

**「ロボット」関連情報**

神奈川県立川崎図書館

〒210-0011

—テーマ別文献目録— No. 39

川崎市川崎区富士見2-1-4

2009.2.4 発行

TEL:044-233-4537

FAX:044-210-1146

<http://www.klnet.pref.kanagawa.jp>

「ロボットには、人の役に立つ役割、人を知る役割とともに、人を感動させる役割がある。」とは、ロボット研究者の言で、夢があります。

ロボットは、機能として移動型と腕型に分類され、応用分野としては、産業用と民生用に分けられます。産業用ロボットの日本のシェアは世界一と言われ、溶接、塗装、建設、自動車の組み立て、災害作業支援、海中ロボット、宇宙ロボットなどに使われています。民生用では、案内、警備、介助、自立支援、家事支援ロボットなどで、高齢化社会の解決策の一つとして、期待されています。

当館所蔵の資料の中から、刊行の新しいものを中心に紹介します。

**☆ 図書**

**Microsoft Robotics Developer Studio  
入門:「教育用ロボット」→「シミュレータ」でロボット  
制御を完全理解!(I/O books) 大川善邦著**  
工学社 2008.8

<007.6/992/情2-3>

「Robotics Developer Studio」はネットワークを介してロボットを制御する際に使うシステムです。付録にCD-ROMがついています。

**探査するロボット(世界のロボット) デービッド・  
ジェフリズ著**

ほるぷ出版 2008.9

<548>(1Fやさしい科学コーナー)

探査ロボットは、極限地帯、海底、宇宙や災害現場などいろいろな分野で活躍しています。

自分自身や人による遠隔操作で行動できる機械をロボットと考え、その歴史、現状、未来についてわかりやすく説明しています。

**機械・ロボット業界大研究 川上清市著**

産学社 2008.6

<530.9/102>(1Fものづくりコーナー)

**アンドロイドサイエンス:人間を知るためのロボット  
研究 石黒浩著**

毎日コミュニケーションズ 2007.9

<548.3/327>

「ロボットは人間を映し出す鏡である。人間はロボットを通して人間を理解しようとしている」と捉える著者。

この本では、人々のパートナーとして働くことが期待されているロボットと、アンドロイドの研究を中心に、著者がロボット研究をどのように考えてきたかについて述べています。造られたロボットの写真を見ると、そのリアリティにハッと驚きます。

**目 次**

*図書	p.1
*雑誌論文(2008.7以降発行)	
特集	p.5
個別の論文	p.11
*講演論文集	p.20
*インターネット情報	p.20

ロボットが教室にやってくる:知的な好奇心はこうして伸ばせ 立命館小学校のアイデア 荒木貴之著

教育出版 2008.2

<548> (1Fやさしい科学コーナー)

日本の子どもたちの読解力や数学的リテラシーの低落傾向を打開する一つの方法として、「ロボティクス科」を作った立命館小学校の取り組みです。ものづくりを通じたサイエンス学習で、理科、生活科、図画工作科を横断するカリキュラムです。

学校と企業が連携しての「社会総がかり」教育の一つの事例として興味深い。

ロボットおやじの“ものづくり魂”:中小企業はこう生き残れ!! 赤澤洋平著

出版文化社 2007.5

<335.35/77> (1Fものづくりコーナー)

大阪の街をロボットで盛り上げようとする中小企業の社長の奮闘話。次世代ロボット開発ネットワーク「RooBO(ローボ)」を立ち上げたメンバーの一人です。

ロボット工学ハンドブック 日本ロボット学会編 新版

コロナ社 2005.6

<548.3/267>

ロボット工学の先端に行く日本で、1990年に刊行した同書の全面改訂版。

専門家だけでなく幅広い読者を対象にしています。ロボットの定義や理論的基礎、センサや材料、機構と制御、知能化技術、システム化技術、次世代基盤技術、産業用ロボット、応用システムなど多岐にわたって詳述しています。

画像ライブラリや電子的な索引を収録したCD-ROMが付いています。

システム制御の基礎と応用:メカトロニクス系制御のために(新・数理/工学ライブラリ機械工学 3)

岡田昌史著 数理工学社 2007.12

<548.3/337>

ロボット工学 (機械系教科書シリーズ 22) 早川恭弘, 櫛弘明, 矢野順彦著

コロナ社 2007.12

<548.3/331>

ロボット分野に関するアカデミック・ロードマップ:報告書

日本ロボット学会・人工知能学会・日本人間工学会・KRI・製造科学技術センター 2008.3

<548.3/341>

経済産業省の技術戦略のもと、イノベーションを産学官の連携で起こすために、各学協会が協力して作成したロードマップ。

ロボットの将来イメージ、進化系統図や研究課題など約100名のメンバーが作り上げたA4版617頁の大作。

爆笑問題のニッポンの教養:ロボットに人間を感じるとき…「知能ロボット学・石黒浩」(爆笑学問) 太田光, 田中裕二, 石黒浩著

講談社 2007.12

<548> (1Fやさしい科学コーナー)

「爆笑問題」がアンドロイドロボットの研究者、石黒浩に迫る対談集。

人間とは何か、人間の生きる目的とは何かを追究するロボット研究、また世の中の役に立つロボット作りを軽妙かつ核心をとらえた会話を通して紹介しています。

クルマのつくりかた:ロボットと職人による“ハイテク”を披露する!(雑学3分間ビジュアル図解シリーズ) 塚田勝弘編著 いのうえこーいち監修

PHP研究所 2007.8

<537/95>

絵とき「ロボット工学」基礎のきそ 門田和雄著

日刊工業新聞社 2007.7

<548.3/316>

MATLAB/Simulinkとモデルベース設計による2足歩行ロボット・シミュレーション (Robot books)

三田宇洋編著, 高島博, 宅島章夫, 田中明美著

毎日コミュニケーションズ 2007.6

<548.3/322>

CAEソフトウェアのひとつである数値解析ソフトウェアMATLAB/Simulinkを用いて作成したモデルを軸に、開発プロセスを進めるモデルベース設計手法が注目されています。

これを2足歩行ロボットに適用し、シミュレーションの事例を紹介しています。

**ロボット研究者からのメッセージ** オーム社編  
日本ロボット学会監修  
オーム社 2007.7  
<548.3/325>

「ロボコンマガジン」に連載された「日本ロボット学会協力企画 名物研究者から未来の研究者へのメッセージ」をベースにしています。

研究によって実現したユニークなロボットやアイデアを紹介しています。33人の研究者のメッセージから、研究室の様子や研究の醍醐味、夢などロボット界の熱さが伝わってきます。

**ロボットデザイン概論** 園山隆輔著  
毎日コミュニケーションズ 2007.4  
<548.3/326>

「プロダクト・デザイン」(工業製品全般に関わるデザイン)の観点から、ロボットの進むべき方向性、あるべき姿、そして構築すべき「人との関係性」を模索しています。

**ユビキタス技術ネットワークロボット:技術と法的問題** 土井美和子, 萩田紀博, 小林正啓著  
オーム社 2007.10  
<548.3/328>

総務省が推進するユビキタス社会の実現のためのネットワークロボット。

その特徴は、身体性を持った「ビジブル型」ロボットだけでなく、ディスプレイ上に出現し、対話する「バーチャル型」ロボット、街や部屋などの環境や衣服と一体化した「アンコンシャス型」の三つのタイプがあります。

著者には東芝、NTTの技術者のほかに、安全性やプライバシー権との調整に努める弁護士が加わっています。

**全日本ロボット相撲オフィシャルブック** オブスキュアインク編  
毎日コミュニケーションズ 2008.2  
<548.3/335>

全日本ロボット相撲大会は、1989年より富士ソフト主催で行なわれている大会で、大規模に実施されます。2007年は9月から次々と地区大会が開かれ、高校の部の全国大会、12月末には全日本の部の全国大会を実施。この本では、各ロボットのラインナップや結果を詳しく紹介しています。

**絵ときでわかるロボット工学** 川嶋健嗣著  
オーム社 2007.5  
<548.3/305>

ロボット工学をこれから学ぼうとする学生向け。機械的な側面からロボットの設計や制御を理解できるように、わかりやすく書かれています。

例題、コラム、用語解説を随所に盛り込んでいます。

**英語で学ぶロボット工学:運動学, 動力学と制御** 金宮好和著  
コロナ社 2008.3  
<548.3/336>

ロボットの手足の運動学、動力学および制御の入門書ですが、微積分、線形代数、微分方程式の基礎知識が必要です。

**ロボットのいる暮らし** ロボLDK実行委員会編  
日刊工業新聞社 2007.10  
<548.3/330>

ロボLDK実行委員会は、ロボットに関するメカ、ソフト、安全、知的財産、デザイン、研究者、サービス、ビジネス、行政(神奈川県)の専門家が構成人員。

ロボットと一緒に暮らすという未来の夢を、形にしていくためのプロセスを、現状と基本的な理念を踏まえてまとめています。

**概説ロボット工学** 西川正雄著  
共立出版 2007.7  
<548.3/318>

**大特集 からくりの技、ロボットの魂**(大人の科学 magazine Vol.16)  
学習研究社 2007.7  
<548.3/329>

**日本ロボット戦争記 1939~1945** 井上晴樹著  
NTT出版 2007.8  
<548.3/324>

著者は作家、編集者、ジャーナリスト、ロボット・ウォッチャー。

『日本ロボット創世記』(1993)<548.3/72>で技術・科学図書文化賞優秀賞受賞。

**フィロソフィア・ロボティカ:人間に近づくロボットに  
近づく人間** 櫻井圭記著

毎日コミュニケーションズ 2007.7

<548.3/313>

著者は脚本家で、独自の視点からロボットの世  
界に切り込む活動を精力的に展開しています。

付録年表に「ロボットとフィクションの関わり」が  
あり、ロボット史とロボットフィクション史が一望でき  
ます。

**機械設計・製図の実際:減速歯車装置・指南車・ロ  
ボットアーム(機械工学EKK-ex1)** 塚田忠夫著

数理工学社 2007.3

<531.9/69>

**ロボット(平成18年度 特許出願技術動向調査報  
告書)**

特許庁 2007.3

<507.23/311/2006-8>(1Fビジネス支援室)

