お知らせ目次

□学会からのお知らせ
・研究専門委員会および調査研究委員会関連規程改定と公募のお知らせ…お知らせ 2
・広瀬茂男先生の紫綬褒章受章をお祝いして……お知らせ 3
・論文査読システム変更のお知らせ……お知らせ 4
□カレンダー ……お知らせ 5
□主催行事のお知らせ
・第 24 回日本ロボット学会学術講演会開催案内 ……お知らせ 7
・第 12 回ロボティクス・シンポジア参加者募集 ……お知らせ 10
□セミナーのご案内
・第 36 回シンポジウム　聴くロボット
～ロボットのための音響・音声・対話処理～ ……お知らせ 11
□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 13
・MHS2006 & Micro－Nano COE……お知らせ 16
・AROB 12th ’07 ……お知らせ 17
□理事会報告 ……お知らせ 18
□新入会員 ……お知らせ 19
□英文論文集のページ
・Call for Papers: Special Issue on Robotic Platforms for Research
in Neuroscience……お知らせ 20
・Call for Papers: Special Issue on Imitative Robots ……お知らせ 21
・ADVANCED ROBOTICS Vol. 20, No. 5 Abstract……お知らせ 22
□刊行物のご案内 ……お知らせ 24
□有料広告 ……お知らせ 25

学会からのお知らせ

研究専門委員会および調査研究委員会関連規程改定と公募のお知らせ

（社）日本ロボット学会　理事会

日本ロボット学会では，当学会にとって必要な研究とそれに伴う調査研究を行う研究専門委員会と，学会理事会より委託された題目に対し必要な調査研究を行う調査研究委員会を設置・運営して参りましたが，このたび，これらに関連する規程および運営基準等を改定しましたのでお知らせいたします．これは，１）会員へのサービス向上（発表機会の多様化・専門化への対応），２）裾野の拡大（若手，学生，企業人の参加拡大，地域連携など），３）新シーズ・新ニーズの発掘（技術調査，プロジェクト提案など）を図るという主旨によるもので，改定のポイントは以下の通りです．

● 研究専門委員会に関する規程・基準の改定のポイント

- 常設の研究専門委員会（第Ⅰ種）と時限の研究専門委員会（第Ⅱ種）を定め，それぞれの目的・用途に適した設置基準や運営基準とした．
  常設（第Ⅰ種研究専門委員会）：当学会にとって必要な研究とそれに伴う発表・討論等の研究会活動を常設の場で行うことを主たる目的として設置．（常設的に発表の場を提供）
  時限（第Ⅱ種研究専門委員会）：当学会にとって必要な研究とそれに伴う調査・討論等の研究会活動を時限の場で集中的に行うことを主たる目的として設置．（2 年程度の期間を通じて活動の自由度が高い場を提供）
- 運営費交付基準を見直し，活動がより円滑に行えるようにした．
- 研究専門委員会活動を学会として責任をもって運営するため，新たに研究協議会を発足させ，委員会の設置・運営にかかわる審議を行うこととした．

● 調査研究委員会に関する規程・基準の改定のポイント

- 学会主導の組織作りと調査研究委員会の委員長の権限を強化することで活動の活性化と活動成果の充実を図った．

なお，研究専門委員会は四半期ごとに行われる公募によりテーマが決定されます．10 月 1 日付け発足の研究専門委員会について 7～8 月に公募を行う予定となっていますので，あわせてお知らせいたします．改定された各規程・基準や公募の情報が学会ホームページに掲載されておりますので，詳細はそちらをご覧下さい．

規程関連　http://www.rsj.or.jp/PLAN/rules/rules.htm
公募情報　http://www.rsj.or.jp/news.htm
本件に関するお問い合わせ先　学会事務局　secretary@rsj.or.jp

以上

広瀬茂男先生の紫綬褒章受章をお祝いして

名古屋大学大学院教授　生田幸士

広瀬茂男先生ご略歴
昭和 46 年　横浜国立大学工学部機械工学科卒業
昭和 51 年　東京工業大学博士課程制御工学専攻修了（工学博士），同大学機械物理工学科助手
昭和 54 年　同助教授
昭和 57 年　米国オハイオ州立大学客員助教授
平成　4 年　東京工業大学機械物理工学科教授
平成 12 年以降　機械宇宙システム専攻教授
平成 14 年　中国科学院沈陽自動化研究所名誉教授

日本機械学会・IEEE Fellow

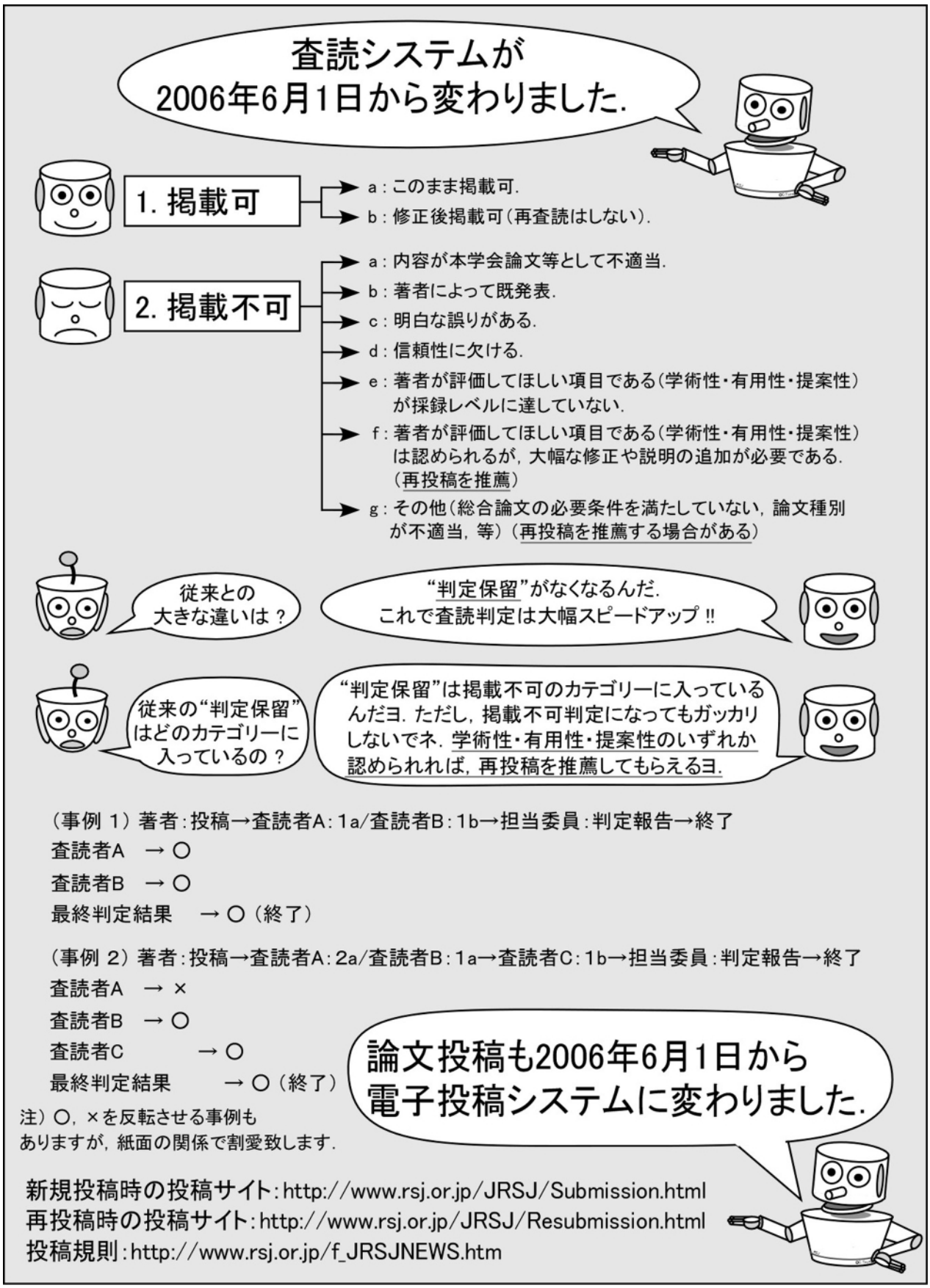
本会関係
理　事：1983 ～ 1984，1990 ～ 1991，2002 ～ 2003
評議員：1984 ～ 1985，1988 ～ 1989，1991 ～ 1992，2004 ～ 2005

広瀬茂男先生が，「春の褒章」（平成 18 年 5 月 17 日）で紫綬褒章を受章されました．独創的なロボットを研究開発され，本ロボット学会でも理事等を歴任されている広瀬先生のこのたびの受章を，本学会より心からお祝い申し上げます．

広瀬先生は，東京工業大学大学院時代，梅谷陽二教授の指導下でヘビの推進力学を解明され，その知見から世界初のヘビ型の超冗長ロボットを開発されたことは世界的に有名です．またヘビ型ロボットと並行し，高効率移動可能な 4 足歩行ロボット，不整地を踏破する自由形車輪・クローラロボット，全方向移動ロボット，忍者のような壁面移動機械，惑星探査ロボット，ロボット用駆動機構，センサ制御系システムなど歩行・移動ロボットの基盤技術すべてに亘って創造的研究開発を進められており，この分野の真のパイオニアです．中でもロボット機構の設計技術については世界的に右に出る者はありません．これらの成果に対し，文部科学大臣賞をはじめ，本ロボット学会，日本機械学会，計測自動制御学会等の論文賞，技術賞，IEEE の Robotics and Automation Society からの第 1 回パイオニア賞を受賞されるなど，国際的にも高く評価されています．

さらに広瀬先生は研究だけでなく青少年のものつくり教育にも情熱を注がれ，日本機械学会主催のロボットコンテスト事業であるロボットグランプリの創設と運営，東京工業大学機械系学科のメカトロニクスものつくり教育システムの創設にも尽力されてきました．若い頃は空手の鍛錬から宮本武蔵の五輪書に研究アプローチの哲学を得られ，弟子達にも独創性の発揮法を説かれていました．そのような創造性は単にハウツーを真似しても会得できるものではありませんが，日々楽しそうに実践されている広瀬先生の背中を見ながら，数多くの弟子たちが育ってゆきました．近年は，持論である社会で役に立つロボティクスの実現をめざし，ベンチャー企業を立ち上げ，多くの企業との産学協同事業に注力されています．

今後もさらに世界中が感嘆驚愕するロボットの開発に専念され，本学会会員と青少年の指導にも益々ご尽力頂けるようお願いいたします．


査読システムが
2006年6月1日から変わりました.
1. 掲載可
a : このまま掲載可.
b : 修正後掲載可（再査読はしない）.
2. 掲載不可
a : 内容が本学会論文等として不適当.
b : 著者によって既発表.
c : 明白な誤りがある.
d : 信頼性に欠ける.
e : 著者が評価してほしい項目である（学術性・有用性・提案性）が採録レベルに達していない.
f : 著者が評価してほしい項目である（学術性・有用性・提案性）は認められるが，大幅な修正や説明の追加が必要である.（再投稿を推薦）
g : その他（総合論文の必要条件を満たしていない，論文種別が不適当，等）（再投稿を推薦する場合がある）
従来との大きな違いは？
“判定保留”がなくなるんだ.
これで査読判定は大幅スピードアップ !!
従来の“判定保留”はどのカテゴリーに入っているの？
“判定保留”は掲載不可のカテゴリーに入っているんだヨ. ただし，掲載不可判定になってもガッカリしないでネ. 学術性・有用性・提案性のいずれか認められれば，再投稿を推薦してもらえるヨ.
（事例 1）著者：投稿→査読者A：1a/査読者B：1b→担当委員：判定報告→終了
査読者A　→ ○
査読者B　→ ○
最終判定結果　→ ○（終了）
（事例 2）著者：投稿→査読者A：2a/査読者B：1a→査読者C：1b→担当委員：判定報告→終了
査読者A　→ ×
査読者B　→ ○
査読者C　→ ○
最終判定結果　→ ○（終了）
注）○，×を反転させる事例も
ありますが，紙面の関係で割愛致します.
論文投稿も2006年6月1日から
電子投稿システムに変わりました.
新規投稿時の投稿サイト：http://www.rsj.or.jp/JRSJ/Submission.html
再投稿時の投稿サイト：http://www.rsj.or.jp/JRSJ/Resubmission.html
投稿規則：http://www.rsj.or.jp/f_JRSJNEWS.htm

