡易書留にて上記に郵送してください．なお，提出書類の返却には応じられません．
選考方法：書類審査による第一次選考の後，必要に応じて第二次選考を行い，推薦書などの提出あるいは面接やセミナーをお願いすることがあります．なお，適任の候補者が得られない場合には，最終候補者を選考しないことがあります．
問い合わせ先：大阪大学大学院工学研究科機械工学専攻　太田快人
（TEL : 06－6879－7328／E－mail : ohta@mech.eng.osaka－u.ac.jp）

岐阜大学工学部
人間情報システム工学科　教員公募

募集人員：助手 1 名
所　　属：人間情報システム工学科知能制御システム工学講座
専門分野：ロボティクス，バーチャルリアリティ，制御工学の分野
着任時期：平成 18 年 4 月 1 日
応募資格：（1）博士の学位を有すること，もしくは取得の見込みがあること．（2）学生の教育に意欲があること．（3）理論と実験に取り組める方．（4）年齢は 30 歳までが望ましい．
応募締切：平成 18 年 1 月 20 日(金)必着
応募書類：（1）履歴書（写真添付，ワープロ可）．（2）研究業績一覧（学術論文，国際会議論文，著書，特許，解説に分類，共同研究や研究助成金等の取得状況，学協会の役員・委員等の社会貢献）．（3）主要論文 3 件程の別刷もしくはコピー．（4）研究の概要と今後の研究構想（2000 字程度）．（5）教育に対する抱負（1000 字程度）．（6）推薦状．
選考方法：書類で事前選考し，最終的には面接により選考します．
書類提出先：〒 501－1193　岐阜市柳戸 1 番 1
岐阜大学工学部人間情報システム工学科　学科長　谷　和男
TEL : 058－293－2783　E－mail : tani@info.gifu－u.ac.jp
「教員応募書類在中」と朱書きし，簡易書留で郵送して下さい．
問合せ先：〒 501－1193　岐阜市柳戸 1 番 1
岐阜大学工学部人間情報システム工学科　川﨑晴久
TEL & FAX : 058－293－2546
E－mail : h_kawasa@cc.gifu－u.ac.jp

豊田工業大学工学部
先端工学基礎学科　教育職員公募

募集人員：助教授 1 名
所　　属：工学部先端工学基礎学科・制御システム研究室
専門分野：システム制御分野：ロバスト制御理論およびその応用，非線形制御理論およびその応用，ロボティックス，バイオミメティックス等．
応募資格：上記分野において優れた業績を有し，今後，この分野の先駆的研究を推進すると共に，新たな境界領域を開拓できる方．教育面においては，先端的なシステム制御理論に精通し，博士後期課程学生を指導できる能力を有すると共に，制御工学，情報基礎および数学に関する学部，大学院科目が担当できる方．
職　　位：Tenure Track 制の助教授．「豊田工業大学における Tenure Track 制」に関しては，http://www.toyota－ti.ac.jp/Jinji/tti_tenure_track.html を参照下さい．
着任時期：できるだけ早い時期．
提出書類：（1）履歴書．（2）研究業績リスト．（3）主要論文 5 編程度の別刷り（コピー可）．（4）これまでの研究の要約と着任後の研究・教育についての抱負（2,000 字以内）．（5）推薦者 2 名の氏名・所属，連絡先．
応募締切：平成 18 年 1 月 31 日
問合せ先：制御システム研究室教員選考委員会委員長　教授　田中周治
E－mail : tanaka_sys@toyota－ti.ac.jp
書類送付先：豊田工業大学総務部　倉田弘継
〒 468－8511　名古屋市天白区久方 2－12－1
TEL : 052－802－1111　FAX : 052－809－1734
郵送は「簡易書留」とし，封筒に「制御システム研究室教員公募書類在中」と朱書きください．なお公募書類は原則として返却いたしません．

(社)日本ロボット学会賛助会員(50音順)

(株)アヴィス
(株)育良精機製作所
石川島播磨重工業(株)
SMC(株)
NTTサイバーソリューション研究所
オリンパス(株)
川崎重工業(株)
(株)キクイチ
キタムラ機械(株)
(株)共和電業
光洋精工(株)　総合技術研究所
(株)国際電気通信基礎技術研究所　知能ロボティクス研究所
(株)ココロ
(株)小松製作所　研究本部
サイバネットシステム(株)
三洋電機(株)　研究開発本部　ヒューマンエコロジー研究所
シナノケンシ(株)
清水建設(株)
新キャタピラー三菱(株)
新電子工業(株)
新明和工業(株)
駿河精機(株)
セコム(株)　IS研究所
ソニー(株)
(株)ダイナックス
中部電力(株)　電力技術研究所
(株)デンソーウェーブ
東急建設(株)　機械技術部
東京エレクトロニックシステムズ(株)
東京エレクトロン九州(株)
(株)東芝
東芝機械(株)
戸田建設(株)
特許庁
豊田工機(株)
トヨタ自動車(株)　元町工場
ナブテスコ(株)　津工場
(株)ナムコ
(株)日栄
ニッタ(株)　RETS事業部
日東精工(株)
日本電気(株)　メディア情報研究所
日本電気ロボットエンジニアリング(株)
日本無線(株)
(社)日本ロボット工業会
(株)PFU
ビー・エム・ダブリュー(株)
ビー・エル・オートテック(株)
(株)ピーマック・ジャパン
日立建機(株)
(株)日立製作所　機械研究所
日立ハイブリッドネットワーク(株)
(株)ビュープラス
平田機工(株)
ファナック(株)
(株)不二越
富士通(株)
富士通オートメーション(株)
富士通フロンテック(株)　メカコンポーネント事業部
(株)寶角ギヤー
(株)本田技術研究所　和光基礎技術研究センター
マクソンジャパン(株)
松下電器産業(株)　生産革新本部
松下電工(株)
三菱重工業(株)
三菱電機(株)
(株)明電舎
(株)メンテック
(株)安川電機
リコー(株)