ロボット分野の調査結果で、特許出願動向、研  
究開発動向、市場、政策動向分析などをまとめて  
います。

出願人別出願・登録動向や研究機関・研究者ラ  
ンキング、論文動向と特許動向の比較、注目製品  
開発市場投入動向分析なども盛り込んでいます。

**われはロボット(ハヤカワ文庫) アイザック・アシ  
モフ著**

早川書房 2004.8

<548>(1Fやさしい科学コーナー)

著者は、ロボット工学という言葉を生み出したSF  
作家。著者が作り出した「ロボット工学の三原則」  
は、ロボットについて語る際には、よく言及されま  
す。

20歳の時に書いた「ロビイ」を初め、ほとんどが  
20歳代(1940年代)の短編集ですが、人間とロボ  
ットを見つめた傑作です。

**産業用ロボットを活用したセル生産システム標準  
化に関する成果報告書**

日本ロボット工業会 2007.3

<509.69/20/2006>

**ロボットの常識(これだけは知っておきたい 40)**

日本ロボット工業会監修

ポプラ社 2007.3

<548>(1Fやさしい科学コーナー)

最新ロボットや未来のロボットが一望できます。  
また、ロボットについての疑問にわかりやすく答え  
てくれます。

**次世代ロボット技術(RT)の環境構造化に関する  
調査研究報告書**

機械システム振興協会 2007.3

<548.3/319>

ロボット技術の新たな方向や技術開発すべき課  
題を明らかにする目的で、日本ロボット工業会が  
委託を受けて実施。公共空間、住宅、作業現場、  
産業用の4分科会からなる本格的な調査研究で  
す。

**ロボット:R. U. R. (岩波文庫) チャペック著**

岩波書店 1992.6

<548.3/304>

ロボットという言葉は、この戯曲で生まれて世界  
中に広まりました。著者はチェコスロバキアの作家  
で、1920年に出版しています。

**マニピュレータ, ロボットに関する企業実態調査  
報告書**

日本ロボット工業会 2005.6

<531.38/15/2005>

生産実績のある130社の実態調査。

**RoboDesignerロボット製作入門:自律型ロボッ  
トの作り方** 黒木啓之著

カットシステム 2006.2

<548.3/271>

**ロボットテクノミーティング:戦略的基盤技術力強  
化事業に係る成果報告会** 中小企業基盤整備機  
構編

中小企業基盤整備機構 2006

<566.13/23>

## ☆ 雑誌「特集号」

「特集タイトル」 **雑誌名** 巻号 発行年月  
 <当館請求記号>  
 ・論文タイトル／著者名 ページ

「ロバスト性を向上するロボット技術」  
**東芝レビュー** 64(1) 2009.1  
 <Z540.5/T>

- ・ ロボット技術の可能性／平井成興 p.1
- ・ 人との共存環境を目指すロボット技術／松日楽信人, 小川秀樹 p.2~7
- ・ 空間知能化ロボティクスとその応用産業市場／佐藤知正 p.8~13
- ・ 環境・作業情報構造化を利用したロボット作業技術／吉見卓, 香月理絵, 大賀淳一郎 p.14~18
- ・ 周囲環境に適応するロバストなロボット移動技術／園浦隆史, 十倉征司, 田崎豪 p.19~23
- ・ 器用な作業を実現するための触覚センサ技術／菅原淳 p.24~27
- ・ ユーザーと家電機器をつなぐインタフェースロボット／山本大介, 土井美和子 p.28~31
- ・ 新たなサービスを興すネットワークロボット技術／土井美和子, 山本大介, 萩田紀博 p.32~35
- ・ Dynagent<sup>TM</sup>:ロボットのフレキシブルな動作を実現するプランニングエージェント／林久志 p.36~39
- ・ 対象物把握のためのロボットビジョン技術／西山学 p.40~43
- ・ 多様な運動を実現するアクチュエータ技術／秋葉敏克, 高橋博, 戸谷公紀 p.44~47
- ・ 店舗応用を目指した搬送ロボット／佐野雅仁, 高野瀬剛, 沼田亜紀子 p.48~51
- ・ セル生産に適したロボットと制御技術／加藤健二, 西原泰宣, 大賀淳一郎, 大明準治 p.52~55
- ・ 汎用多軸アームと動作経路の自動生成手法／笠井茂, 松崎謙司 p.56~59
- ・ ロボット技術を応用した配管自動溶接システム／大河原孝, 堀切幸夫, 大江武 p.60~63

「溶接自動化のすすめ方」  
**溶接技術** 56(12) 2008.12  
 <Z566.6/Y2>

- ・ 生産現場における自動化・ロボット化の取組

み:溶接ビード研削ロボットシステムの開発／嶋田昌洋 p.58~62

- ・ 直行可搬型溶接ロボットによる自動化:工事に柔軟に対応する「石松」溶接ロボットシリーズについて/岩本啓一, 中田太, 藤原勉 p.63~66
- ・ 技能と溶接ロボットのコラボレーション／榛葉貴博 p.67~71
- ・ 建機部品製造には溶接ロボットが要の技術:高いロボット稼働率で高能率生産を実現／マルタツ新利根工場 p.72~76
- ・ 溶接ロボットと非破壊検査で万全の品質管理体制:技能者の育成とロボット化の両輪が重要／関ヶ原製作所 p.77~79

「深化と融合のロボット・システムインテグレーション」  
**計測自動制御学会論文集** 44(12) 2008.12  
 <Z501/K>

- ・ 論文特集号「深化と融合のロボット・システムインテグレーション」について／鈴木高宏, 高信英明, 松原行宏 p.947
- ・ 身体接触作業用ロボットハンドの開発／梶川伸哉 p.948~955
- ・ 空気圧受動要素を用いた短下肢装具の歩行相フィードバック制御システムの開発／中村彰利, 小澤隆太, 後藤智, 畠中泰彦, 川村貞夫 p.956~961
- ・ レスキュー用アレイアンテナ搭載レーダシステム／竹内敏夫, 斎藤英雄, 大矢晃久, 青木義満, 松野文俊, 秋山いわき p.962~969
- ・ 3次元へび型ロボットの冗長性を利用した制御／田中基康, 松野文俊 p.970~978
- ・ 全身の押し付け力を検出できるロボット競技評価用の小型レスキューダミーの開発／沖俊任, 藤岡潤, 森和也, 大西諒, 升谷保博, 小島篤博, 山内仁 p.979~985
- ・ 自己の内的テンポを考慮した二者間の協調的リズム生成のモデル化／緒方大樹, 竹中毅, 上田完次 p.986~995
- ・ 次世代ロボット共通プラットフォーム技術／佐藤知正, 松日楽信人, 大山英明 p.996~1005
- ・ 脳波による車椅子の自動操縦実現のための2つの試み／田中一男, 大竹博, 坂本博一 p.1006~1008
- ・ 群ロボットレスキューシステムの非接触型給電

- ネットワーク／杉山久佳 p.1009～1011
- 冗長ロボットの構造階層化を用いた運動制御／黄健, 中村裕介, 山田大輔, 原正之, 藪田哲郎 p.1012～1014
- リアルタイムに形状計測可能な布状デバイス／星貴之, 篠田裕之 p.1015～1016

「食をつくる」

日本機械学会誌 111(12)(通号 1081) 2008.12  
<Z530.5/N>

- 寿司ロボット:職人の技を使う機械／鈴木和裕 p.952～953
- 農業ロボット／門田充司 p.970～971

「情報化施工・IT 技術・ロボット無人化施工」

建設の施工企画 705 2008.11  
<Z513/K>

- 国土交通省総合技術開発プロジェクト「ロボット等によるIT 施工システムの開発」:油圧ショベルによる IT 施工システムに関する研究:掘削積み込み作業の自律化にむけて(グラビア) p.7～8
- ロボット無人化施工研究の道程:エレクトロニクス総プロからロボット総プロへ／久武経夫 p.51～57
- 油圧ショベルによる IT 施工システムに関する研究:掘削積み込み作業の自律化にむけて／山元弘, 茂木正晴, 大槻崇 p.64～68