カレンダー

（2006 年 7 月～ 2007 年 6 月）

開 催 日	行　　事	開 催 地	申込締切日	会誌掲載号
7/9 ～ 8/6	**第 6 回レスキューロボットコンテスト**	**兵　庫**		**24 巻 4 号・16**
7/18 ～ 7/20	No. 06–203　スケジューリング国際シンポジウム 2006（International Symposium on Scheduling 2006）（ISS 2006）	東　京	論文締切 5/31	24 巻 2 号・8
7/19 ～ 7/21	画像の認識・理解シンポジウム（MIRU 2006）	宮　城	論文締切 6/上旬	24 巻 1 号・12
7/22 ～ 7/30	東京工業大学百年記念館第 8 回特別展示会	東　京		24 巻 5 号・13
7/25 ～ 8/25	サマー・サイエンスキャンプ 2006	東　京	申込締切 6/27	24 巻 5 号・13
7/27	**第 36 回シンポジウム　聴くロボット～ロボットのための音響・音声・対話処理～**	**東　京**		**24 巻 5 号・13**
8/6 ～ 8/9	No. 06–7　Dynamics and Design Conference 2006「匠に学び，科学で研く，新技術」	愛　知	論文締切 6/1	24 巻 2 号・8
8/10 ～ 9/13	第 3 回材料力学基礎講習会「実施的な設計技術習得を目指して」	大　阪	申込締切 7/21	24 巻 5 号・13
8/16 ～ 8/18	11th ICPE（The International Conference on Precision Engineering）—Toward Synthesis of Micro/Nano Systems—	東　京	論文締切 5/1	23 巻 7 号・10
8/21 ～ 8/23	平成 18 年電気学会産業応用部門大会	愛　知	論文締切 5/12	24 巻 2 号・8
8/21 ～ 8/25	The First World Congress on Social Simulation（WCSS '06）	京　都	論文締切 6/24	24 巻 2 号・8
8/22	2006 年度　夏休み科学教室	東　京	申込締切 7/10	24 巻 5 号・13
8/24 ～ 8/26	第 21 回リハ工学カンファレンス	兵　庫		24 巻 5 号・13
8/27・8/28	SIG「姿勢保持」講習会 2006	兵　庫		24 巻 5 号・14
9/4・9/5	SICE セミナー—現代制御理論入門—	東　京	申込締切 8/21	24 巻 5 号・14
9/6 ～ 9/8	**15th IEEE International Workshop on Robot and Human Interactive Communication（RO-MAN 2006）**	**イギリス**	**論文締切 6/10**	**23 巻 7 号・9**
9/6 ～ 9/8	第 22 回ファジィシステムシンポジウム	北 海 道	申込締切 7/28	24 巻 5 号・14
9/11 ～ 9/13	No. 06–41　福祉工学シンポジウム 2006	千　葉	論文締切 7/20	24 巻 3 号・10
9/14 ～ 9/16	**第 24 回日本ロボット学会学術講演会**	**岡　山**	**申込締切 6/14**	**24 巻 1 号・12**
9/19 ～ 9/21	日本神経回路学会第 16 回全国大会（JNNS 2006）	愛　知	論文締切 7/7	24 巻 5 号・14
9/20 ～ 9/24	SCIS & ISIS 2006	東　京	論文締切 5/8	24 巻 2 号・8
9/25 ～ 9/28	ヒューマンインターフェースシンポジウム 2006	岡　山	申込締切 6/16	24 巻 3 号・10
9/26・9/27	No. 06–30　第 16 回インテリジェントシステムシンポジウム	千　葉	論文締切 8/7	24 巻 3 号・10
10/2・10/3	第 23 回センシングフォーラム　計測部門大会—センシング技術の新たな展開と融合—	茨　城	論文締切 9/8	24 巻 5 号・14
10/3 ～ 10/5	**第 23 回国際建設ロボットシンポジウム**	**東　京**	**論文締切 6/末**	**24 巻 5 号・14**
10/4 ～ 10/6	（第 8 回）2006 年実装プロセステクノロジー展（JISSO PROTEC）	千　葉		24 巻 5 号・14
10/8 ～ 11/26	アイデア対決・全国高等専門学校ロボットコンテスト 2006	東京ほか全国 8 地区		24 巻 4 号・15
10/9 ～ 10/14	**2006 IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems（IROS 2006）**	**中　国**	**論文締切 6/15**	**23 巻 7 号・9**
10/16 ～ 10/20	マイクロデバイス作製実習講座	大　阪	申込締切 10/10	24 巻 5 号・14
10/20	ASME Japan 20 周年記念講演会	東　京		24 巻 5 号・14
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	論文締切 8/1	23 巻 5 号・9
10/28・10/29	第 27 回バイオメカニズム学術講演会（SOBIM 2006）	兵　庫	論文締切 9/15	24 巻 3 号・10

開 催 日	行　　事	開 催 地	申込締切日	会誌掲載号
10/31 ～ 11/2	第 44 回日本人工臓器学会大会	神 奈 川	申込締切 6/16	24 巻 3 号・10
10/31 ～ 11/2	第 9 回情報論的学習理論ワークショップ（IBIS 2006）	大　　阪	論文締切 8/31	24 巻 5 号・15
11/6 ～ 11/8	**2006 International Symposium on Micro–NanoMechatronics and Human Science（MHS 2006）**	**愛　　知**	**論文締切 8/11**	**24 巻 5 号・13**
11/15 ～ 11/17	No. 06–33　第 16 回設計工学・システム部門講演会―未来社会を支えるものづくりとひとづくり（設計・システムから）―	愛　　知	論文締切 9/8	24 巻 4 号・14
11/17 ～ 11/19	第 21 回生体・生理工学シンポジウム	鹿 児 島	論文締切 9/1	24 巻 5 号・15
11/25・11/26	第 49 回自動制御連合講演会	兵　　庫	申込締切 8/9 論文締切 9/22	24 巻 4 号・14
11/28 ～ 11/30	システム・情報部門学術講演会 2006（SSI 2006）	東　　京	申込締切 8/25 論文締切 10/13	24 巻 5 号・15
12/4 ～ 12/6	IEEE–RAS International Conference on Humanoid Robots（Humanoids 2006）	イタリア	論文締切 10/15	24 巻 2 号・8
12/7・12/8	第 5 回 ITS シンポジウム 2006	東　　京	申込締切 7/末 論文締切 10/末	24 巻 4 号・14
12/12 ～ 12/15	第 2 回アジアメカトロニクス国際シンポジウム（AISM 2006）	香　　港	論文締切 9/20	24 巻 1 号・12
12/14 ～ 12/16	第 7 回システムインテグレーション部門講演会（SI 2006）	北 海 道	申込締切 8/31 論文締切 9/30	24 巻 5 号・15
12/17 ～ 12/20	IEEE International Conference on Robotics and Biomimetics, ROBIO 2006	中　　国	論文締切 10/1	24 巻 1 号・12
2007 **1/23 ～ 1/25**	**第 12 回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム（AROB 12th '07）**	**大　　分**	**申込締切 9/15** **論文締切 10/15**	**24 巻 5 号・13**
3/15・3/16	**第 12 回ロボティクスシンポジア**	**新　　潟**	**申込締切 10/4** **論文締切 11/1**	**24 巻 5 号・13**
5/23 ～ 5/27	2007 IEEE/ICME International Conference on Complex Medical Engineering（CME 2007）	中　　国		24 巻 5 号・15
6/25 ～ 6/29	IEA/AIE–2007 : The 20th International Conference on Industrial, Engineering & Other Applications of Applied Intelligent Systems	京　　都		24 巻 3 号・10

（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２４回日本ロボット学会学術講演会 開催案内

主　催：（社）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，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ィ学会，農業機械学会，バイオメカニズム学会，ヒューマンインタフェース学会，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
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，岡山県，岡山県産業振興財団

会　期：２００６年　９月１４日（木），１５日（金），１６日（土）
会　場：岡山大学 津島キャンパス（〒700-8530 岡山市津島中1-1-1）http://www.okayama-u.ac.jp/

講演会趣旨：

第24回日本ロボット学会学術講演会は，岡山大学津島キャンパスにおいて開催されます．ロボットが産業用から人間に身近な領域へと急速に広がる中，本学会が果たすべき役割も多様化し，工学のみならず生物学，医学，教育学，社会学など異分野との連携・融合が求められています．また，真に社会に役立つロボットを実用化するためには，産学官連携も不可欠です．本学術講演会はこのような連携・融合を推進し，さらに，ロボットの将来を見据えた新たな分野を開拓することを目的として，参加者相互の議論の場を提供します．

企業，研究所，大学等の幅広い分野からの多数のご参加をお待ちしています．

ホームページ：下記ホームページより最新情報をご確認ください

http://rsj2006.sys.okayama-u.ac.jp/

講演会スケジュール：

２００６年９月１４日(木)　講演発表
９月１５日(金)　講演発表，特別講演，表彰式，懇親会
９月１６日(土)　講演発表，付随行事

１）特別講演

講　師　：　浅田春比古　マサチューセッツ工科大学教授
題　目　：　Organic Robotics and Broadcast Feedback Control

２）懇親会会場

岡山ロイヤルホテル（〒700-0028 岡山市絵図町 2-4　http://www.orh.co.jp/）

参加登録について：

講演会参加および懇親会参加の受付は当日行います．講演会ホームページに参加登録用紙を用意しますので，記入してご持参ください．また，下記の参加費は原則として当日現金でお支払いください．
校費払い等を利用しての後払い希望される場合は，当日，受付にてお申し出ください．

●講演会参加費

講演申込金以外に，講演会参加者は一人あたり下記の参加費が必要となります．

正会員（本会・協賛学会）	10,000 円
学生会員（本会・協賛学会）	2,000 円
非会員（一般）	20,000 円
非会員（学生）	5,000 円

※会員は参加登録時に会員番号が必要です．

●懇親会参加費

一般参加者	5,000 円
学生・一般参加者の同伴者	3,000 円

●講演会予稿集 CD-ROM と講演概要集

すべての講演論文を収録した講演会予稿集 CD-ROM と，各講演の概要と図を印刷・収録した講演概要集を発行します．講演会参加費には，講演会予稿集 CD-ROM と講演概要集の代金が含まれています．

付随行事：

●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）」事業

期　日：２００６年９月１６日(土)
会　場：岡山大学津島キャンパス
題　目：人間支援型ロボットシンポジウム
参加者：高校生・大学生・一般（参加費無料）
内　容：福祉・介護・リハビリテーションへの応用を目的とした，わが国の代表的な人間支援型ロボット研究プロジェクトの研究成果を下記により公開する（講演順序は未定）．