・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.
URL : http://www.rsj.or.jp/Info/nyukai.html

● 入会に関するお問い合わせは…

(社)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

(社)日本ロボット学会平成 17・18 年度（2005・2006 年度）役員

正会員による選挙を経て，第 23 回通常総会において次のとおり選挙されました．

理　事

会　長
- ＊内山　　隆（(株)富士通研究所）

副会長
- ＊佐藤　知正（東京大学）
- ＊和田　充雄（北海道大学）

庶務
- 増田　良介（東海大学）
- ＊神田　真司（(株)富士通研究所）

財務
- 樋口　峰夫（三菱電機(株)）
- 橋本　英昭（(株)東芝）
- ＊寺崎　　肇（三洋電機(株)）

企画
- 上田　澄廣（川崎重工業(株)）
- 下倉健一朗（日本電信電話(株)）
- ＊橋本　浩一（東北大学）

会誌
- 淺間　　一（東京大学）
- ＊金子　　真（広島大学）

欧文誌
- 山海　嘉之（筑波大学）
- ＊鈴木　高宏（東京大学）

事業
- 吉田　和夫（慶應義塾大学）
- 堀　　俊夫（産業技術総合研究所）
- 久保田　孝（宇宙航空研究開発機構）
- ＊則次　俊郎（岡山大学）
- ＊倉林　大輔（東京工業大学）

監　事
- 大島　正毅（東京海洋大学）
- ＊中野　榮二（千葉工業大学）

＊印　2005・2006 年度　新役員

(社)日本ロボット学会平成 17・18 年度（2005・2006 年度）評議員（50 音順）

- 生田　幸士（名古屋大学）
- 石田　健蔵（ソニー(株)）
- 岩城　　敏（NTT サイバーソリューション研究所）
- 王　　志東（東北大学）
- 大城　英裕（大分大学）
- 大須賀公一（神戸大学）
- 太田　　順（東京大学）
- 小笠原　司（奈良先端科学技術大学院大学）
- 奥乃　　博（京都大学）
- 大日方五郎（名古屋大学）
- 小俣　　透（東京工業大学）
- 加賀美　聡（産業技術総合研究所）
- 北垣　高成（産業技術総合研究所）
- 國井　康晴（中央大学）
- 榊原　伸介（ファナック(株)）
- 善甫　英治（(株)安川電機）
- 高岩　昌弘（岡山大学）
- 髙信　英明（工学院大学）
- 竹内　郁雄（新エネルギー・産業技術総合開発機構）
- 武田　宗久（三菱電機(株)）
- 田代　泰典（(株)ナムコ）
- 田中　孝之（北海道大学）
- 谷　　和男（岐阜大学）
- 辻　　敏夫（広島大学）
- 妻木　勇一（弘前大学）
- 富山　　健（青山学院大学）
- 中内　　靖（筑波大学）
- 永嶋　史朗（(株)富士通研究所）
- 平井　慎一（立命館大学）
- 松日楽信人（(株)東芝）
- 溝口　　博（東京理科大学）
- 三村　宣治（新潟大学）
- 森　　康夫（ロボス(株)）
- 安田　　隆（九州工業大学）
- 柳原　好孝（東急建設(株)）
- 藪田　哲郎（横浜国立大学）
- 山本　元司（九州大学）
- 横川　隆一（同志社大学）
- 横山　和彦（(株)安川電機）
- 吉川　恒夫（立命館大学）

(社)日本ロボット学会平成 16・17 年度（2004・2005 年度）評議員（50 音順）

- 池浦　良淳（三重大学）
- 石川　友彦（(株)三友製作所）
- 石黒　　浩（大阪大学）
- 林　　憲玉（神奈川大学）
- 上野　浩史（宇宙航空研究開発機構）
- 大石　　潔（長岡技術科学大学）
- 岡　　潔（日本原子力研究所）
- 柿倉　正義（東京電機大学）
- 梶川　伸哉（秋田県立大学）
- 刈谷　　学（高知県工業技術センター）
- 川路　茂保（熊本大学）
- 衣笠　哲也（岡山理科大学）
- 小林　　宏（東京理科大学）
- 榊　　泰輔（九州産業大学）
- 佐久間一郎（東京大学）
- 佐野　明人（名古屋工業大学）
- 皿田　　滋（産業技術総合研究所）
- 末廣　尚士（産業技術総合研究所）
- 鈴木　慎一（北海道立工業試験場）
- 髙梨　伸彰（日本電気(株)）
- 高橋　　宏（日産自動車(株)）
- 田所　　諭（東北大学）
- 東條　直人（三洋電機(株)）
- 中嶋　勝己（川崎重工業(株)）
- 中野　殖夫（イワヤ(株)）
- 浜田　朋之（(株)日立製作所）
- 日浦　亮太（三菱重工業(株)）
- 広瀬　茂男（東京工業大学）
- 深瀬勇太郎（清水建設(株)）
- 星野　　洋（松下電工(株)）
- 本間　敬子（産業技術総合研究所）
- 増田　峰知（三重県科学技術振興センター）
- 向井　利春（理化学研究所）
- 村上　弘記（石川島播磨重工業(株)）
- 村瀬　有一（(株)富士通研究所）
- 森島　昭男（中京大学）
- 柳田　康幸（名城大学）
- 山北　昌毅（東京工業大学）
- 山崎　信行（慶応義塾大学）
- 山田　陽滋（産業技術総合研究所）
- 吉田　和弘（東京工業大学）
- 吉田　和哉（東北大学）
- 吉見　　卓（(株)東芝）