「ロボットのいる生活」

日本ロボット学会誌 26(8)(通号 188) 2008.11  
<Z531/R1>

- 「ロボットのいる生活」特集について／伊藤友孝 p.859
- 実用になる人間共存ロボットの試作／菅野重樹 p.860～863
- ロボット社会の光と陰／柴田正良 p.864～865
- ロボット産業の成長:新市場のマーケティングと課題／大驛潤 p.866～867
- 人-ロボット間の相互作用分析:人の視点から見たロボット評価の基礎／須藤智, 原田悦子 p.868～869
- 役に立つ生活支援ロボットをめざして:NEDO 人間支援型ロボット実用化基盤技術開発の概要と成果／藤江正克 p.870～871

- 筋力向上トレーニングロボットの開発／石井博, 家坂邦直, 橋爪誠, 高杉紳一郎 p.872～873
- 上下肢支援ロボットの開発 /大築康生, 森本昭治, 中川昭夫 p.874～875
- 手指上肢リハビリ支援システム／川崎晴久, 石樽康彦 p.876～877
- 歩行補助ロボットの開発／村岡慶裕, 才藤栄一 p.878～880
- 上肢機能支援ロボットの開発／石井純夫, 篠田佳和 p.881～882
- トイレアシストロボットの開発／山田陽滋, 松本治, 本間敬子, 小野栄一, 李秀雄, 堀本幹夫, 鈴木貴弘, 金平徳之, 鈴木利明 p.883～884
- パーソナルモビリティロボット／山岡正明 p.885～886
- ミュージックロボット miuro(ミューロ)／西村明浩 p.887～888
- ロボットサービスの可能性を広げる取り組み:RSi(Robot Services initiative)／村川賀彦 p.889～890
- 人の役に立つロボットの開発／井野重秋 p.891～892
- ユーザと家電をつなぐロボットインタフェース／山本大介, 松日楽信人, 土井美和子 p.893～894

「人間支援型ロボット実用化プロジェクト及び次世代ロボット共通基盤開発プロジェクトの成果報告」

ロボット 185 2008.11  
<Z531/R>

- 人間支援型ロボット実用化プロジェクトの概要と成果(総論)／藤江正克 p.1～2
- 介護予防のための筋力向上トレーニングロボットの開発／石井博, 家坂邦直, 橋爪誠, 高杉紳一郎 p.3～6
- 上下肢リハビリ支援ロボットの開発／大築康生, 森本正治, 中川昭夫 p.7～16
- 手指上肢リハビリ支援システムの概要と今後の事業展開／石樽康彦, 川崎晴久, 西本裕, 安倍基幸 p.17～23
- 対麻痺者の歩行再建:歩行補助ロボット WPAL (Wearable Power:Assist Locomotor)の開発／鈴木亨, 才藤栄一, 村岡慶裕, 武満知彦, 田辺茂雄, 清水康裕 p.24～28
- 上肢機能支援ロボットの開発／石井純夫 p.29

～32

- ・ 介護動作支援ロボット及び実用化技術の開発 (排泄介護総合支援ロボット「トイレアシスト」の開発) / 本間敬子, 山田陽滋, 松本治, 小野栄一, 李秀雄, 堀本幹夫, 鈴木貴弘, 金平徳之, 鈴木利明, 塩澤伸一郎 p.33～39
- ・ 総論: 次世代ロボット共通基盤開発プロジェクト成果報告 / 比留川博久 p.40～45

「フルードパワーを活用したロボット」  
フルードパワーシステム 39(6) 2008.11  
<Z534/Y1>

- ・ 「フルードパワーを活用したロボット」発行にあたって(巻頭言) / 村松久巳 p.309
- ・ パワーアシストスーツの進化 / 山本圭治郎 p.310～314
- ・ McKibben 型人工筋肉を用いた人間を物理的に支援するロボット技術: マッスルスーツ, アクティブ歩行器: ハートステップの開発と今後の展開 / 小林宏 p.315～319
- ・ 空気圧ソフトメカニズムを用いた人間親和型ロボット / 高岩昌弘 p.320～323
- ・ 空気圧ゴムアクチュエータを用いた柔軟把持 / 早川恭弘 p.324～327
- ・ 空気圧サーボ制御を用いた力覚提示機能を有する多自由度鉗子システム / 川嶋健嗣, 只野耕太郎 p.328～331
- ・ 空圧ジャンピングの跳躍高度を高める設計 / 塚越秀行, 北川能 p.332～336
- ・ 消防防災とフルードパワーシステム / 天野久徳 p.337～341
- ・ 人道支援のための対人地雷除去機の開発 / 中上博司 p.342～347
- ・ 油圧駆動式水中排砂ロボットおよび水圧駆動式角溝清掃装置 / 寺田禎光, 戸塚勝 p.348～353

「建築において ROBOT が活躍する日は来るのか?: 建設業における、機械化、自動化、ロボット化の現在と未来」  
建築と社会 89(1040) 2008.11  
<Z520/K1>

- ・ 建築生産における自動化・ロボット化の経緯と今後の展望 (総論) / 前田純一郎 p.12～16
- ・ カットアンドダウン工法(KC&D 工法): 人と環境

にやさしい高層ビル解体工法 / 小林実 p.17

- ・ タワースマートシステム / 在田浩徳 p.18～19
- ・ 移動架構工法の変遷と「多段階リフトアップ工法」の開発 / 嘉本敬樹 p.20～21
- ・ スリップフォーム工法 / 淀川桂 p.22～23
- ・ 全自動油圧式コンクリート圧縮試験装置 / 森智司 p.24
- ・ 双腕作業機 ASTACO / 石井啓範 p.25～26
- ・ 人支援ロボットスーツ®「HAL™」 / 田中一正 p.27
- ・ レスキューロボットシステム / 松野文俊, 五十嵐広希 p.28～29
- ・ レスキューロボット「T-53 援竜」: 新潟・柏崎での災害復旧活動 / テムザック p.30
- ・ 消防用ロボットの現状と将来 / 田中英夫 p.31
- ・ ASIMO / 本田技研工業広報部 p.32

「フルードパワーとソフトメカニズム」  
油空圧技術 47(12) (通号 590) 2008.11  
<Z534/Y>

- ・ 総論 / 則次俊郎 p.1～5
- ・ プッシュ・プル動作可能な柔軟空気圧アクチュエータの開発 / 赤木徹也 p.6～10
- ・ 空気圧パラレルマニピュレータを用いた手首リハビリ訓練動作の獲得と実行: 理学療法士の絶対数不足への対応 / 高岩昌弘 p.11～15
- ・ 空気圧人工筋を利用した球面関節ロボット: ロボットの概要と関節姿勢制御 / 齋藤直樹, 嵯峨宣彦, 佐藤俊之 p.16～20
- ・ 緩衝機能を有する3自由度ソフトマニピュレータ / 朴和彦, 中村太郎 p.21～27
- ・ 高機能中敷きソフトゴムアクチュエータの基礎特性 / 早川恭弘 p.30～33

「海洋工学におけるシステムインテグレーション」  
計測と制御 47(10) 2008.10  
<Z535/K>

- ・ 海中工学におけるシステムインテグレーション / 浦環 p.787～790
- ・ 自律型水中ロボット(AUV)による水中画像マッピング / 巻俊宏, 近藤逸人, 浦環 p.810～816
- ・ 水中ロボットと競技会を通じた工学教育 / 有馬正和, 石井和男, 渡邊啓介 p.817～823
- ・ 自然に学び, 自然を守る水中ロボット / 加藤直

三, 鈴木博善, 千賀英敬 p.824~829

「ロボット今昔ものづくり」

Science Window 2(7)(通号 19) 2008.10

<ZJ>

- ・ 自由な発想から生まれるさまざまなロボットたち / 広瀬茂男 p.6~7
- ・ 日本人が 350 年前に作った人を驚かすからくり人形 / 九代玉屋庄兵衛 p.8~9
- ・ 生き物の動きをロボットに: 工夫する喜びを体験する子どもたち(学校訪問) p.10~11
- ・ 日本発ベンチャー プロの仕事としてのロボットづくり / 高橋智隆 p.12~13
- ・ ロボットに会いたい! P.14~15

「アカデミック・ロードマップ」

日本ロボット学会誌 26(7)(通号 187) 2008.10

<Z531/R1>

- ・ 「アカデミック・ロードマップ」特集について / 國吉康夫 p.719
- ・ アカデミック・ロードマップに望むもの: 産学官ロードマップ・コミュニケーションを通じたナショナル・イノベーション・システムの構築 / 渡邊政嘉 p.720~721
- ・ ロボット分野アカデミック・ロードマップの統括 / 佐藤知正, 溝口理一郎, 富田豊, 内山隆 p.722~727
- ・ 人間系融合領域アカデミック・ロードマップ / 富田豊, 堀浩一, 西田佳史 p.728~731
- ・ サイボーグ(BMI/BCI) / 横井浩史 p.732~733
- ・ 障害者・高齢者福祉と人間系融合技術領域 / 山内繁 p.734~735
- ・ 日常生活のロボタイゼーション / 西田佳史, 本村陽一 p.736~737
- ・ 情報系複合領域アカデミック・ロードマップ / 國吉康夫, 沼尾雅之 p.738~741
- ・ 未来の計算機システム / 山口高平 p.742~743
- ・ 自律適応創発システム / 國吉康夫 p.744~745
- ・ 全人間シミュレーション / 山根克 p.746~747
- ・ ロボット化社会 / 永谷圭司 p.748~749
- ・ 工学系アカデミック・ロードマップ: 2050 年の社会を見据えて / 内山隆, 金子真, 國井康晴 p.750~751
- ・ 夢のダイナミックアクティブセンシング / 金子真

p.752

- ・ 宇宙ロボット / 國井康晴 p.753~754
- ・ 未来の安全ロボット技術 / 山田陽滋 p.755~756
- ・ 三次元視覚と人を見る技術 / 沢崎直之 p.757~758
- ・ 未来のマニピュレーション / 小俣透 p.759~760
- ・ 未来のヒューマノイド / 梶田秀司, 杉原知道 p.761~762