1) 脳卒中後の機能回復と神経リハビリテーション【特別講演】（森之宮病院 宮井一郎）
2) リハビリテーション・介護ロボットの研究開発およびその安全性　（大阪大学 古荘純次）
3) ワイヤ機構を用いたリハビリテーションシステムの研究開発（産業技術総合研究所 本間敬子）
4) 下肢麻痺患者用の歩行補助ロボットWPAL (Wearable Power-Assist Locomotor)の研究開発
（名古屋大学 宇野洋二）
5) ハビリ支援ロボットおよび実用化技術の開発
－MR流体ブレーキを応用した下肢装具システムの開発－(大阪電気通信大学 森本正治)
6) 人間の身体機能を拡張・増幅するロボットスーツＨＡＬ(筑波大学 山海嘉之)
7) 介護予防のための筋力向上トレーニングロボットシステムの開発(日立製作所 石井 博)
8) 排泄介護支援ロボット「トイレアシスト」の研究開発－移動式トイレの自己位置同定技術－
（産業技術総合研究所　松本　治）

他を予定

●一般公開講演会

「地域のロボコンによる創造教育」

期　日　：　２００６年９月１６日(土)

会　場　：　岡山大学津島キャンパス

参加者　：　中学生・高校生・大学生・一般（参加費無料）

内　容　：　事例講演およびデモンストレーション

問い合わせ先：

＜RSJ 事務局＞　（社）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

＜実行委員会＞　岡山大学大学院 自然科学研究科
〒700-8530　岡山市津島中 3-1-1
実行委員長　　則次俊郎
Tel/Fax：　086-251-8061　E-mail:toshiro@sys.okayama-u.ac.jp

プログラム委員長　鈴森康一
Tel/Fax：　086-251-8158　E-mail:suzumori@sys.okayama-u.ac.jp

Call for Papers (2006.6.1)

第12回 ロボティクス・シンポジア 参加者募集

Robotics Symposia
RSJ SICE JSME

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12回ロボティクス・シンポジアを，2007年3月15，16日に新潟県長岡市の奥座敷 蓬平（よもぎひら）温泉で開催致します．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，投稿していただいた論文から，プログラム委員会が中心となって厳正なFull Paper査読を行ない，採択論文を絞ります．また，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，発表時間と質疑応答時間を含め30分とし，十分な議論が行える時間を取れるように配慮しています．さらに，参加者と講演者がより密な議論が行える場をセッション外でも提供いたします．

会場の和泉屋は中越地震で被災し一時休館していましたが，再興を果たし皆様をお迎えする準備をすすめております．今回は全館貸切を予定しており，例年に増して密度の濃い交流が可能になると考えております．

ロボティクス・シンポジアでは，優秀な講演に対して最優秀論文賞ならびに優秀論文賞を贈賞しております．また，本シンポジアは日本ロボット学会研究奨励賞、日本機械学会 ROBMEC表彰、フェロー賞、計測自動制御学会システム・インテグレーション部門奨励賞等の対象となる講演会です．

皆様どうぞ奮ってご参加下さい．

開催期日： 2007年3月15日(木)，16日(金)
会場(宿泊)： 新潟県長岡市蓬平温泉　和泉屋　(http://www.yomogi-izumiya.com/)

参加登録費：

主催三学会の正会員	35,000円
学生会員	30,000円
会員外	40,000円

今後の日程：

2006年10月 4日(水)	講演申し込み〆切
2006年11月 1日(水)	論文投稿〆切
2006年12月25日(月)	査読結果返送
2007年 1月17日(水)	講演原稿〆切
2007年 1月31日(水)	参加登録〆切

実行委員会：

実行委員長　木村 哲也（長岡技術科学大学専門職大学院 技術経営研究科）
〒940-2188 新潟県長岡市上富岡町1603-1
Tel. 0258-47-9708, Fax. 0258-47-9770　Email: kimura@mech.nagaokaut.ac.jp

プログラム委員長 倉林大輔（東京工業大学大学院 理工学研究科）
〒152-8552 東京都目黒区大岡山2-12-1
Tel/Fax. 03-5734-2548　E-mail: dkura@ieee.org

今後詳細な情報を随時御提供してまいります．最新情報をホームページ等でご確認ください．
http://www.robotics-symposia.org

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）

ロボット工学セミナー

第 36 回シンポジウム

聴くロボット　～ロボットのための音響・音声・対話処理～

日　時：**2006 年 7 月 27 日(木)　10 : 00 ～ 17 : 25**
会　場：東京工業大学大岡山キャンパスデジタル多目的ホール
（東京都目黒区大岡山 2−12−1，東急大井町線大岡山駅下車徒歩 5 分）
定　員：100 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：近年，サービスロボットへの興味が高まっています．人間同士のコミュニケーションにおいて，音声は，最も重要なメディアの一つに数えられます．したがって，人とのコミュニケーション機能が期待されるサービスロボットにも，音声をロバストかつ高精度に認識・理解する能力が必要であると考えられます．しかし現状では，ヘッドセットなどの接話マイクの使用を前提とするなど，ロボットの聴覚機能や対話機能は限定的なものに留まっています．このような問題を解決するため，雑音や反響が存在する実環境でも，信号処理から対話処理に至るまで広範囲の要素技術を統合して，ロボットの聴覚処理のロバスト性を向上させることを目的とした「ロボット聴覚」という研究分野が提唱され，近年研究が盛んになりつつあります．そこで，本セミナーでは，ロボット聴覚研究に関連の深い 6 名の講師を企業・大学等からお招きし，ロボット聴覚研究分野の課題や現状をはじめ，音響入力装置，ロボットの静音化といったハードウェア的な側面，および，音響信号処理，音声認識，対話処理といった音声コミュニケーションに必要な要素研究を取り上げ，基礎的な話から最先端の研究成果，ロボットへの適用までを広く紹介していただきます．

オーガナイザー：中臺一博
（ホンダ・リサーチ・インスティチュート・ジャパン／東京工業大学）

講演内容：

〈開会挨拶・講師紹介〉
10 : 00 ～ 10 : 10

第 1 話　ロボット聴覚研究の課題と現状
10 : 10 ～ 11 : 10　京都大学大学院情報学研究科　奥乃　博

ロボットが家庭に入ってくるようになり，ロボットと人とのコミュニケーション，特に，ロボットに装着されたマイクロフォンを用いたコミュニケーションや音による環境知覚がますます重要になってきている．愛知万博を契機として，ロボット自身の耳を使用した聴覚機能の研究が活発になってきた．本講演では，ロボットのための聴覚機能として必要な機能を挙げ，その課題について述べるとともに，その研究状況について概説する．

http://winnie.kuis.kyoto−u.ac.jp/

第 2 話　音響信号入力機器における最新テクノロジー
11 : 25 ～ 11 : 55
日本電子システムテクノロジー(株)　釜島　力

ロボットの感覚処理では，人間と同等もしくはこれを越える処理速度や性能が要求される．こうした要求を踏まえ，弊社では，ロボットへの適用を考慮した実時間音響信号処理装置 RASP（Realtime Array Signal Processor）の開発を行っている．RASP は，ロボットの“耳”に必要な多チャネル音響信号入力機能，高速データ転送機能，信号処理機能を備え，リアルタイム性を満たすに十分な処理能力を備えつつも，ロボットに搭載できるよう，装置の小型化を図っている．実際に開発した RASP は，16 チャネル A/D，マイク電源供給，マイクアンプ，フィルタ処理を含めて，ショートサイズ PCI カード大に抑えている．また，複数の RASP の同期接続が可能であり，16 チャネル以上の音響信号入力も実現可能である．本講演では，RASP を紹介し，その開発コンセプト，および RASP を実現するキーテクノロジーについて解説する．

第 3 話　ロボットの静音化～ロボットの耳に優しいロボットを目指して～
12 : 05 ～ 12 : 35
日東紡音響エンジニアリング(株)　松尾浩義

ロボットと人がコミュニケーションを行う環境では，ロボットに搭載されているモータやファンから発生する雑音が，ロボットの聴覚機能を妨害したり，ユーザの不快感を増大させたりするため大きな問題となっている．そこで，ロボットの動作音を低減する技術を，NTT コミュニケーション科学基礎研究所で研究・開発が進められている「テレヘッド」を事例として紹介し，その経験をもとにロボット静音化の手法を解説する．

日東紡音響エンジニアリング(株)システム製品・製品開発・研究
http://www.noe.co.jp/system/ea.html
NTT コミュニケーション科学基礎研究所人間情報研究部感覚運動研究グループ
http://www.brl.ntt.co.jp/cs/avi/hearing/index−j.html

第 4 話　ロボットにおける音響処理技術

13 : 40 〜 14 : 40

(独)産業技術総合研究所情報処理研究部門　浅野　太

ロボットに搭載したマイクロホンアレイを用いて，音源定位，音源分離などを行うための基礎技術と，これを応用した雑音環境下でもロバストに動作する音声インターフェースを紹介する．併せて，産業技術総合研究所で研究開発を行っている HRP−2 にこうした技術を適用した事例を紹介する．　http://staff.aist.go.jp/f.asano/

第 5 話　ロボットにおける音響認識

14 : 55 〜 15 : 55

名古屋工業大学大学院工学研究科　李　晃伸

実環境でロボットが人間の発声をロバストに認識するには，自分に話しかけられた音声だけを取り出す頑健な音声区間検出，雑音まじりの音声を認識する耐雑音音声認識，多様な声や環境雑音に適応する音響モデル適応，認識対象の内容を適切にモデル化したタスク依存言語モデル，といった諸要素への対応とともに，これらを統合して対象システム・環境に対し最適化することが必要である．本講演では，これらの実環境においてロボットとの音声対話を実現するための音声認識技術について解説する．事例として，公共施設のオープンスペースに設置され長期にわたり運用されている音声情報案内エージェント「たけまるくん」を紹介し，ロボットにおける音声認識の現状と課題について論じる．

http://kt−lab.ics.nitech.ac.jp/~ri/
http://julius.sourceforge.jp/

第 6 話　ロボットの対話に向けて

16 : 10 〜 17 : 10

東京工業大学大学院情報理工学研究科　徳永健伸

言語処理，特に自然言語によってコンピュータと対話をする対話処理技術の基礎について解説する．具体的な応用例としての対話を通じてソフトウェアロボットを制御するシステムについて紹介し，対話処理技術をロボットとの対話に応用する際の研究課題について展望する．　http://www.cl.cs.titech.ac.jp/

〈全体を通じた質疑応答〉

17 : 10 〜 17 : 20

〈閉会挨拶〉

17 : 20 〜 17 : 25

〈申込み方法〉

＊以下申込書に詳細をご記入の上，学会宛お申し込みください．
＊また，学会ホームページ上でも講習会案内をご覧いただけます．講習会参加申込も受け付けておりますので，ご利用ください．
＊参加費には配布資料代を含み，昼食代は含みません．
＊会場，講師，日時等は都合により変更になる場合がありますのでご了承ください．
＊参加費振込先：銀行振込　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

キリトリ線

ロボット工学セミナー 講習会申込書　　受付番号＊				
講習会名				
会員No.		会員資格	□正会員 □学生 □賛助会員 □協賛学会員 □会員外	
参 加 費	￥	支払方法	□郵便局 □銀行振込 □その他（　　月　　日付）	
フリガナ 氏　　名			TEL.　　（　　） FAX.　　（　　） E−mail :	
勤 務 先			部　署	
連 絡 先	〒			
研究・専門分野				