「第 25 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号」

日本ロボット学会誌 26(6)(通号 186) 2008.9

<Z531/R1>

- ・ 「第 25 回日本ロボット学会学術講演会論文特集号」特集について / 溝口博 p.469
- ・ ヘッドマウントステレオビジョンを用いたカメラ姿勢と環境モデルの同時推定手法 / 矢口裕明, 岡田慧, 稲葉雅幸 p.470~475
- ・ ユニヴァーサルデザイン・ウィズ・ロボットのコンセプト提案: 生活支援ロボットの家庭内における作業事例の検討 / 廣川潤子, 松日楽信人, 小川秀樹, 和田達也 p.476~484
- ・ ヒューマノイドロボットの揺れ動作が人の動作と印象へ与える影響 / 垣尾政之, 宮下敬宏, 光永法明, 石黒浩, 萩田紀博 p.485~492
- ・ 平面を移動する三次元ヘビ型ロボットの協調制御 / 田中基康, 松野文俊 p.493~501
- ・ ディスポーザブル型内視鏡把持位置決めロボット / 谷口和弘, 西川敦, 中越宏明, 小林武治, 数原幸平, 市原貴晴, 倉下直人, 青柳さやか, 杉野友啓, 関本貢嗣, 瀧口修司, 門田守人, 宮崎文夫 p.502~513
- ・ 無人自律ホイールローダ「山祇 4 号」によるすくい取り・積込作業: 作業制御と軌道制御 / 小谷内範穂, 皿田滋, 菅原一宏 p.514~521
- ・ 省エネルギーを目的とした適応的剛性調節による複数周波数成分の運動実現 / 植村充典, 川村貞夫 p.522~528
- ・ 独立成分分析に基づく適応フィルタのロボット聴覚への適用 / 武田龍, 中臺一博, 駒谷和範, 尾形哲也, 奥乃博 p.529~536
- ・ 認識行動共有知識ベースシステムにおける複数視覚特徴統合による物体認識 / 岡田慧, 小

- 島光晴, 稲葉雅幸 p.537~545
- ・ シングル CPU 用 ART-Linux 2.6 の設計と開発 / 石綿陽一, 加賀美聡, 西脇光一, 松井俊浩 p.546~552
- ・ 小型自律飛行ロボットを用いた災害時における情報収集システムの構築 / 鈴木太郎, 目黒淳一, 天野嘉春, 橋詰匠, 久保大輔, 土屋武司, 鈴木真二, 廣川類, 辰己薫, 佐藤幸一, 瀧口純一 p.553~560
- ・ 年齢別子ども転倒シミュレータによる遊具の転倒傷害危険度の可視化 / 宮崎祐介, 持丸正明, 西田佳史, 河内まき子, 宇治橋貞幸 p.561~567
- ・ 多重モデルを用いた路面摩擦係数推定に関する研究 / 綱島均, 林祐介, 丸茂喜高, 永井正夫, ポンサトーン ラクシンチャレンサク p.568~574
- ・ 三次元空間内における微生物のマイクロロボット応用に向けた制御フレームワークの提案 / 長谷川健史, 尾川順子, 奥寛雅, 石川正俊 p.575~582
- ・ 複数環境計測のための機能性ゲルツールのオンチップ作製 / 丸山央峰, 新井史人, 伊藤正樹, 中島正博, 福田敏男 p.583~589
- ・ 双腕宇宙ロボットによる回転体把持作業のハイブリッドシミュレーション / 高橋遼平, 佐藤大祐, 近野敦, 内山勝 p.590~598
- ・ 世界遺産「石見銀山」探査ロボットの開発と調査 / 久間英樹, 皆尾登志美, 福岡久雄, 内村和弘, 箕田充志, 石原恵利子 p.599~605
- ・ 狹隘部検査用連結型水中ビークルシステムの開発 / 岡田聡, 小林亮介, 山本広志, 小野幸彦 p.606~611
- ・ ロボットによる描画行為の再現 / 工藤俊亮, 小川原光一, ミティ ルチャヌラック, 高松淳, 池内克史 p.612~619
- ・ ラットのオペラント条件づけ場面におけるガントリー型刺激提示装置と小型移動ロボットの比較 / 増田悠一, 石井裕之, 栗栖俊二, 甲村篤志, 高西淳夫, 木村裕, 飯田成敏 p.620~625
- ・ 動加速度環境下における姿勢推定アルゴリズムの研究 / 鈴木智, 田原誠, 中澤大輔, 野波健蔵 p.626~634
- ・ 安定した接触を実現するアドミッタンス制御手法 / 武居直行, 野畑茂広, 藤本英雄 p.635~642
- ・ ステレオビジョンカメラを用いた同軸二重反転式ヘリコプタのモデリングと自律飛行制御 / 大平悠多, 王偉, 野波健蔵 p.643~650
- ・ メカノバイオニック微小ツールの構築: 骨格筋細胞による人工微小骨格の駆動実験 / 星野隆行, 森島圭祐 p.651~657
- ・ ヒューマノイドロボットHRP-3の開発 / 金子健二, 原田研介, 金広文男, 木村勉, 宮森剛, 赤地一彦 p.658~666
- ・ 昆虫背脈管組織を用いた長期間室温で駆動するバイオアクチュエータの創製 / 秋山佳丈, 寺田玲子, 岩淵喜久男, 古川勇二, 森島圭祐 p.667~673
- ・ シート状湾曲型空気圧ゴム人工筋の開発と肘部パワーアシストウェアへの応用 / 荒金正哉, 則次俊郎, 高岩昌弘, 佐々木大輔, 猶本真司 p.674~682
- ・ 凹凸吸着面対応型永久磁石ユニットの開発 / 鶴清, 広瀬茂男 p.683~690
- ・ ローラーウォーカーに関する研究: 脚軌道による推進特性の適応的調節 / 遠藤玄, 広瀬茂男 p.691~698
- ・ 複合遊星ギアを用いたロボットフィンガの新機構 / 石塚康孝, 小金澤鋼一 p.699~710
- ・ 触覚センサのための VDF オリゴマーの圧電特性 / 高嶋一登, 堀江聡, 向井利春, 石田謙司, 松重和美 p.711~717

「新世代ロボット特集」

技報 安川電気 72(2)(通号 279) 2008.9

<Z540/Y>

- ・ グリーン RT / 平井成興 p.55
- ・ 新世代ロボットによる新たなロボット市場の創生 / 小川昌寛 p.56~59
- ・ 新世代ロボット MOTOMAN-SIA,-SDA の開発 / 岡久学, 福留和浩, 岡威憲 p.60~65
- ・ 新世代ロボット MOTOMAN-SIA,-SDA の適用 / 岡久学, 米原敬祐, 伊藤雅人, 木下佑輔 p.66~71
- ・ 新世代ロボットの組立工程への適用 / 馬場天 p.72~78
- ・ 新世代ロボットの物流工程への適用 / 村井真二, 馬場天 p.79~83
- ・ ロボットの医療・介護福祉分野への展開 / 富崎

- 秀徳 p.84～88
- ・ 新世代ロボットの視覚と力覚／橋口幸男, 富崎秀徳, 半田博幸, 河野忠徳 p.89～94
- ・ MOTOMAN 用ロボットシミュレータ MotoSim EG-VRC／桑原康一, 日高武臣 p.95～98
- ・ サービスロボットの展開／松熊研司 p.99～103
- ・ ロボットの安全技術／松尾健治 p.104～108

「実装プロセス技術動向」

ロボット 184 2008.9

<Z531/R>

- ・ トータルな生産性向上を目指した実装ライン／杉内光喜 p.1～8
- ・ 次世代実装システム APC80／井上雅文 p.9～12
- ・ 普及期を迎えた小型モジュラーマウンタの動向／蔦宏 p.13～17
- ・ 実装プロセスの可視化による品質向上／大川直尚 p.18～23
- ・ 印刷機の高速クリーニングについて／渡辺昭彦 p.24～28
- ・ 電子部品の小型化に対応する印刷技術について／向井範昭 p.29～35
- ・ 高速高密度実装に対応した3次元印刷はんだ検査機 SOLLEAD／益田紀彦 p.36～40

「外科医の求めるロボットハンド」

バイオメカニズム学会誌 32(3) 2008.8

<Z494/B>

- ・ 特集「外科医の求めるロボットハンド」に寄せて／神野誠 p.124
- ・ 外科医の求めるロボットハンド／中辻隆徳, 橋爪誠 p.125～129
- ・ 外科医の求めるロボットハンド／森川康英 p.130～133
- ・ 臨床医療が求めるロボティクス／藤江正克, 小林洋 p.134～140
- ・ 新原理新概念に基づくマイクロナノ医用ロボティクスの展開／生田幸士 p.141～146
- ・ 低侵襲手術ロボットシステム／佐久間一郎 p.147～152
- ・ 腹腔内組立式ハンド／小俣透 p.153～157

「次世代ロボット共通プラットフォーム技術」

日本ロボット学会誌 26(5)(通号 185) 2008.7

<Z531/R1>

- ・ 「次世代ロボット共通プラットフォーム技術」特集について／大山英明 p.389
- ・ 次世代ロボットに向けた政府推進施策／村井健介, 大久保明 p.390～393
- ・ 次世代ロボット共通プラットフォーム技術の進展／佐藤知正, 松日楽信人, 大山英明 p.394～398
- ・ 分散コンポーネント型ロボットシミュレータ OpenHRP3／中岡慎一郎, 山野辺夏樹 比留川博久, 山根克, 川角祐一郎 p.399～406
- ・ 分散コンポーネント型ロボットシミュレータ・アーキテクチャー-RT コンポーネントを用いた実機と可換な制御ソフトウェア開発機能／安藤 慶昭, 中岡慎一郎, 神徳徹雄 p.407～410
- ・ 環境プラットフォーム「ロボットタウン」／長谷勉 p.411～414
- ・ ロボットタウンの共通プラットフォーム技術のメカニズム／倉爪亮, 村上剛司, 木室 義彦, 家永貴史, 馬場伸一, 殷中翔 p.415～419
- ・ ロボットタウンでの屋内屋外ロボットサービスの実現／千田陽介, 有田 大作, 足立勝, 横山和彦 p.420～422
- ・ 施設内外の人計測と環境情報構造化プラットフォーム／宮下敬宏, 神田崇行, 西尾修一, 萩田紀博 p.423～426
- ・ 関西環境プラットフォームの利用法／西尾修一, 神田崇行, 宮下敬宏, 篠沢一彦, 萩田紀博, 山崎達也 p.427～430
- ・ 環境と作業構造のユニバーサルデザイン／大場太郎 p.431～435
- ・ Universal Design with Robots 座談会／辻邦浩, 和田達也, 園山隆輔, 松日楽信人, 横井一仁, 大場光太郎 p.436～441

「触覚技術」

計測と制御 47(7) 2008.7

<Z535/K>

- ・ 人間共存ロボット RI-MAN の触覚センサシステム (事例紹介)／向井利春 p.597～600
- ・ 皮膚デバイス技術の応用事例 (事例紹介)／篠田裕之 p.611～615

「水中ロボットの最新動向」

Marine engineering マリンエンジニアリング 43(4)  
(通号 469) 2008.7  
<Z554/2>

- ・ 水中ロボットを作る楽しさ／浦環 p.517
- ・ 自律型海中ロボット“r2D4”による中央インド洋海嶺地溝帯への潜航／浦環, 永橋賢司 p.518～522
- ・ 自律型海中ロボット「TUNA-SAND」／中谷 武志, 浦環, 坂巻隆 p.523～526,
- ・ 自律型水中ロボット「トライドッグ1号」／巻俊宏, 近藤逸人, 浦環, 坂巻隆 p.527～530  
海洋最深部を探索する小型無人探査機 ABISMO の開発と将来／井上朝哉 p.531～534
- ・ 深海生物追跡探査機“PICASSO”の開発と展望／石橋正二郎 p.535～538
- ・ 深海巡航探査機「うらしま」の開発動向／百留忠洋 p.539～542
- ・ グライダー型海中ロボット／有馬正 p.543～546
- ・ 水陸両用型歩行ロボットを用いた自動汀線測量システム／田中敏成 p.547～552
- ・ 魚型ロボットの研究開発／山本郁夫 p.553～556
- ・ 屈曲型側ヒレ推進機構をもつ水中移動体：イカロロボット／戸田保幸 p.557～561
- ・ バリベックプロペラを用いた浅海域調査用海中ロボット：無線と細径ケーブルによるハイブリッド化／長嶋豊 p.562～565
- ・ 機雷掃討用 ROV S-10／廣田恵 p.566～570
- ・ 水中ロボコンの歩みと今後：持ち運べる水中ビークル開発の奨め／西村一 p.571～578

「ロボット技術の現状と展望」

電気評論 93 巻臨増(通号 524) 2008.7  
<Z540/D17>

- ・ わが国のロボット開発の動向と産業技術総合研究所のロボット技術／大場光太郎, 大山英明, 神徳徹雄, 梶田秀司 p.32～38
- ・ 災害救援のロボットシステム：レスキューロボットシステム／田所諭 p.39～44
- ・ 電力設備検査を目指した新技術への産業用ロボットの適用：形状ならいロボットを用いた 3 次

元 SQUID 非破壊検査／井澤和幸, 宮口賢司 p.45～49

- ・ 原子力発電プラント水中検査用ビークルの開発／米谷豊, 岡田聡 p.50～53

「溶接・接合をめぐる最近の動向：産業界の最近の動向と溶接工学(第Ⅱ部)」

溶接学会誌 77(5) 2008.7

<Z566/Y>

- ・ 溶接・接合及び関連機器 溶接システム／西川清吾 p.457～460
- ・ 構造製作 船舶・海洋構造物／宮崎建雄 p.461～464
- ・ 構造製作 圧力容器・化学プラント／鴨和彦 p.479～481
- ・ 構造製作 建設工作機械／堅田寛治 p.490～492

## ☆ 個別の論文

論文タイトル／著者名

雑誌名 巻号 発行年月 ページ

<当館請求記号>

### 産業用ロボットを支える要素技術

- ①産業用ロボットの要素技術とシステム技術の展開／増田良介 p.50～56  
産業用ロボットメーカーの技術的変遷(最新業界動向) p.57～61  
**機械設計** 52(11)(通号 762) 2008.10
- ②ロボット用アクチュエータ／鈴木康一 p.48～54  
ロボットの多軸化, 小型化のカギを握るアクチュエータ最前線(最新業界動向) p.55～57  
**機械設計** 52(12)(通号 763) 2008.11
- ③産業用ロボットのアーム構造／大道武生 p.44～49  
ロボットの用途拡大のカギを握るアーム機構(最新業界動向) p.50～53  
**機械設計** 52(13)(通号 764) 2008.12
- ④ロボットのエンドエフェクタ(把持機構)／毛利哲也 p.90～95  
作業の質を高めるエンドエフェクタの開発最前線(最新業界動向) p.96～99  
**機械設計** 53(1)(通号 765) 2009.1

⑤産業用ロボットにおけるセンサ／小室孝 p.50  
～54  
産業用ロボットの高度化を進める最新センサ技術(最新業界動向) p.55～59  
**機械設計** 53(2)(通号 766) 2009.2  
<Z531/K>

ロボットづくりの話あれこれ

(第1回)教育の場としてのロボットコンテスト／  
天野仁司  
**電気計算** 76(12)(通号 1030) 2008.11 p.37～40  
(第2回)技術者の意地／天野仁司  
**電気計算** 76(13)(通号 1031) 2008.12 p.43～48  
(第3回)モータの回転数で位置を認識しながら動くための機構／天野仁司  
**電気計算** 77(1)(通号 1032) 2009.1 p.41～46  
<Z540/D1>

関西発!ロボットテクノロジー都市の実現に向けて

(No.1)次世代ロボット普及の鍵を握る視点とアプローチ／石黒周  
**機能材料** 28(10)(通号 326) 2008.10 p.59～67  
(No.2)運動機能支援装具／小笠原司, 上田淳  
**機能材料** 28(11)(通号 327) 2008.11 p.59～68  
(No.3)企業ネットワークを活用したロボット開発／細見成人  
**機能材料** 28(12)(通号 328) 2008.12 p.62～67  
(No.4)人と機械の相乗効果を規範とする次世代ロボット再定義の試み／金岡克弥  
**機能材料** 29(1)(通号 329) 2009.1 p.65～73  
(No.5)ネットワークロボット／萩田紀博  
**機能材料** 29(2)(通号 330) 2009.2 p.63～69  
<Z501/K10>

産業用ロボット:産業用ロボット産業の国内市場動向と期待される展開(機械設計展望 2009)／山本聡 p.43～45  
サービスロボット:産業用ロボット産業の国内市場と期待される展開(機械設計展望 2009)／ロボナブル編集部 p.46～49  
**機械設計** 53(2)(通号 766) 2009.2  
<Z531/K>

ロボット技術の変遷と将来／向殿政男  
**電力マンスリー** 57(1)(通号 667) 2009.1 p.5～7  
<Z540/D8>

盛況だった'08 水中ロボットコンベンション／彦坂明孝, 西村一  
**日本深海技術協会会報** 2009(1)(通号 60) 2009.1 p.30～34  
<Z452/18>

移動ロボットによる統一座標系での広域分散カメラキャリブレーション／横矢剛, 長谷川勉, 倉爪亮, 村上剛司  
**電子情報通信学会論文誌D 情報・システム** 92(1)(通号 445) 2009.1 p.123～130  
<Z547/D>

4自由度パラレルメカニズム移動ロボット／山脇輔, 小俣透  
**日本機械学会論文集 C 編** 74 巻(748) 2008.12 p.2955～2961  
<Z530.4/N>

「おりひめ・ひこぼし」から 10 年, 日本の宇宙ロボットは? (特集ETS-VII「おりひめ」「ひこぼし」10年後の評価)／小田光茂  
**日本航空宇宙学会誌** 56(659) 2008.12 p.315～321  
<Z538/N>