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23回国際建設ロボットシンポジウム (社)日本ロボット工業会	2006年10月3日(火)～10月5日(木) 早稲田大学国際会議場 (東京都新宿区西早稲田1-20-14) 申込締切　2006年2月末 論文締切　2006年6月末	(社)日本ロボット工業会　国際建設ロボットシンポジウム事務局 〒105-0011 東京都港区芝公園3-5-8 機械振興会館 TEL. 03-3434-2919　FAX. 03-3578-1404 E-mail : isarc2006@jara.jp http://www.jara.jp/
2006 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science（MHS 2006） The City of Nagoya Nagoya Urban Industries Promotion Corporation The Chubu Industrial Advancement Center Nagoya University	2006年11月6日(月)～11月8日(水) Noyori Conference Hall, Nagoya University, Nagoya, Japan 申込締切　2006年5月31日(水) 論文締切　2006年8月11日(金)	Secretariat office, MHS 2006 c/o Nagoya Urban Industries Promotion Corporation 2271-130, Anagahora Shimo-Shidami, Moriyama-ku, Nagoya 463-0003, Japan TEL. 052-736-5680　FAX. 052-736-5685 E-mail : shidami@u-net.city.nagoya.jp http://www.mein.nagoya-u.ac.jp/mhs
第12回人工生命とロボットに関する国際シンポジウム（AROB 12th '07） 大分大学	2007年1月23日(火)～1月25日(木) B-Con Plaza (大分県別府市) 申込締切　2006年9月15日(金) 論文締切　2006年10月15日(日)	大分大学工学部電気電子工学科　AROB事務局 〒870-1192 大分市旦野原700番地 TEL. 097-554-7841　FAX. 097-554-7818 E-mail : arobsecr@cc.oita-u.ac.jp http://arob.cc.oita-u.ac.jp/
第12回ロボティクスシンポジア ロボティクスシンポジア運営委員会 (社)日本ロボット学会 (社)日本機械学会 (社)計測自動制御学会	2007年3月15日(木)・3月16日(金) 蓬平温泉和泉屋 (新潟県長岡市) 申込締切　2006年10月4日(水) 論文締切　2006年11月1日(水)	長岡技術科学大学専門職大学院技術経営研究科システム安全専攻　木村哲也 〒940-2188 新潟県長岡市上富岡町1603-1 TEL. 0258-47-9708　FAX. 0258-47-9770 E-mail : kimura@mech.nagaokaut.ac.jp http://www.robotics-symposia.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
第3回材料力学基礎講習会「実施的な設計技術習得を目指して」 日本材料学会関西支部	2006年8月10日(木)～9月13日(水) 大阪工大摂南大学学園創立60周年記念館 (大阪府大阪市旭区大宮5-16-1) エムエスシーソフトウェア(株)関西支社 (大阪府大阪市北区梅田2-6-20 スノークリスタルビル) 申込締切　2006年7月21日(金)	日本材料学会関西支部 〒606-8301 京都府京都市左京区吉田泉殿町1-101 TEL. 075-761-5324　FAX. 075-761-5325 E-mail : kansai@jsms.jp
2006年度　夏休み科学教室 明治大学理工学部	2006年8月22日(火) 明治大学駿河台キャンパス (東京都千代田区神田駿河台1-1) 明治大学生田キャンパス (神奈川県川崎市多摩区東三田1-1-1) 申込締切　2006年7月10日(月)	明治大学理工学部事務室 〒214-8571 神奈川県川崎市多摩区東三田1-1-1 TEL. 044-934-7565 E-mail : mtanabe@isc.meiji.ac.jp http://www.meiji.ac.jp/sst/
第21回リハ工学カンファレンス 日本リハビリテーション工学協会	2006年8月24日(木)～8月26日(土) 神戸学院大学 (兵庫県神戸市西区伊川谷町有瀬518)	第21回リハ工学カンファレンス実行委員会運営事務局 〒651-2180 兵庫県神戸市西区伊川谷町有瀬518 神戸学院大学総合リハビリテーション学部糟谷研究室 TEL/FAX. 078-974-1920

SIG「姿勢保持」講習会 2006 日本リハビリテーション工学協会	2006 年 8 月 27 日(日)・8 月 28 日(月) (株)ニチイ学館神戸ポートアイランドセンター (兵庫県神戸市中央区港島南町 7–1–5)	SIG「姿勢保持」講習会 2006 事務局　児玉真一 〒 574–0064 大阪府大東市御領 1–12–1 川村義肢(株)広報室 TEL. 072–875–8175　FAX. 072–875–8064
SICE セミナー—現代制御理論入門— (社)計測自動制御学会(制御部門)	2006 年 9 月 4 日(月)・9 月 5 日(火) 東京工業大学大岡山キャンパス西 8 号館 E10 階情報理工学研究科大会議室 (東京都目黒区大岡山 2–12–1) 申込締切　2006 年 8 月 21 日(月)	制御部門事業委員会 東京電機大学理工学部情報システム工学科 岩瀬将美 TEL. 049–296–2911　FAX. 049–296–6185 E–mail : iwase@k.dendai.ac.jp 武蔵工業大学工学部機械システム工学科　野中謙一郎 TEL. 03–3703–3111　FAX. 03–5707–2952 E–mail : knonaka@sc.musashi–tech.ac.jp 学会事務局　部門協議会担当 TEL. 03–3814–4121 E–mail : bumon@sice.or.jp http://www.iwaselab.k.dendai.ac.jp/sice
第 22 回ファジィシステムシンポジウム 日本知能情報ファジィ学会	2006 年 9 月 6 日(水)～ 9 月 8 日(金) 北海学園大学豊平キャンパス 7 号館 (北海道札幌市豊平区旭町 4–1–40) 講演申込締切　2006 年 5 月 10 日(水) 論文締切　2006 年 6 月 29 日(木) 参加申込締切　2006 年 7 月 28 日(金)	大会委員長　大内東(北海道大学) E–mail : ohuchi@complex.eng.hokudai.ac.jp 実行委員長　山ノ井高洋(北海学園大学) E–mail : yamanoi@eli.hokkai–s–u.ac.jp プログラム委員長　栗原正仁(北海道大学) E–mail : kurihara@main.ist.hokudai.ac.jp http://fss2006.eli.hokkai–s–u.ac.jp
日本神経回路学会第 16 回全国大会(JNNS 2006) 日本神経回路学会	2006 年 9 月 19 日(火)～ 9 月 21 日(木) 名古屋大学 IB 電子情報館中棟 (愛知県名古屋市千種区不老町) 論文締切　2006 年 7 月 7 日(金)	名古屋大学大学院情報科学研究科メディア科学専攻　大西研究室 〒 464–8603 愛知県名古屋市千種区不老町 TEL. 052–789–3309　FAX. 052–789–3814 E–mail : jnns06@ohonishi.m.is.nagoya–u.ac.jp http://jnns.ohnishi.m.is.nagoya–u.ac.jp
第 23 回センシングフォーラム　計測部門大会 —センシング技術の新たな展開と融合— (社)計測自動制御学会(計測部門)	2006 年 10 月 2 日(月)・10 月 3 日(火) Epochal Tsukuba つくば国際会議場 (茨城県つくば市) 申込締切　2006 年 6 月 9 日(金) 論文締切　2006 年 9 月 8 日(金)	大阪電気通信大学情報通信工学部情報工学科　来海暁 TEL. 072–824–1131 E–mail : kima@ics.osakac.ac.jp (社)計測自動制御学会センシングフォーラム係 〒 113–0033 東京都文京区本郷 1–35–28–303 TEL. 03–3814–4121　FAX. 03–3814–4699 E–mail : bumon@sice.or.jp http://www.sice.or.jp/bukai_web_appli/index.html
(第 8 回)2006 年実装プロセステクノロジー展(JISSO PROTEC) (社)日本ロボット工業会	2006 年 10 月 4 日(水)～ 10 月 6 日(金) 幕張メッセ (千葉県千葉市美浜区中瀬 2–1)	(社)日本ロボット工業会 〒 105–0011 東京都港区芝公園 3–5–8 機械振興会館 213 号室 TEL. 03–3434–2919　FAX. 03–3578–1404 日本エレクトロニクスショー協会 〒 105–0012 東京都港区芝大門 1–12–16 住友芝大門ビル 2 号館 5 階 TEL. 03–5402–7601　FAX. 03–5402–7605 E–mail : contact@jisso–protec.com http://www.jisso–protec.com/
マイクロデバイス作製実習講座 センシング技術応用研究会	2006 年 10 月 16 日(月)～ 10 月 20 日(金) 大阪府立産業技術総合研究所本館 2 階第 4 研修室 (大阪府和泉市あゆみ野 2–7–1) 申込締切　2006 年 10 月 10 日(火)	センシング技術応用研究会 〒 594–1157 和泉市あゆみ野 2–7–1 大阪府立産業技術総合研究所内 TEL. 0725–51–2527　FAX. 0725–51–2597 E–mail : sakitaniguti@tri.pref.osaka.jp http://www.tri.pref.osaka.jp/dantai/sstj/
ASME Japan 20 周年記念講演会 米国機械学会日本支部	2006 年 10 月 20 日(金) 東京電機大学神田キャンパス (東京都千代田区神田錦町 2–2)	東京都立航空工業高等専門学校機械工学科 田村恵万 〒 116–8523 東京都荒川区南千住 8–52–1 TEL. 03–3801–0145　FAX. 03–3801–9898 E–mail : ema@kouku–k.ac.jp http://sections.asme.org/japan/

第 9 回情報論的学習理論ワークショップ（IBIS 2006） （社）電子情報通信学会情報論的学習理論時限研究専門委員会	2006 年 10 月 31 日（火）～ 11 月 2 日（木） 大阪大学中之島センター佐治敬三メモリアルホール 論文締切　2006 年 8 月 31 日（木）	IBIS　2006 事務局 E-mail : support@ibis2006.bayesnet.org http://ibis2006.bayesnet.org/
第 21 回生体・生理工学シンポジウム （社）計測自動制御学会（システム・情報部門）	2006 年 11 月 17 日（金）～ 11 月 19 日（日） かごしま県民交流センター （鹿児島県鹿児島市山下町 14-50） 申込締切　2006 年 7 月 14 日（金） 論文締切　2006 年 9 月 1 日（金）	鹿児島大学工学部生体工学科　湯ノ口万友 TEL/FAX. 099-285-8409 E-mail : bpes2006@labmac.be.kagoshima-u.ac.jp 学会事務局部門協議会 TEL. 03-3814-4121 E-mail : bumon@sice.or.jp http://labmac.be.kagoshima-u.ac.jp/~2006bpes/
システム・情報部門学術講演会 2006（SSI 2006） （社）計測自動制御学会（システム・情報部門）	2006 年 11 月 28 日（火）～ 11 月 30 日（木） 筑波大学大塚地区 G 館 （東京都文京区大塚 3-29-1） 申込締切　2006 年 8 月 25 日（金） 論文締切　2006 年 10 月 13 日（金）	武蔵工業大学工学部システム情報工学科 SICE SSI 2006 事務局 TEL/FAX. 03-5707-2160 E-mail : neha@si.musashi-tech.ac.jp 学会事務局　部門協議会担当 TEL. 03-3814-4121 E-mail : bumon@sice.or.jp http://www.sice.or.jp/~mms/ssi06/
第 7 回システムインテグレーション部門講演会（SI 2006） （社）計測自動制御学会（システムインテグレーション部門）	2006 年 12 月 14 日（木）～ 12 月 16 日（土） 札幌コンベンションセンター （北海道札幌市白石区東札幌 6 条 1-1-1） 申込締切　2006 年 8 月 31 日（木） 論文締切　2006 年 9 月 30 日（土）	北海道大学大学院情報科学研究科　田中孝之 TEL/FAX. 011-706-6756 E-mail : si2006@ssc.ssi.ist.hokudai.ac.jp 学会事務局　部門協議会担当 TEL. 03-3814-4121 E-mail : bumon@sice.or.jp http://www.sice.or.jp/~si-div/SI2006HP/
2007 IEEE/ICME International Conference on Complex Medical Engineering（CME 2007） IEEE Systems, Man, and Cybernetics Society 複合医工学インスティテュート	2007 年 5 月 23 日（水）～ 5 月 27 日（日） 中国　北京	CME 2007 事務局 〒 761-0396 香川県高松市林町 2217-20 香川大学工学部呉研究室内 TEL. 087-864-2323　FAX. 087-864-2369 E-mail : cme2007@eng.kagawa-u.ac.jp http://frontier.eng.kagawa-u.ac.jp/CME2007/

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
東京工業大学百年記念館第 8 回特別展示会 21 世紀 COE プログラム「先端ロボット開発を核とした創造技術の革新」 東京工業大学百年記念館	2006 年 7 月 22 日（土）～ 7 月 30 日（日） 東京工業大学大岡山キャンパス百年記念館 1F　他	東京工業大学百年記念館事務局 FAX. 03-5734-3348 E-mail : centshiryou@jim.titech.ac.jp
サマー・サイエンスキャンプ 2006 科学技術振興機構	2006 年 7 月 25 日（火）～ 8 月 25 日（金） 大学，公的研究機関，民間企業（33 会場） http://ppd.jsf.or.jp/camp/ 申込締切　2006 年 6 月 27 日（火）	サイエンスキャンプ事務局 〒 102-0091 東京都千代田区北の丸公園 2-1 （財）日本科学技術振興財団振興事業部内 TEL. 033-3212-2454　FAX. 03-3212-0014 E-mail : comp@jsf.or.jp

Ver. 3.0

Call for Papers

MHS 2006 & Micro-Nano COE

2006 International Symposium on Micro-NanoMechatronics and Human Science

(From Micro & Nano Scale Systems to Robotics & Mechatronics Systems)

Symposium on "Micro-NanoMechatronics for an Information-Based Society",

The 21st Century COE Program, Nagoya University

Symposium on "System Cell Engineering by Multi-scale Manipulation"

Scientific Research of Priority Areas, MEXT, Japan

Symposium on "Next-Generation Actuators Leading Breakthroughs"

Scientific Research of Priority Areas, MEXT, Japan

Nov. 6 – Nov. 8, 2006, Nagoya, Japan

Cosponsored by (tentative)

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

in Cooperation with (tentative)

Ministry of Education, Culture, Sports, Science and Technology, Chubu Bureau of Economy, Trade and Industry, Micromachine Center, Aichi Prefecture, Gifu Prefecture, Mie Prefecture, Shizuoka Prefecture, Nagano Prefecture, Nagoya Chamber of Commerce & Industry, Chubu Economic Federation, Nagoya Junior Chamber

Technically Cosponsored by (tentative)

The Japan Society of Mechanical Engineers, The Robotics Society of Japan, The Society of Instrument and Control Engineers, Micro/Nano System Research Committee of Japan Society for Precision Engineering, Micro Mechatronics Research Committee in Nagoya, Micromachine Center, Federation of Micromachine Technology

Topics: Miniaturization Technology, Micromechatronics, Microrobotics, Microsensors and Microactuators, Microfabrication, Micro Integrated Devices and Systems, Micro Power Source and Supply, Data Transmission and Communication, Micromachining and Microfabrication Technology, Micro and Nano Assembly Technology, Nano Technology, Nano Material, New Actuator, Intelligent Control, Human Centered Robotics and Mechatronics, Human Care and Assisting Systems, Human Interface, Human Science, Artificial Life, Virtual Reality, Multi Media, Software Aspects, Human-Ware Network Systems, System Cell Engineering, Applications (Consumer Electronic Products, Security System and Others in Bio, Medical and Industrial Fields.)

Location: Noyori Conference Hall, Nagoya University, Nagoya, Japan

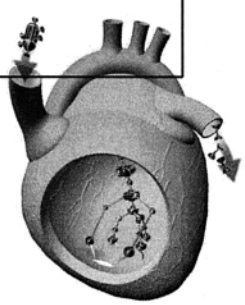
Languages: English

Symposium Organizations:

General Co-Chair:	Toshio Fukuda (Nagoya University)
General Co-Chair:	Yasunaga Mitsuya (Nagoya University)
General Co-Chair:	Toshiro Higuchi (University of Tokyo)
Program Co-Chair (Nano Scale Devices & Systems):	Susumu Sugiyama (Ritsumeikan University)
Program Co-Chair (Micromechatronics and MEMS):	Kazuo Sato (Nagoya University)
Program Co-Chair (Robotics & Mechatronics):	Akihito Sano (Nagoya Institute of Technology)
Program Co-Chair (System Integration & Applications):	Fumihito Arai (Tohoku University)
Program Co-Chair (Bio-Systems):	Takehisa Matsuda (Kyushu University)
Program Co-Chair (New Actuator):	Masahiro Ohka (Nagoya University)

Important dates:

May 31, 2006	**Submission of abstract of papers** (one page of text of not more than 600 words, and one additional page of figures/ artwork/ photographs followed by the authors name and the complete address) *Please clarify which you prefer oral presentation or poster presentation.*
June 30, 2006	**Notification of acceptance**
Aug. 11, 2006	**Submission of camera-ready paper**



All correspondences and submission of abstracts and papers should be addressed to:

Secretariat office, MHS 2006, c/o Nagoya Urban Industries Promotion Corporation,
2271-130, Anagahora Shimo-Shidami, Moriyama-ku, Nagoya 463-0003, Japan
Tel: +81-52-736-5680, Fax: +81-52-736-5685, E-mail: shidami@u-net.city.nagoya.jp

http://www.mein.nagoya-u.ac.jp/mhs **(Symposium)**

http://www.mein.nagoya-u.ac.jp/maze **(Micro Robot Maze Contest)**

Call for Papers
The Twelfth International Symposium on ARTIFICIAL LIFE AND ROBOTICS (AROB 12th '07)
for Information Technology
January 25-January 27, 2007
B-Con Plaza, Beppu, Oita, JAPAN

ORGANIZED BY : Organizing Committee of International Symposium on Artificial Life and Robotics (Department of Electrical and Electronic Engineering, Oita University, Japan)

OPERATED BY : Santa Fe Institute (SFI, USA)
The Society of Instrument and Control Engineers (SICE, Japan)
The Robotics Society of Japan (RSJ, Japan)
The Institute of Electrical Engineers of Japan (IEEJ, Japan)
Institute of Control, Automation and Systems engineers (ICASE, Korea)
Chinese Association for Artificial Intelligence (CAAI, China)

CO-OPERATED BY : ISICE, IEICE, IEEE Japan Council, JARA

SUPPORTED BY : Japan Society for the Promotion of Science (JSPS)

GENERAL CHAIRMAN : Masanori Sugisaka (Oita University, Japan)

VICE CHAIRMAN : John Casti (Santa Fe Institute, USA)
Ju-Jang Lee (KAIST, Korea)
Y.G. Zhang (Academia Sinica)

PROGRAM CHAIRMAN : Hiroshi Tanaka (Tokyo Medical & Dental University, Japan)

OBJECTIVE OF SYMPOSIUM : is the development of new technologies for artificial life and robotics which have been recently born in Japan and are expected to be applied in various fields. This symposium will discuss new results in the field of artificial life and robotics.

DEADLINES :
Internet submission of a 400-600 word-long abstract of a paper in English, (http://arob.cc.oita-u.ac.jp/abstract/) — September 15, 2006
Notification of acceptance of papers, — September 30, 2006
Submission of the full text of the paper (camera-ready manuscript), — October 15, 2006

TOPICS :
Artificial Brain Research
Artificial Intelligence
Artificial Life
Artificial Living
Artificial Mind Research
Bioinformatics
Brain Science
Chaos
Complexity
Cognitive Science
Computer Graphics
Evolutionary Computations
Fuzzy Control
Genetic Algorithms
Human-Machine Cooperative Systems
Human-Welfare Robotics
Intelligent Control and Modeling
Innovative Computations
Micro-Robot World Cup Soccer Tournament
Molecular Biology
Micromachines
Mobile Vehicle
Nano-biology
Nano-robotics
Neurocomputers
Neural Networks
Neuro computing Technologies and Their Applications for Hardware
Robotics
Robust Virtual Engineering
Related Fields

All correspondence related to the symposium should be addressed to :
AROB Secretariat
Dept. of Electrical and Electronic Engineering, Oita University
700 Dannoharu, Oita 870-1192, JAPAN
TEL +81-97-554-7831 FAX +81-97-554-7841
E-MAIL arob@cc.oita-u.ac.jp WWW Home Page http://AROB.cc.oita-u.ac.jp/

PUBLICATION :
Accepted papers will be published in the Proc. of AROB and some of high quality papers in the Proc. will be requested to re-submit for the consideration of publication in a new international journal ARTIFICIAL LIFE AND ROBOTICS (Springer) and APPLIED MATHEMATICS AND COMPUTATION (North-Holland) etc .

理事会報告

第 232 回　理事会報告

日　　時：2006 年 4 月 6 日(木)　14 : 30 ～ 16 : 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，神田，橋野（記），青山，寺崎，谷口，小林，北垣，横井，鈴木，佐久間，倉林，大久保，國井
出席監事：中野
委任状提出：橋本，金子，則次，琴坂
その他の出席者：田中，松浦（事務局）
〈議　事〉
1．議事録確認
　第 231 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 2006 年 4 月 6 日までの入会希望正会員 7 名，学生会員 18 名，入会賛助会員 1 社（1 口），復会希望正会員 2 名，および退会希望正会員 4 名，学生会員 15 名，種別変更（学生→正 6 名）を承認した．この結果，会員総数は 3,943 名となり，賛助会員 72 団体（102 口）となった．
3．事業関連
　（1）2006 年度事業計画委員会委員が承認された．
　（2）共催，協賛についてすべて承認した．
4．企画関連
　（1）(財)新産業創造研究機構（NIRO）の人材育成事業を支援することになった．
　（2）ファナック FA ロボット財団論文推薦選考方針を研究専門委員会 WG で審議することにした．
　（3）Ro-Man 2005 の収支報告がなされた．
5．財務関連
　2006 年度予算と実績が報告され，承認された．

第 233 回　理事会報告

日　　時：2006 年 5 月 10 日(水)　14 : 30 ～ 16 : 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，神田，青山（記），谷口，橋本，小林，北垣，金子，鈴木，佐久間，則次，琴坂，大久保
出席監事：中野
委任状提出：橋野，寺崎，横井，倉林
その他の出席者：田中，松浦（事務局）
〈議　事〉
1．議事録確認
　第 232 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 2006 年 5 月 10 日までの入会希望正会員 11 名，学生会員 49 名，退会希望正会員 3 名，学生会員 3 名，種別変更（学生→正 14 名，正→学生 1 名）を承認した．この結果，会員総数は 3,997 名となり，賛助会員 72 団体（102 口）となった．
3．事業関連
　（1）第 24 回日本ロボット学会学術講演会開催案内が報告された．
　（2）第 24 回学術講演会特別講演のための旅費，謝金について審議し，承認された．
　（3）ロボット工学セミナー第 35 回シンポジウム「脳型情報処理入門」中間報告がなされた．
　（4）共催，協賛についてすべて承認した．
4．企画関連
　（1）社団法人日本ロボット学会研究専門委員会規程，研究専門委員会設置基準，研究会運営基準，調査研究委員会規程の改訂案について報告があり，承認された．
　（2）ファナック FA 財団論文賞の推薦方法について報告があり，承認された．
　（3）韓国ロボット学会との MOU の締結について国際委員会で検討することとなった．
　（4）Memorandum Of Understanding on the IROS Harashima Award for innovative technologies について報告があり，承認された．
5．欧文誌関連
　2006 年度欧文誌委員会委員名簿が提出され，承認された．
6．会誌関連
　（1）論文査読経過および判定結果が報告された．
　（2）日本ロボット学会誌論文に関するデータの報告があった．
7．庶務関連
　平成 19 年度新任理事候補者の推薦が依頼された．
8．財務関連
　2006 年度（2006/1 ～ 2006/12）予算＆実績が報告され，承認された．