癒しロボットの外観に関する感性解析:ロボットへの関わりと精神的健康度による差異の抽出／加藤千恵子, 石村光資郎  
**人間工学** 44(6) 2008.12 p.317～324  
<Z501/N4>

2007 年、世界で 650 万台のロボットが稼動 世界産業用ロボット市場動向まとまる／編集部  
**溶接技術** 56(12) 2008.12 p.80～83  
<Z566.6/Y2>

内視鏡外科手術の歴史 (特集 内視鏡外科手術の現況と今後の展望)／北島政樹  
**日本医師会雑誌** 137(9) 2008.12 p.1823～1828  
<Z490/N>

ゴムベローズを空気圧アクチュエータとして利用した管内走行マイクロロボット(特集 フルードパー  
ーとソフトメカニズム②)／大野学, 加藤重雄

**油空圧技術** 47(13)(通号591) 2008.12 p.46~49  
<Z534/Y>

ハチの行動解析を応用した衝突回避ロボットカー  
(最新技術・最新情報)

**自動車工学** 57(13) 2008.12 p.157~159  
<Z539/Z>

軟体動物型ゲルロボットを作る: 電場応答性高分子ゲルを用いた柔軟ロボットの設計(Best Shot 写真でひもとく未来材料)／大武美保子

**未来材料** 8(12) 2008.12 p.2~5  
<Z501.4/1>

ホンダが「歩行アシスト」を試作: 自動車組立ラインで効果を検証

**日経ものづくり** 651 2008.12 p.29  
<Z530/23> (1F ビジネス支援室)

ロボットカーによる建設現場における無人測量、および経路追従制御のための位置・姿勢推定技術／石山健二, 神谷剛志

**ヤマハ発動機技報** 44 2008.12 p.48~53  
<Z533/7>

顔ロボット (小特集 いま“顔”が面白い: 顔の画像処理とその応用)／小林宏

**映像情報メディア学会誌** 62(12)(通号723) 2008.12 p.1933~1937  
<Z548.8/T2>

装着型自立支援ロボットの量産開始

**科学技術動向** 92 2008.11 p.5  
<Z505/166>

レスキューロボットの研究／石田裕介, 石田悠斗, 中森絵美, 西村卓也, 眞真嶋温佳

**理工学と技術(関西大学理工学会誌)** 15 2008.11 p.77~80  
<Z505/213>

三次元歩行が可能な二足受動歩行ロボットの安定化に関する実験的検討／鈴木聡一郎, 蜂谷正泰

**バイオメカニズム学会誌** 32(4) 2008.11 p.239~246  
<Z494/B>

歩行補助ロボットにおける歩幅予測制御のためのヒューマンインタフェース(特集 ユビキタス社会を支えるシステム・情報技術)／香川高弘, 宇野洋二, 神谷俊光, 河村耕造

**計測自動制御学会論文集** 44(11) 2008.11 p.886~895  
<Z501/K>

吸着型窓清掃小型ロボットの開発(独立二輪駆動型壁面移動ロボットの姿勢制御)／三宅徹, 石原秀則, 庄司龍, 吉田俊一

**設計工学** 43(11) 2008.11 p.633~641  
<Z501.8/S>

「日本繊維機械学会第61回年次大会」「ロボットスーツ HAL の開発」「第17回繊維連合研究発表会」から／松尾達樹

**加工技術** 43(11)(通号506) 2008.11 p.680~686  
<Z587/K>

建設ロボット計測支援システムの実装・実験(第2報)(CMI報告)／上石修二

**建設の施工企画** 705 2008.11 p.92~94  
<Z513/K>

消防防災ロボットの活用を促進するための技術的研究(特殊災害に対する安全確保)／天野久徳

**消研輯報** 61 2008.11 p.40~43  
<Z524/S3>

レーザによる移動ロボットのナビゲーション／原圭吾, 前山祥一

**光アライアンス** 19(11)(通号218) 2008.11 p.30~35  
<Z535/17>

- サンスポットによるロボットコントロール (特集 サ  
ンスポット) / 西山裕之  
**理大科学フォーラム** 293 2008.11 p.22~27  
<Z405/26>
- ロボットコンテストを通じたものづくり教育 / 西野  
智路, 小林義和, 松田英昭  
**工学教育** 56(6) 2008.11 p.90~95  
<Z507.7/K5>
- 壁面付着物を有する大規模水路設備の内部点検  
技術の開発 (特集 保守管理) / 八代義信, 高林  
康樹, 佐々木学  
**Electric power civil engineering** 338 2008.11  
p.29~33  
<Z513/D1>
- 基礎教育からロボットオペレータまで技能訓練所  
で効率的に指導: 近畿車輛  
**溶接技術** 56(11) 2008.11 p.83~86  
<Z566.6/Y2>
- 屋外サービスロボットのセンサシステムの開発: カ  
メラとレーザレンジファインダを組み合わせたセン  
サシステム / 西田健  
**画像ラボ** 19(11)(通号 227) 2008.11 p.25~29  
<Z549/2>
- 東洋初のロボット「学天則」 / 長谷川能三  
**RikaTan** 2(11)(通号 647) 2008.11 p.46~47  
<Z400/1> (1F やさしい科学コーナー)
- ロボット協調動作のためのナビゲーション技術の  
開発 (第 2 報) ドッキングセンサの開発 / 島田智,  
鹿内佳人, 原紳, 川田正樹  
**栃木県産業技術センター研究報告** No.5  
2008.10 p.6~10  
<Z505/265>
- 二足歩行ロボットの走行歩容生成竹中 / 透中透,  
松本隆志, 吉池孝英  
**Honda R&D technical review** 20(2) 2008.10  
p.93~98  
<Z537/2>
- 第 10 世代対応大形ガラス基板搬送用クリーンロボ  
ット / 末吉智  
**ディスプレイ** 14(11)(通号 162) 2008.1 p.73~77  
<Z549/50>
- 小型ロボットによる自動車ドライブトレイン部品の  
機械加工後のバリ取り事例 / 守屋憲一 p.46~  
50  
医療用マイクロロボット開発の現状展望 / 楠田喜  
宏 p.51~53  
FA 総合ソリューションの提供によるモノづくりへ  
の貢献: 三菱電機名古屋製作所 p.57~58  
**ロボット** 185 2008.11  
<Z531/R>
- 青少年向け講座「夏休みフルードパワーロボット  
体験教室」(ニュース) / 加藤友規  
**フルードパワーシステム** 39(6) 2008.11 p.354~  
358  
<Z534/Y1>
- 知能ロボットの現状と課題 / 牧野正三  
**日立TO技報** 14 2008.10 p.2~5  
<Z007/42>
- 遠隔参加者の存在感を表現するコミュニケーシ  
ョンロボットシステム (特集 ユビキタス社会  
のテレワーク) / 鈴木雄介, 福島寛之  
**OK I テクニカルレビュー** 75(2)(通号 213)  
2008.10 p.22~25  
<Z540/O>
- ネット経路でモーション変更可能な二足歩行ロボ  
ットの開発  
(第 4 回) 新ロボット制御ライブラリ OpenRoads-nerve  
の概要 / 野沢利明  
**インターフェース** 34(8)(通号 374) 2008.8  
p.167~171  
(第 5 回) 実行時間指定付きコマンド要求 ReqOnce  
の詳細 / 野沢利明  
**インターフェース** 34(10)(通号 376) 2008.10  
p.188~191  
<Z535/I>

高度スタジオ番組制作技術の概要:協調撮影ロボット・IR マット・高精度映像合成技術の紹介／奥田誠, 三ッ峰秀樹, 大久保英彦

**放送技術** 61(10)(通号737) 2008.10 p.109~116  
<Z548/H>

空圧を用いた人命救助ロボット・機器の開発

／広瀬茂男, 青木岳史

**油空圧技術** 47(10)(通号588) 2008.10 p.48~56  
<Z534/Y>

医療用手術ロボット無線制御における無線通信への技術要求 (パネル討論:制御のための無線伝送)／滝沢賢一

**電子情報通信学会技術研究報告** 108(231)  
WBS2008-31 2008.10 p.19

ロボット制御に利用可能な無線規格と近距離通信における信頼性について:RFIDの読み取り率を例にして (パネル討論)／清水雅史

**電子情報通信学会技術研究報告** 108(231)  
WBS2008-32 2008.10 p.21~25

避け動作を含むロボットハンド自己衝突回避システム:避け動作,およびその方向について／古川隼人, 星野聖

**電子情報通信学会技術研究報告** 108(235)  
EID2008-26 2008.10 p.9~11

手首を含む上肢リハビリ装置を用いたリーチング動作計測および訓練システムの開発／大山裕基, 小田邦彦, 五十棲士朗, 民田和也, 菊池武士, 古荘純次

**電子情報通信学会技術研究報告** 108(254)  
WIT2008-38 2008.10 p.35~40  
<Z547/D3>

第15回かわさきロボット競技大会:優勝は憐Vanadis(KHK 歯車工房)