新入会員

（2006年5月・6月入会の会員）

正会員

10887 藤井　健志　10889 大槻　真嗣　10905 松本　隆
10906 平田　隆幸　10907 雨堤　徹　10908 岸　泰生
10909 萩野　光明　10916 小野　陽　10917 川西　通裕
10919 佐藤　英一　10937 工藤　俊亮　10943 滑川　徹
10947 Jae-bok Song　10956 樋原　直之　10957 一杉　裕志
10958 高田　潤子　10971 ジョセフ　キャリ　10989 魚住　光成
10990 河上日出生　10997 木村　宣隆　11002 Kim Kyunghwan
11021 権藤　雅彦　11031 村川　賀彦　11032 Petersen Klaus
11033 渋井　尚武　11034 宇塚　聡　11035 宮下　渉
11036 水野　文雄

学生会員

10878 渡辺　寛望　10879 鮎澤　光　10880 神永　拓
10881 山本　和央　10882 成富　正治　10883 鈴木　秀治
10884 加茂　洋平　10885 Brscic Drazen　10886 Ahmed Ahmed Ramadan
10888 尾里　淳　10890 勝山真樹子　10891 本多研二郎
10892 仲野　辰也　10893 尾又　章斗　10894 常盤　達司
10895 柳澤　岳志　10896 向井　浩氣　10897 当田　直哉
10898 桃木　新平　10899 宇田　寿人　10900 高橋紗綾香
10901 大島　信希　10902 梶原　周　10903 千葉　祐子
10904 明賀　秀行　10910 佐藤　好一　10911 辻田　哲平
10912 松野　善幸　10913 渡邉　航　10914 森　貴章
10915 前川　知毅　10918 都築　弘　10920 仲吉　朝弘
10921 豊永　久修　10922 吉竹　大輔　10923 韓　萍
10924 高田　純平　10925 金城　海途　10926 髙妻　真吾
10927 沢戸　瑛昌　10928 林　昭宏　10929 保坂紗智子
10930 栗原　麻衣　10931 貝磯　修平　10932 甲村　篤志
10933 竹中　一仁　10934 宮崎　健太　10935 中倉　丈晴
10936 吉永　賢司　10938 八田　健介　10939 尾形　邦裕
10940 濱田　隆裕　10941 遠藤　信綱　10942 石川　優馬
10944 雨宮　雅樹　10945 岩崎　吉朗　10946 大柳　晃平
10948 坂上　徳翁　10949 鷲山　直樹　10950 横矢龍之介
10951 宮下　善太　10952 白田　聡　10953 後藤　大輔
10954 大森　貴之　10955 澤幡　浩章　10959 川村　秀達
10960 鈴木　雅之　10961 平山　喬之　10962 蜂谷　孝治
10963 中西　紘一　10964 吉澤　直哉　10965 武田　龍
10966 早内　淳平　10967 石塚　康孝　10968 原　祥尭
10969 廣瀬　仁平　10970 眞田　宏樹　10972 池田　直樹
10973 日向野光康　10974 神田　龍馬　10975 堀上　正義
10976 角本　賢一　10977 奥　雅希　10978 伊藤　晃大
10979 甲斐　克利　10980 李　云怡　10981 山口　明彦
10982 北村　慈識　10983 北澤　健　10984 大澤　一樹
10985 栗田　高裕　10986 小林　宏輔　10987 尾松　史之
10988 森中　陽平　10991 下田　倫子　10992 中島　徹
10993 原　佑輔　10994 西田　麻美　10995 長谷川拓也
10996 伊勢谷尚弘　10998 唐渡　健夫　10999 井上　大輔
11000 内海　弘宣　11001 柿添　有紀　11003 兵頭　和幸
11004 小島　智瑞　11005 大村　拓登　11006 畦浦　和人
11007 藤井　優輔　11008 宮本真太郎　11009 山崎　達也
11010 重岡　武　11011 藤山　次郎　11012 工藤　弘行
11013 石上　玄也　11014 山本　陽太　11015 天本　晴之
11016 笹原　康介　11017 真田　篤　11018 松本　猛
11019 吉光喜太郎　11020 南山　靖博　11022 藤郁　健士
11023 市坪　大作　11024 神藤　正憲　11025 澤瀬　知紘
11026 郡司　大輔　11027 加藤　大示　11028 山本紗恵子
11029 杉山　広祐　11030 柴田　暁秀　11037 村井　真也
11038 山中　篤　11039 森田　智子　11040 園田　隆
11041 川上　悟郎　11042 藤野　翔平

英文論文集のページ

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on *Robotic Platforms for Research in Neuroscience*

Guest Co-Editors: **prof. Maria Chiara Carrozza** (Scuola Superiore Sant'Anna, Italy)
prof. Tetsuya Ogata (Kyoto University, Japan)
prof. Eugenio Guglielmelli (Università Campus Bio-Medico, Italy)

Publish in Vol. 21, No. 6 (June 2007)

SUBMISSION DEADLINE: September 30, 2006

Recent advancements of Robotics science and engineering are receiving an increasing attention by the Neuroscience community. Many different robotic systems have been already used for performing experiments for understanding how the brain works. Typically such systems are designed to allow accurate quantitative measurements of human (or animal) model behavior as well as to validate models of human behavior on anthropomorphic robotic artifacts.

This special issue will focus on the theoretical and technological challenges posed to Robotics by the neuroscientific research domain, e.g. on how to design platforms that can be effectively used in neuroscience labs. Papers on all aspects of application of Robotics to Neuroscience are welcome, including, but not limited to the following topics:

- Motivations, rationale and expected impact of the application of Robotics to Neuroscience
- Robotic tools for understanding the brain
- Robotic platforms for studying human motor control
- Robotic models of human behavior
- Mechatronic and robotics systems compatible with neuroimaging instruments
- Application of humanoid and animaloid platforms to research in Neuroscience
- Design methodologies of robotic platforms for application in Neuroscience
- Mechatronic and robotic platforms for behavioral analysis of animal models
- Robotic tools for Phenomics
- Mechatronic and robotic systems for research in neuro-developmental physiology

Submission: Pdf format file of the complete manuscript should be sent by September 30, 2006 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 prof. Maria Chiara Carrozza (carrozza@sssup.it) for the confirmation.

ADVANCED ROBOTICS Call for Papers

Special Issue on Imitative Robots

Guest Editor: **prof. Tetsunari Inamura** (National Institute of Informatics, JAPAN)

Publish in Vol. 21, No. 9 (September 2007)

SUBMISSION DEADLINE: November 30, 2006

Researches on imitation behavior are gaining a deal of attention in the research field of synthetic research on humanoid robots and understanding of human being intelligence. Imitation behavior includes understanding of motion, understanding of concept and context of behavior, motion generation through different configuration of bodies, which are the basis of robotics and progressing under the encouragement of outcomes of neurophysiology.

This special issue will focus on the theoretical and technological challenges posed to Imitative Robotics research domain, e.g. on how to design platforms that can be effectively used in imitative robots. Papers on all aspects of application of Robotics for imitation are welcome, including, but not limited to the following topics:

- Imitation robots system
- Observation of human movement and recognition, understanding
- Sensing system for daily life
- Acquisition of primitive motion
- Sensorimotor pattern sand symbol correlation acquisition
- Interactive movement acquisition
- Dynamic analysis and modelling of movement
- Movement modelling of the robot which has a different body
- Motion Capturing systems and its application
- Social interaction for behaviour acquisition
- Mirror Neurons and robotics

Submission: Pdf format file of the complete manuscript should be sent by November 30, 2006 to the office of Advanced Robotics, the Robotics Society of Japan through our homepage (www.rsj.or.jp/AR). Sample form of the manuscript is available at the homepage, too. Also send the same file to prof. Tetsunari Inamura (inamura@nii.ac.jp) for the confirmation.

Abstract

ADVANCED ROBOTICS Vol. 20, No. 5 Regular Issue

Full Papers

Generation of efficient and user-friendly queries for helper robots to detect target objects

RAHMADI KURNIA, MD. ALTAB HOSSAIN, AKIO NAKAMURA and YOSHINORI KUNO

Abstract—We are developing a helper robot that carries out tasks ordered by users through speech. The robot needs a vision system to recognize the objects appearing in the orders. However, conventional vision systems cannot recognize objects in complex scenes. They may find many objects and cannot determine which is the target. This paper proposes a method of using a conversation with the user to solve this problem. The robot asks a question to which the user can easily answer and whose answer can efficiently reduce the number of candidate objects. It considers the characteristics of features used for object identification such as the ease for humans to specify them by word, generating a user-friendly and efficient sequence of questions. Experimental results show that the robot can detect target objects by asking the questions generated by the method.

Keywords: Robot vision; dialog generation; object features; image segmentation; human–robot interface.

Reinforcement learning-based group navigation approach for multiple autonomous robotic systems

O. AZOUAOUI, A. CHERIFI, R. BENSALEM, A. FARAH and K. ACHOUR

Abstract—In several complex applications, the use of multiple autonomous robotic systems (ARS) becomes necessary to achieve different tasks, such as foraging and transport of heavy and large objects, with less cost and more efficiency. They have to achieve a high level of flexibility, adaptability and efficiency in real environments. In this paper, a reinforcement learning (RL)-based group navigation approach for multiple ARS is suggested. Indeed, the robots must have the ability to form geometric figures and navigate without collisions while maintaining the formation. Thus, each robot must learn how to take its place in the formation, and avoid obstacles and other ARS from its interaction with the environment. This approach must provide ARS with the capability to acquire the group navigation approach among several ARS from elementary behaviors by learning with trialand- error search. Then, simulation results display the ability of the suggested approach to provide ARS with capability to navigate in a group formation in dynamic environments. With its cooperative behavior, this approach makes ARS able to work together to successfully fulfill the desired task.

Keywords: Autonomous robotic systems; group navigation; navigation in formation; elementary behaviors; reinforcement learning

Real-time-based control system for a group of autonomous walking robots

TERESA ZIELINSKA, and JOHN HENG

Abstract—The design target of complex control systems for novel robots with advanced motion abilities is to produce controllers (hardware and software) which are easy to program, re-program and debug. Those systems must be enabled to implement different motion principles with different hardware extensions (actuators, sensors, etc.). This paper introduces the problem of evaluation of hardware architecture together with the hardware type. We use the experience collected during realization of several prototypes of walking machines. The dedicated communication scheme elaborated for an embedded system is addressed in detail. The communication scheme can be used in every other system controlling the walking machine or controlling other robotic device. The navigation principles applied for a group of hexapods are briefly discussed for a better explanation of the functional structure of the implemented control system. The system actions are introduced. The system structure can be used for the control not only of a single mobile robot, but also a robot as a member of a group.

Keywords: Control engineering; walking machines; heterogeneous robotics; real-time control.

A compact planar distributed tactile display and effects of frequency on texture judgment

KI-UK KYUNG, MINSEUNG AHN, DONG-SOO KWON, and MANDAYAM A. SRINIVASAN

Abstract—This paper describes the development of a planar distributed tactile display and the evaluation of the results of its effectiveness for displaying textures. The tactile display is composed of a 6 × 5 pin array actuated by 30 piezoelectric bimorphs. The distance between each pin's centers is 1.8 mm. Vertical excursion of each pin is controlled over a 0–0.7 mm range. Perceptual experiments were conducted to evaluate the performance of the system under three conditions: active touch, passive touch with vibration and passive touch without vibration. The experimental results showed that vibrational stimuli helped subjects discriminate tactile patterns. Measurements of the error rate during

discrimination tasks were used to find an optimal vibration frequency for stimuli presented at a constant sensation level (32 SLdB above threshold). The experiment was repeated, this time holding the energy transferred mechanically to the fingertip tissue constant. At low frequencies, we found that the passive stimulation allowed subjects to discriminate just as well as active touch of static stimuli did. The results suggested new possibilities for displaying texture using passive touch, constant energy and spatially varied vibration frequency.
Keywords: Tactile display; texture; sensation level; vibration; passive touch.

Real-time zero moment point compensation method using null motion for mobile manipulators
JINHYUN KIM and WAN KYUN CHUNG
Abstract— This paper presents a method to deal with the dynamic stability for a mobile manipulator. Although the system has static stability, manipulation on the moving base or mobile locomotion with a manipulator may cause the system to turn over due to dynamics, so the controller of a mobile manipulator is carefully designed. In this paper, to define the dynamic stability for a mobile manipulator, the zero moment point (ZMP) is used. ZMP is a very useful measure of the dynamic stability. However, if the degrees of freedom of the system are large, the calculation algorithm is very complicated. So, to simplify the calculation algorithm, we define ZMP using the iterative Newton– Euler formulation. Next, a unified approach for the two subsystems, i.e., mobile and manipulator, is formulated using a redundant scheme. To conserve the dynamic stability of the system in real-time, we define the performance index for the redundant system using ZMP. Then, the redundancy resolution problem for optimizing the proposed performance index is solved using the null motion optimization. Finally, the performance of the proposed method is demonstrated by simulation.
Keywords: Mobile manipulator; zero moment point; redundant robot; null motion; dynamic stability.

Rescue robotics— a crucial milestone on the road to autonomous systems
ANDREAS BIRK and STEFANO CARPIN
Abstract— Rescue robotics is an important steppingstone in the scientific challenge to create autonomous systems. There is a significant market for rescue robots, which have unique features that allow a fruitful combination of application-oriented developments and basic research. Unlike other markets for advanced robotics systems like service robots, the rescue robotics domain benefits from the fact that there is a human in the loop, which allows a stepwise transition from dumb teleoperated devices to truly autonomous systems. Current teleoperated devices are already very useful in this domain and they benefit from any bit of autonomy added. Human rescue workers are a scarce resource at disaster scenarios. A single operator should, hence, ideally supervise a multitude of robots. We present results from the rescue robots at the International University Bremen in a core area supporting autonomy, i.e., mapping.
Keywords: Rescue; autonomy; world modeling; mapping; service robots.

How to submit your manuscript to *Advanced Robotics*

Advanced Robotics, the International Journal of the Robotics Society of Japan, has introduced the on-line submission/review system since January 2005. This system enables authors to know the result of their submitted papers within 16 weeks in most cases. For submission, please prepare a pdf file of your manuscript and access our homepage (www.advanced-robotics.org). Details including the format of a manuscript, please access our homepage at www.advanced-robotics.org.

◆ News: As of Vol.20, No.1, the free off-prints in pdf format are sent to the corresponding authors of ***Advanced Robotics*** so that authors can distribute these off-prints among colleagues.

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
第 64 回ロボットの作り方 2006　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 18 巻	第 5 号	〔特集〕	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
	第 7 号	〔〃〕	技能の起源と再現
	第 8 号	〔〃〕	未来を拓くロボット研究者
第 24 巻	第 1 号	〔〃〕	ロボットキット
	第 2 号	〔〃〕	愛・地球博のロボット
	第 3 号	〔〃〕	ロボットビジネスへの取り組み
	第 4 号	〔〃〕	スマートマテリアル／コンポジット

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 18 巻 5 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

高知工科大学工学部
知能機械システム工学科　教員公募

募集人員：講師 1 名
所　　属：知能機械システム工学科
専門分野：ロボティクス，知能システム，制御工学
担当科目：(学　部)　ロボット工学，制御工学，機械数学，実験等
(大学院)　知能ロボット工学等
応募資格：博士の学位を有し（着任時までに取得見込みも含む），上記専門分野に関する研究業績があり，また教育熱心な若手研究者．
着任時期：平成 18 年 12 月 1 日以降なるべく早い時期
提出書類：（1）履歴書（写真貼付），（2）研究業績リスト（査読付き学術論文，国際会議論文，著書，解説，特許等），（3）代表的学術論文の別刷またはコピー（3 編），（4）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）（代表者のみ），（5）大学等研究機関在籍者は教育・社会貢献に関する実績概要，企業等在籍者はこれまでの研究概要（A4 判 1 枚程度），（6）今後の教育および研究に対する抱負（A4 判 1 枚程度），（7）推薦いただける方の氏名，連絡先．
応募締切：平成 18 年 8 月 31 日(木)
選考方法：書類による選考のほかに，面接をお願いする場合があります．
書類提出先：〒 782－8502　高知県香美市土佐山田町宮ノ口 185
高知工科大学　知能機械システム工学科長　蝶野成臣　宛
書類，または下記アドレスに電子メールでお送り下さい（応募書類は返却しません）．
問合せ先：〒 782－8502　高知県香美市土佐山田町宮ノ口 185
高知工科大学　知能機械システム工学科長　蝶野成臣
TEL : 0887－57－2318　FAX : 0887－57－2320
E－mail : chono.shigeomi@kochi－tech.ac.jp
ホームページ：
学科について：http://www.mech.kochi－tech.ac.jp/
科目のシラバス：http://www.kochi－tech.ac.jp/kyomu/shira2006/shirafr.htm
教員評価法：http://www.kochi－tech.ac.jp/kut_J/gaiyou/hyouka.html
そ の 他：当大学では，教員および研究の実績・社会貢献活動の年次実績による年俸制でご契約いただくことになります．これについては上記ホームページ（教員評価法）で公開しております．

福岡工業大学教員　公募要項

職名および人員：教授，または助教授いずれか 1 名
所　　属：情報工学部情報システム工学科
学科目（主な担当科目）：ディジタル制御，適応制御，情報処理工学実験等
専門分野：情報工学分野に関連した制御工学およびその応用分野．実験系の研究，開発を行っている方
応募資格：専門分野の研究業績があり，以下の各項に該当する方．（1）博士の学位を有する方，または着任までに取得できる方，（2）大学院の担当が可能な方，（3）40 代から 60 代まで，（4）教育歴のあることが望ましい．
着任時期：平成 19 年 4 月 1 日
応募締め切り：平成 18 年 9 月 1 日(金)必着
提出書類：（1）履歴書（学歴，職歴，学会及び社会における活動等，写真添付，別途 FD 等で提出のこと），（2）研究業績リスト（査読付き論文，国際会議，紀要を区別のこと），（3）論文の別刷り（主要なものを 5 編程度），（4）これまでの主要研究の概要と今後の研究計画，及び教育に対する抱負（JABEE 認定を含む）(1,000 字程度)．
書類送付先：福岡工業大学　教務課長　重松　亮
〒 811－0295　福岡市東区和白東 3－30－1
TEL : 092－606－0647（ダイヤルイン）
FAX : 092－606－7310
①封筒の表に「情報システム工学科教員応募書類在中」と朱記の上，簡易書留にて郵送のこと．②原則として，応募資料は返却いたしませんのでご了承下さい．返却をご希望の方は，その旨お申し出ください．
問い合わせ先：福岡工業大学情報工学部情報システム工学科　学科長　庄司文啓
TEL : 092－606－4991（ダイヤルイン）

鹿児島大学工学部　情報工学科
教員公募

募集人員：教授 1 名
専門分野：以下のいずれかの分野．A.「通信ネットワーク」・「情報処理システム」の分野，B.「数理情報工学」の分野，C.「知能ロボティクス」・「視覚認知情報処理」の分野．
担当科目：情報通信ネットワーク，信頼性工学，情報理論，知能ロボット工学などからご担当いただける科目．
応募資格：情報関連分野の博士の学位を有し，当該専門分野における研究業績があり，学部・大学院（博士前期・後期）の教育と研究を担当できる方．着任時点で 55 歳以下が望ましい．
着任月日：平成 19 年 4 月 1 日
提出書類：履歴書，教育業績，教育に対する抱負（2,000 字程度），研究歴（科学研究費補助金，共同研究費等の外部資金獲得，特許等），研究業績一覧（審査付論文，国際会議論文（査読付），著書，総説・解説等，その他に分類），主要論文 5 編の別刷（コピー可），研究に対する抱負（2,000 字程度），学会活動歴，管理運営・社会活動に対する抱負（500 ～ 800 字程度），その他特記事項，参考となる意見を伺える方 2 名の氏名と連絡先
応募締切日：平成 18 年 8 月 31 日(木) 必着
書類送付先：〒 890－0065　鹿児島市郡元 1－21－40
鹿児島大学工学部　教員選考委員会（総務係気付）選考委員長　山下喜市　宛
問合せ先：情報工学科学科長　渡邊　睦
E－mail : mutty@ics.kagoshima－u.ac.jp

釧路工業高等専門学校　機械工学科
教員公募

公募人員：助教授 1 名
所　　属：機械工学科
専門分野：メカトロ・ロボテックス
担当科目等：制御工学及び関連する本科科目，工学実験，卒業研究，システム工学及び関連する専攻科科目
応募資格：以下の条件をすべて満たす方．①年齢 40 歳程度以上の方，②博士の学位を有する方又は本年度内に取得見込みの方，③高等専門学校での教育・研究に強い意欲があり，学生指導に理解を持ち積極的に取り組める方，④産学連携や地域協力に積極的に取り組める方．
採用予定時期：平成 18 年 9 月 16 日
選考方法：書類審査：平成 18 年 8 月上旬，面接審査：平成 18 年 8 月中旬，最終選考：平成 18 年 8 月中旬
※面接に伴う旅費等は応募者の負担となります．
提出書類：①履歴書「写真貼付」（所定様式），②著書・論文等一覧（第 1 号様式）（所定様式），③著書・論文等の概要（第 2 号様式，主要なもの 5 編以内）（所定様式），④主要著書・論文等の別刷（③に掲げたもの，複写可），⑤「高等専門学校における教育，研究，学生指導等」に関する抱負をまとめたもの（2,000 字以内），⑥「共同研究及び技術相談等の実績」及び「産学連携・地域協力に関する抱負」をまとめたもの（2,000 字以内），⑦推薦状（自薦の場合は，本人に関する所見を求め得る方 1 名を明記）．
応募期限：平成 18 年 7 月 31 日（月）必着
提 出 先：〒 084－0916　釧路市大楽毛西 2 丁目 32 番 1 号
釧路工業高等専門学校庶務課人事係
TEL : 0154－57－7205（ダイヤルイン）
郵送の場合は「簡易書留」とし，封筒に「機械工学科教員公募」と明記して下さい．
※原則として提出された書類は返却いたしませんが，返却を希望される場合は，返信用封筒を同封して下さい．
問合わせ先：釧路工業高等専門学校　機械工学科主任　岩渕義孝
E－mail : iwa@mech.kushiro－ct.ac.jp
TEL : 0154－57－7295（ダイヤルイン）
そ の 他：※詳細については，本校ホームページ（http://www.kushiro－ct.ac.jp/）をご覧下さい．

武蔵工業大学工学部
機械システム工学科　教員公募

募集人員：専任講師 1 名
所　　属：機械システム工学科　ロボティックスライフサポート研究室
専門分野：ロボット工学
担当科目：機械要素，工業力学，微分方程式論，ロボット工学関連科目および基礎設計製図，機械システム基礎実験
応募資格：（1）博士の学位を有する方，（2）大学院の教育・研究指導ができる方，（3）着任時 30 歳から 35 歳までの方，（4）学生指導に熱意のある方．
着任時期：平成 19 年 4 月 1 日
提出書類：（1）履歴書（写真貼付，市販用紙可），
（2）研究業績リスト（リスト作成法は http://www.mes.musashi－tech.ac.jp/pub/index.html を参照）
（3）研究費の導入業績（文部科学省科研費その他）
（4）教育業績（教授したことのある科目など）
（5）主として最近 5 年間の主要研究論文の別刷（コピー可），
（6）健康診断書（形式は随意．2 ヶ月以内），（7）教育と研究に対する抱負（2,000 字以内），（8）推薦書（可能であれば）．
締切り日：平成 18 年 8 月 31 日（木）（当日必着分まで）
選考方法：書類選考後，面接および模擬授業にて選考
書類提出先および問い合わせ先：
〒 158－8557　東京都世田谷区玉堤 1－28－1
武蔵工業大学　工学部機械システム工学科主任教授　大谷眞一
TEL : 03－3703－3111（内線 3918）
FAX : 03－5707－2958（直通）
E－mail : sin008@sc.musashi－tech.ac.jp
応募書類は簡易書留で，封筒表面に「応募書類」と朱書きして下さい．なお，応募書類は返却できないこともありますので，予めご了承下さい．