**機械設計** 52(11)(通号762) 2008.10 p.3  
<Z531/K>

ロボット・マニピュレーションの基礎 (はじめての精密工学)／相山康道

**精密工学会誌** 74(10)(通号886) 2008.10 p.1042~1045  
<Z535/S>

2台の車両型移動ロボットから構成される協調搬送システムのパラメトリック曲線を用いた経路追従フィードバック制御系の設計／山口博明, 森将人, 河上篤史

**計測自動制御学会論文集** 44(10) 2008.10 p.819~828  
<Z501/K>

インタビュー「海のロボット」自律型無人探査機「うらしま」(シリーズ:挑戦)／月岡哲

**宙舞** 63 2008.10 p.42~47  
<Z537/25>

“ロボットタウン”のしくみ／長谷川勉

**JSTNews** 5(7) 2008.10 p.10~11  
<Z507/20>

ロボットの長時間活動を実現するためのバッテリーサポートシステムの開発／斎藤康夫, 浅井孝平, 崔龍雲

**電気学会論文誌 C 電子・情報・システム部門誌** 128(10) 2008.10 p.1557~1566  
<Z540/D>

マイクロ技術と先端医療 (特集 先進医療に向けたマイクロ技術)／村田正治, 橋爪誠

**電気学会論文誌 E センサ・マイクロマシン部門誌** 128(10) 2008.10 p.369~372  
<Z540/D>

自己位置推定のための散策型ロボットによる電子タグ埋設位置推定／千田陽介, 財部修平, 木室義彦, 長谷川勉 p.2512~2520

連続DPを用いたユニバーサルロボットハンドによる回転操作中物体の外周形状識別／中本裕之, 小林太, 今村信昭, 白沢秀則, 小島史男 p.2521~2527

**日本機械学会論文誌 C 編** 74(746) 2008.10  
<Z530.4/N>

ロボットによる物体のマルチモーダルカテゴリゼーション／中村友昭, 長井隆行, 岩橋直人

**電子情報通信学会論文誌 D 情報・システム** 91(10)(通号442) 2008.10 p.2507~2518  
<Z547/D>

ETロボコン 2008 九州地区大会参加報告／梅野  
晶裕, 小田慧介, 坂本眸, 嶋村翔, 中村尚香  
**九州産業大学情報科学会誌** 7(1) 2008.10 p.34  
～36  
<Z007/78>

歯科患者ロボット:治療時における腕動作／石黒  
貴士, 高橋文彦, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏  
文, 榎宏太郎, 宮崎芳和, 間所睦, 丹澤毅, 高  
西淳夫 p.17～22

成長するロボットの研究:身長, 体重, 体形が変化  
するヒューマノイドロボットの開発／今井英範,  
横田景史, 高信英明, 鈴木健司, 三浦宏文  
p.23～28

群知能ロボットの研究:集積型移動機構の開発／  
二上将直, 時田拓明, 高信英明, 鈴木健司, 三  
浦宏文, 稲田喜信 p.29～36

英会話ロボットとそのシナリオの印象／一柳亜衣,  
椎塚久雄 p.187～190  
**工学院大学研究報告** 105 2008.10  
<Z505/K18>

西日本工業大学における飛行ロボットの研究／炭  
田潤一郎  
**西日本工業大学紀要** 38 2008.9 p.11～20  
<Z505/N7>

手ジェスチャを用いた移動ロボットの直感的動作  
指示インタフェース(第2報)／深谷健一, 渡部敦,  
佐藤俊輔, 斉藤大起  
**工学研究(北海学園大学大学院工学研究科紀  
要)** 8 2008.9 p.41～46  
<Z505/284>

海中ロボットを利用する次世代海底地殻変動観  
測システムの開発／望月将志, 浅田昭, 浦環, 藤  
田雅之  
**測地学会誌** 54(3) 2008.9 p.189～197  
<Z448/S1>

ソナーを用いたロボットの通行可能領域検出:距  
離値と反射波の積分値を利用した問題解決(解説  
超音波センサ)／江丸貴紀  
**超音波 techno** 20(5) 2008.9-10 p.61～64  
<Z501/57>

ロボット・ベースド・ラーニング情報技術を身につ  
けた機械技術者の育成に向けて／花島直彦, 山  
下光久, 風間俊治, 湯浅友典, 新井田要一, 相津  
佳永, 疋田弘光  
**工学教育** 56(5) 2008.9 p.17～24  
<Z507.7/K5>

大都市大震災軽減化特別プロジェクトで開発され  
たロボット技術(特集 防災・災害復旧)／田所  
諭 p.44～49

T-53 援童(中越沖地震災害復旧活動報告)(特集  
防災・災害復旧)／馬場勝之, 久米康歳 p.50  
～54

検知・探査災害対策用ロボット(特集 防災・災害  
復旧)／津久井慎吾 p.55～60  
**建設の施工企画** 703 2008.9  
<Z513/K>

ロバスト性を考慮した倒立振子型移動ロボットの  
高速移動制御／畠山直也, 島田明 p.721～  
728

ハイブリッド型適応機構を用いたロボットマニピュ  
レータの反復学習制御:2次元適応制御の応用  
／宮里義彦 p.735～742  
**計測自動制御学会論文集** 44(9) 2008.9  
<Z501/K>

人間共生ロボット開発への取り組み(professional  
report)／細田祐司  
**日立評論** 90(9)(通号 1040) 2008.9 p.774～779  
<Z540.5/H>

第13回北京エッセン国際溶接切断展示会報告  
(じょうほう通)／渡辺博久, 恵良哲生  
**溶接学会誌** 77(6) 2008.9 p.599～605  
<Z566/Y>

第18回ISO10218(ロボットの安全性)プロジェクト  
チーム会議報告(報告)／橋本秀一 p.41～46  
韓国ロボット統計(2008年1月～6月)(海外情報)  
／韓国工作機械工業協会 p.50～51  
月産100台規模の新工場を竣工:日立ハイテクイ  
ンスツルメンツ(正会員事業所紹介) p.54～55  
**ロボット** 184 2008.9  
<Z531/R>

消防防災ロボットの現状と展望(技術解説)／天野久徳

映像情報メディア学会誌 62(9)(通号 720) 2008.9 p.1391～1395

<Z548.8/T2>

観測に一樣な誤差を生じるモデルでの自律分散

ロボット群の一点収束について／山本健太, 泉泰介, 片山喜章, 犬塚信博, 和田幸一

電子情報通信学会技術研究報告 108(206) COMP2008-29 2008.9 p.39～45

偶数台の自律分散ロボット群に対するリング上

での一点集合問題について／羽場康太郎, 泉泰介, 片山喜章, 犬塚信博, 和田幸一

電子情報通信学会技術研究報告 108(206) COMP2008-30 2008.9 p.47～54

4台の自律分散ロボット群による正方形形成に

ついて／橋本圭太, 泉泰介, 片山喜章, 犬塚信博, 和田幸一 p.55～62

電子情報通信学会技術研究報告 108(206) COMP2008-31 2008.9

<Z547/D3>

脳神経外科手術支援ロボット「NeuRobot」の改良について(特集 医療と画像処理)／後藤哲哉, 本郷一博

画像ラボ 19(9)(通号 225) 2008.9 p.63～67

<Z549/2>

レーザーでエネルギーを伝送する : 災害救助

ロボットから宇宙での活用まで(現代「ものづくり」考)／河島信樹

未来材料 8(9) 2008.9 p.2～6

<Z501.4/1>

フェロモン場を用いて誘引を行うロボット群の開発

／藤澤隆介, 今村光, 橋本敬, 松野文俊  
情報処理学会研究報告 2008(85) MPS-71 2008.9 p.37～42

参加者の身体性を表現する遠隔会議支援ロボット

システムの評価／鈴木雄介, 福島寛之, 深澤伸一, 竹内晃一

情報処理学会研究報告 2008(91) DPS-136 2008.9 p.113～118

<Z007/49>

駆動トルクに着目したフレキシブルマニピュレー

タの軌道計画／阿部晶 p.2246～2253

空気圧駆動型腕相撲ロボットシステムの開発／山

田貴志, 渡辺富夫 p.2264～2271

動歩行するヒューマノイドロボットの干渉回避計画

／原田研介, 服部静子, 比留川博久, 森澤光晴, 梶田秀司, 吉田英一 p.2272～2280

ロボット動作支援のためのインテリジェントマーク

とその認識デバイスの開発／柴田光宣, 五福明夫, 亀川哲志 p.2331～2333

日本機械学会論文誌 C 編 74(745) 2008.9

<Z530.4/N>

ウナギの泳ぎ方に学んだ水中ロボットの開発

(科学教養講座)／稲垣詠一

理大科学フォーラム 25(8)(通号 290) 2008.8

p.46～52

<Z405/26>

ハプティックロボットセンサの MCF ゴムにおける伸張状態下での導電性に関する研究／島田邦雄, 鄭耀陽

日本機械学会論文集 B 編 74(744) 2008.8

p.1748～1754

<Z530.4/N>

欧州最大の産業用ロボット見本市「AUTOMATICA

(オートマティカ)2008」に見る最新ロボットビジネス

機械設計 52(9)(通号 760) 2008.8 p.1～3

<Z531/K1>

歩行動作に伴う特徴量変化を用いた回転対象物の追従ビジュアル歩行の提案と実証／浅野洋介,

河村篤男

電気学会論文誌 D 産業応用部門誌 128(8)