近畿大学工学部　教員公募

募集人員：教授 1 名
所属学科：近畿大学工学部知能機械工学科（広島県東広島市）
http://www.hiro.kindai.ac.jp/Faculty/IntMech/index.html
担当科目：機械力学および機械制御関係の授業科目，および実験科目
専門分野：機械工学，機械制御関連分野（ロボット・メカトロニクス，あるいは自動車関連の分野が望ましい）
着任時期：平成 19 年 4 月 1 日
資　　格：博士の学位を有し，専門分野での研究業績があり，教育および研究に熱意がある方．さらに，大学院の研究指導および授業科目を担当可能であること（理論のみならず，ハードウェアの設計製作を手がけられた経験のある方）
年　　令：概ね 45 歳～ 55 歳
応募期限：平成 18 年 9 月 11 日必着
提出書類：各 1 部．①履歴書，②研究業績一覧（著書，学術論文，シンポジウム，その他に分けて記載），③主要論文別刷（コピー可），④現在までの研究概要（A4 用紙 1 枚程度），⑤着任後の研究計画および教育に対する抱負（A4 用紙 1 枚程度），⑥その他の参考資料（もしあれば添付してください）．
送 付 先：（応募書類は簡易書留とし，封筒の表に「教員応募書類」と朱書のこと）
〒 739－2116　広島県東広島市高屋うめの辺 1
近畿大学工学部長　椿原　啓
照 会 先：住所同上
近畿大学工学部　知能機械工学科長　五百井清
TEL : 082－434－7000（内線 750）　FAX : 082－434－7011
E－mail : ioi@hiro.kindai.ac.jp
そ の 他：①１次選考（書類審査）合格者に 2 次選考（面接：旅費支給）を行います．②応募の秘密は厳守し，不合格者の書類は返送致します．

川崎重工業株式会社
産業用ロボットの研究開発
正社員募集

募集人数：若干名
募集職種：産業用ロボットの研究開発（１）
産業用ロボットの研究開発（２）
職務内容：研究開発（１）…マニピュレータ機構部の研究開発
研究開発（２）…制御装置のハードウェアの研究開発
応募資格：大卒以上 35 歳までで，関連業務実務経験 3 年以上
勤 務 地：川崎重工業㈱明石工場
応募方法：詳細・応募は，https://asp3.dmi.co.jp/khi/career/index.asp をご参照ください．
問合せ先：〒 650－8680　兵庫県神戸市中央区東川崎町 1－1－3
川崎重工業㈱人事労政部採用課
TEL : 078－371－9540　FAX : 078－371－9579

芝浦工業大学システム工学部
機械制御システム学科　専任教員公募

概　　要：募集人数 1 名，教授または助教授または講師
研究分野：ロボット工学，担当科目：ロボティクス，制御工学，機械システム要素実験，機械システム制御実験，システム工学演習，メカトロニクス，機械設計など
機 関 名：芝浦工業大学
部 署 名：システム工学部機械制御システム学科
機関種別：私立大学
所 在 地：〒 337－8570　埼玉県さいたま市見沼区深作 307
地　　域：関東甲信越
種　　別：教授または助教授または講師
勤務形態：専任
教育・研究分野：ロボット工学の専門分野に精通し，制御工学，機械要素設計，システム工学などで実践的かつ幅広い教育・研究を行える教員を求めている．機械工学専攻の大学院課程の指導ができることが必要条件であるが，この分野で最先端の研究活動をしている方が望ましい．
また，ロボット教室などの地域への貢献，さらに，大学の運営にも積極的に取り組んでいただけることが必要条件となる．
応募資格：着任時に 30 歳から 50 歳前後であること．博士の学位を有すること．
募集期間：2006 年 4 月 1 日～ 2006 年 8 月 31 日
着任時期：2007 年 4 月 1 日
応募書類：（１）履歴書，（２）業績リスト（査読つき学術論文，査読なし学術論文，国際会議，総説，特許，その他等に分類），（３）論文別刷（複写可），（４）学協会での活動歴，受賞歴，（５）これまでの研究概要（1,000 字程度），（６）今後の教育・研究への抱負（1,000 字程度），（７）意見の伺える方 2 名の氏名と連絡先（E－mail アドレスなど），可能ならば推薦書．
以上を「機械制御システム学科教員応募書類在中」と朱書きした封筒で，簡易書留にて下記提出先までお送りください．なお，特にお申し出の無い限り，応募書類は返却いたしません．
連絡先住所：〒 337－8570　埼玉県さいたま市見沼区深作 307
選考方法：書類選考，面接・模擬授業により選考します．
採否の決定：本人に連絡します．
担当者役職：芝浦工業大学システム工学部機械制御システム学科　学科主任
担 当 者：古川　修
E－mail : furukawa@sic.shibaura－it.ac.jp
TEL : 048－687－5177　FAX : 048－687－5197

〔学会からのお知らせ〕

ロボットコンテストで優秀チームを表彰

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・協賛して賞を提出しておりますが，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．

〈ロボカップジャパンオープン 2006 北九州〉

当学会が共催する「ロボカップジャパンオープン 2006 北九州」が，平成 18 年 5 月 4 日～ 6 日，西日本総合展示場にて開催され，自律型ロボットによるサッカーリーグに 55 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 15 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 105 チームの合計 175 チームが参加して自律型ロボットの日本一をかけて競いました．本大会には日本全国から人工知能やロボット工学の研究者，学生ら約 560 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 BabyTigers DASH（4 足ロボットリーグ），Hibikino-Musashi（中型ロボットリーグ），Darmstadt Dribblers&Hajime Team（ヒューマノイドリーグ）に対し，日本ロボット学会賞を授与しました．

日本ロボット学会誌 24 巻 6 号予定目次（8 月刊）

特集「感性心理とロボティクス」

特集について　田中真美（東北大）
［展望］ 感性ロボティクスの展望　木下源一郎（中央大）
［解説］ ロボットによるコミュニケーションの探求　菅野重樹・尾形哲也（早大・京大）
うなずきロボット InterRobot　渡辺富夫（岡山大）
生体インピーダンス特性のシステム・インテグレーションを目指して　辻　敏男・田中良幸（広島大）
共創出型介助ロボット“Walk-Mate”（仮）　三宅美博（東工大）
表情豊かな顔ロボットの開発とコミュニケーションの潜在能力　小林　宏（理科大）
内視鏡手術支援システムのインタフェース技術の確立　山内康司（産総研）
音・ことばに対する人の感性とその工学的利用　佐藤太一（電機大）
ロボットの「使いやすさ」？　原田悦子（法政大）
その他，応募論文等

会費納入のお願い

2006 年度（平成 18 年 1 月～ 12 月）会費は 2005 年 12 月末までに納入いただくようにお願いしておりましたが，まだ納めていない方は，各会員宛郵送（2005 年 10 月，2006 年 6 月）の振込用紙にて，もしくは下記宛に直接ご送金ください．

記

（社）日本ロボット学会
2006 年度会費　正会員費　10,000 円　学生会員費　4,000 円
〈送付先〉　郵便振替　口座番号　00190-8-57896
（社）日本ロボット学会
または　みずほ銀行本郷支店（普）2149569
（社）日本ロボット学会

○ATM・インターネットバンキング等で各自お振り込みの場合は，会員番号・氏名をご入力ください．
○所属団体名で振込む場合は，必ず別途事務局にその旨お知らせ下さい．
○会員の金融機関口座から本学会指定口座への自動振替サービスも行っております．利用ご希望の方は，事務局までご連絡ください．
○ 2005 年度以前の会費が未納の場合はあわせてご納入下さい．
○振込金受領証をもって領収証にかえさせていただきます．
○入会時に学生会員としてお申し込みいただいている方で 2005 年 3 月にご卒業になられた方は，2006 年度より正会員となりますので正会員会費をお納め下さい．

(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)
関西電力(株)　電力技術研究所
川崎重工業(株)
(株)キクイチ
キタムラ機械(株)
(株)共和電業
(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
(株)ジェイテクト
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)
Sky(株)
駿河精機(株)
セコム(株)　IS研究所
(株)ゼットエムピー
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
東京エレクトロニツクシステムズ(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
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)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 18・19 年度（2006・2007 年度）役員

正会員による選挙を経て，第 24 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
- 神田　真司（(株)富士通研究所）
- ＊橋野　賢（東京工科大学）
- ＊青山　元（富士重工業(株)）

財務
- 寺崎　肇（三洋電機(株)）
- ＊谷口　恒（(株)ゼットエムピー）

企画
- 橋本　浩一（東北大学）
- ＊小林　政己（川崎重工業(株)）
- ＊北垣　高成（産業技術総合研究所）

会誌
- 金子　真（広島大学）
- ＊横井　一仁（産業技術総合研究所）

欧文誌
- 鈴木　高宏（東京大学）
- ＊佐久間一郎（東京大学）

事業
- 則次　俊郎（岡山大学）
- 倉林　大輔（東京工業大学）
- ＊琴坂　信哉（埼玉大学）
- ＊大久保宏樹（防衛大学校）
- ＊國井　康晴（中央大学）

監　事
- 中野　榮二（千葉工業大学）
- ＊吉川　恒夫（立命館大学）

＊印　2006・2007 年度　新役員

(社)日本ロボット学会平成 18・19 年度（2006・2007 年度）評議員（50 音順）

浅間　一（東京大学）
安達　弘典（産業技術総合研究所）
天野　久徳（総務省消防庁）
五百井　清（近畿大学）
泉　照之（島根大学）
稲場　典康（宇宙航空研究開発機構）
上田　澄廣（川崎重工業(株)）
牛見　宣博（九州産業大学）
柄川　索（(株)日立製作所）
大築　康生（新産業創造研究機構）
大道　武生（名城大学）
尾崎　文夫（(株)東芝）
音田　弘（産業技術総合研究所）
角谷　和重（三洋電機(株)）
加瀬　隆明（三菱電機(株)）
加藤　典彦（三重大学）
川嶋　健嗣（東京工業大学）
久保田　孝（宇宙航空研究開発機構）
熊谷　正朗（東北学院大学）
神徳　徹雄（産業技術総合研究所）
小南　哲也（(株)デンソーウェーブ）
沢田　祐造（ダイキン工業(株)）
山海　嘉之（筑波大学）
下倉健一朗（日本電信電話(株)）
菅野　重樹（早稲田大学）
曽根原光治（石川島播磨重工業(株)）
園山　隆輔（T-D-F）
永谷　圭司（東北大学）
浪花　智英（福井大学）
西沢　俊広（日本電気(株)）
橋場　参生（北海道立工業試験場）
橋本　英昭（(株)東芝）
樋口　峰夫（三菱電機(株)）
福田　敏男（名古屋大学）
増田　良介（東海大学）
三浦　純（大阪大学）
宮下　敬宏（(株)国際電気通信基礎技術研究所）
森　武俊（東京大学）
門田　充司（岡山大学）
安川　裕介（(株)富士通研究所）
横井　浩史（東京大学）
吉田　和夫（慶應義塾大学）
吉田　浩治（岡山理科大学）
和田　正義（埼玉工業大学）

(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（早稲田大学）
岩城　敏（NTT サイバーソリューション研究所）
王　志東（千葉工業大学）
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）
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）
高信　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（千葉工業大学）
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）