2008.8 p.1020～1028

<Z540/D>

腕型ロボットを脳で制御する／John F. Kalaska

Nature digest 5(8) 2008.8 p.25～27

<Z405/60>

擬似感性:ロボットの持つ感性とは／富山健

日本音響学会誌 64(8) 2008.8 p.481～488

<Z424/N>

ロボット操作者が感じる社会的テレプレゼンスの分析／村上友樹, 中西英之, 野上大輔, 石黒浩  
**情報処理学会研究報告** 2008(79) HCI-129  
2008.8 p.27~34  
<Z007/49>

部品供給を目的とした手渡しロボットシステムのためのヒューマン・マシン・インタフェース／亀田昌宏, 神代充, 柴田論, 山本智規  
**日本経営工学会論文誌** 59(3) 2008.8 p.214~221  
<Z509/N1>

レスキューロボット研究開発の最新動向／土井智晴  
**機械の研究** 60(8) 2008.8 p.826~836  
<Z530/K4>

情動モデルを用いたパートナーロボットに関する研究: 仮想現実空間の構築と人間との相互作用 (特集 ソーシャルインテリジェンス)／久保田直行, 脇阪史帆, 小嶋宏幸  
**知能と情報** 20(4)(通号 109) 2008.8 p.449~459  
<Z410/6>

空気圧シリンダを利用した跳躍型 4 足ロボット「AirHopper」の開発／太田祐介, 菊池文孝, 広瀬茂男, 米田完  
**設計工学** 43(8) 2008.8 p.447~456  
<Z501.8/S>

人間との相互作用に基づくヒューマノイドロボット上の語順と挙動のオンライン学習／佐藤彰洋, 賀小淵, 小倉和貴, 長谷川修  
**電子情報通信学会論文誌 D 情報・システム** 91(8)(通号 440) 2008.8 p.2045~2060  
<Z547/D>

今日から我が家もロボット研究室:ものづくりを通じた学びのススメ(最終回)自分のアイデアを形にしよう!／岡田晃次  
**RikaTan** 2(7)(通号 643) 2008.7 p.44~47  
<Z400/1> (1F やさしい科学コーナー)

移動ロボットにおけるセンサ形態と制御系の同時設計法／杉浦孔明, 川上浩司, 片井修  
p.1154~1161

配置不明なタグを用いた自己位置推定／千田陽介, 木室義彦, 財部修平, 長谷川勉 p.1212~1221

仮想空間を利用した実空間のロボットのタスク学習／坪根正, 栗本健一, 杉山晃一, 和田安弘 p.1222~1230

**電気学会論文誌 C 電子・情報・システム部門誌** 128(7) 2008.7  
<Z540/D>

ベルト状プーリの近似モデルを用いた 1 リンク腱駆動ロボットの順運動学／名切大, 中村豪, 木野仁

**日本機械学会論文集 C 編** (743) 2008.7  
p.1834~1840  
<Z530.4/N>

生活を支援するロボットとユーザとの会話場面で形成される印象の検討／藤木大介, 上田博唯, 近間正樹 p.445~452

腹腔内組立式 3 指 5 自由度ハンド／大嶋律也, 高山俊男, 小俣透, 大谷俊樹, 小嶋一幸, 高瀬浩造, 田中直文 p.453~461

**日本ロボット学会誌** 26(5)(通号 185) 2008.7  
<Z531/R>

ユーザの愛着を促すインタフェース“あるくま”／棟方渚, 小松孝徳, 松原仁 p.15~20

ロボットをメディアとしたエンタテインメントコンテンツの可能性／坂本大介 p.21~24

複合現実環境におけるロボットの動作表現／杉本麻樹, Danial Keoki Bin Mohammad Rosly, 永谷直久, 清水紀芳, 常盤拓司, 稲見昌彦 p.25~26

**情報処理学会研究報告** 2008(62)  
EC-10 2008.7

<Z007/49>

宇宙ロボットの制御技術: 遠くの極限環境における実例 (特集 社会を支える制御技術)／小田光茂

**電気学会誌** 128(7) 2008.7 p.423~426  
<Z540.5/D2>

シミュレーション技術の活用が開発サイクルを加速する(特集:開発プロセスを円滑化するメカ・エレキ・ソフト連携 成功のポイント)(事例4 アーク溶接ロボット:安川電機)

**機械設計** 52(8)(通号759) 2008.7 p.54~59  
<Z531/K>

移乗支援ロボット用パワー・モーションアシスト技術の開発(特集 ヘルスケア)/久米洋平, 河上日出生

**Matsushita Technical Journal** 54(2) 2008.7  
p.120~122  
<Z540.5/M2>

アーク溶接ロボット 安川電機 シミュレーション技術の活用が開発サイクルを加速する(特集 開発プロセスを円滑化するメカ・エレキ・ソフト連携成功のポイント)

**機械設計** 52(8)(通号759) 2008.7 p.54~59  
<Z531/K1>

双腕ロボットの開発/菅野豊明, 坂本禎人, 古島和幸

**Nitto technical report** (68) 2008.7 p.14~19  
<Z535/N7>

登録者発見!警備ロボットに「顔認証技術」搭載登録:要注意人物をカメラで発見認識し警備員へ通報/下笹洋一

**検査技術** 13(7) 2008.7 p.55~59  
<Z501/73>

空気圧ロボットのための触覚感性を持った人工指の研究/吉満俊拓, 小山紀

**日本フルードパワーシステム学会論文集** 39(4)  
2008.7 p.74~80  
<Z534/Y1>

物理シミュレーションの高速化とその応用に関する研究/登尾啓史

**大阪電気通信大学研究論集 自然科学編** 43  
2008.7 p.79~86  
<Z405/O>

質問にお答えします:技術サービスの最前線からロボット加工

(第1回)ロボット編/西川清吾

**溶接技術** 56(7) 2008.7 p.126~129

(第2回)ロボット編/西川清吾

**溶接技術** 56(8) 2008.8 p.117~121  
<Z566.6/Y2>

ロボットシーム溶接機の開発と適用(特集 2008 国際ウエルディングショーに見る新技術・製品)/古川一敏

**DELMIA V5 Robotics** のアーク溶接ロボットへの適用/佐藤紀之 p.94~98

**溶接技術** 56(7) 2008.7  
<Z566.6/Y2>

ロボットインタフェースを利用した非同期コミュニケーションの保育への適用及びその評価/河田博昭, 高野陽介, 岩田義行, 金丸直義, 山田智広, 阿部匡伸, 手塚博久

**電子情報通信学会技術研究報告** 108(156)  
OIS2008-17 2008.7 p.1~6  
<Z547/D3>

ロボットと環境のインタラクションに基づく物体認識システム/中村明生, 鳥羽昭光 p.153~160

マルチホップ無線通信機構を持つ移動センサロボット群の協調動作実現手法/横山智紀, 桧垣博章 p.177~182

大規模災害救助を支援するロボットセンサネットワーク/戸辺義人, 鈴木剛, 瀬崎薫, 川端邦明, 羽田靖史 p.225~234

**[東京電機大学]総合研究所年報** 27 2008.7  
<Z540/8>

小中学生対象のロボット競技世界大会レポート:FLL Open Asian Championship 2008/山下博之  
**情報処理** 49(7)(通号521) 2008.7 p.818~823  
<Z501.9/Z1>

## ☆ 講演論文集

誌名

<当館請求記号>

日本ロボット学会学術講演会 CD-ROM 版

<Z531/N5>

[日本機械学会]年次大会講演論文集

<Z530/4>

ロボティクスシンポジウム予稿集

<Z548/34>

精密工学会(春・秋)季大会学術講演会講演論文集

<Z535/S7>

電気学会産業応用部門大会講演論文集

<Z540/26>

電子情報通信学会総合大会講演論文集

<Z547/D14>

[情報処理学会]全国大会講演論文集

<Z535/Z2>

人工知能学会全国大会論文集 CD-ROM 版

<Z535/Z4>

システム制御情報学会研究発表講演会講演論文集

CD-ROM 版 <Z531/S4>

電気学会全国大会講演論文集

<Z540/D11>

ファジィシステムシンポジウム講演論文集 CD-ROM

版 <Z410/7>

## ☆ インターネット情報

経済産業省「ロボット産業政策研究会」

<http://www.meti.go.jp/policy/robotto/index.html>

NEDO 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト

<http://www.nedo.go.jp/activities/portal/p08013.html>

日本ロボット工業会

<http://www.jara.jp>

産業技術総合研究所

[http://www.aist.go.jp/index\\_ja.html](http://www.aist.go.jp/index_ja.html)

東京大学

[http://www.u-tokyo.ac.jp/index\\_j.html](http://www.u-tokyo.ac.jp/index_j.html)

東北大学

<http://www.tohoku.ac.jp/japanese/>

大阪大学

<http://www.osaka-u.ac.jp/>

Honda ASIMO オフィシャルサイト

<http://www.honda.co.jp/ASIMO/>

三菱電機 産業用ロボット

<http://wwwf2.mitsubishielectric.co.jp/robot/index.html>

安川電機

<http://www.e-mechatronics.com/product/robot/index.jsp>

ネットワークロボットフォーラム

<http://www.scot.or.jp/nrf/>

国際電気通信基礎技術研究所(ATR)

<http://www.atr.jp/>

次世代ロボット開発ネットワークRooBO(ローボ)

<http://roobo.com/>

日刊工業新聞社 robonable ロボナブル

<http://www.robonable.jp/>