

視覚と行動の end-to-end 学習により経路追従行動を模倣する手法の提案 シナリオ駆動型ナビゲーションのための学習フレームワークの構築と検証

English Title: Times New Roman, 12pt

-English Subtitle: Times New Roman, 10pt-

正 石黒 巧 (千葉工大)
学 ()

Takumi ISHIGURO, cit
name, cit

Papers submitted must be original, and previously unpublished. The responsibility for the contents of published articles rests solely with the authors and not the society. Copyright of the papers published belongs to the JSME (Japan Society of Mechanical Engineers). [Abstract: Times New Roman, 9pt, 100-150words]

Key Words: Robot, Manipulation,... (no more than five words) [Times New Roman, 9pt]

1 緒言 (大見出し: ゴシック体・10pt・ 強調文字・中央寄せ)

本文: 明朝体・9pt (欧文 Times New Roman, 9pt) 文字間隔は 1 行 26 文字程度、行間隔は 4.2mm 程度にして下さい。

1.1 論文作成に関する注意事項を以下に示します。(中見出し: ゴシック体・9pt・強調文字・左寄せ)

- 用紙サイズ: A4 (210 × 297mm) とします。
- 用紙マージン: 上下 25mm。日本語表題から **Key Words** までの 1 段組の部分は、左右 25mm 以上空けて下さい。本文からは 2 段組とし、左右 15mm、段間は 6mm とします。
- 文字のフォント、大きさ: 表 1 を参照下さい。
- 図の画質: 300dpi 以上の画質の高いものにして下さい。
- 図・表のタイトル: 図のタイトルには「Fig. # English title」、表のタイトルには「Table # English title」という形式を用い、文中ではそれぞれ「図 #」、「表 #」という表現にして下さい。
- グラフの軸タイトル: 各軸のタイトルに変数記号だけを記述するのは避けて下さい。図 1 に示すように、軸を表す語句ならびに単位を記入して下さい。
- 式: 以下に示すように、右寄せで番号をふり、式は中央に配置して下さい。文中では「式 (1)」と表現して下さい。

$$M\ddot{r}_{str1} + F_{frk} = Mg \quad (1)$$

- 単位: SI 単位系とします。
- 本文中に文献を引用する場合、引用を表す語句や文の後ろに文献番号 (例えば [1]) を振って下さい。文献を主語や目的語などに用いる場合、「文献 [1] では、…」などのようにして、番号のみの表現を避けて下さい。
- 連名の場合には講演発表者氏名の前に 印をつけて下さい。
- 作成した論文は PDF ファイル形式に変換し、PDF ファイルのみを学会本部へ提出して下さい。PDF ファイルの提出は本講演会ホームページ記載のアップロードのページの指示に従って下さい。

ただし、PDF ファイルの容量は 2MB 以下、論文のページ数は 2 頁以上 4 頁以下とします。なお、印刷原稿の提出は不要ですので、郵送しないで下さい。

講演番号、講演会名、ページ番号は記載しないようにして下さい。

Table 1 Type size and typefaces for papers

適用場所	日本語	欧文
標準のフォント	明朝体 9pt	Times New Roman 9pt
日本語表題	ゴシック体 14pt	Arial 14pt
日本語副表題	ゴシック体 12pt	Arial 12pt
英語表題	-	Times New Roman 12pt
英語副表題	-	Times New Roman 10pt
日本語著者名	明朝体 10pt	-
英語著者名	-	Times New Roman 9pt
アブストラクト・キーワード	-	Times New Roman 9pt
大見出し	ゴシック体 10pt	Arial 10pt
中見出し	ゴシック体 9pt	Arial 9pt
図・表の番号・タイトル	-	Times New Roman 9pt
文献	明朝体 8pt	Times New Roman 8pt

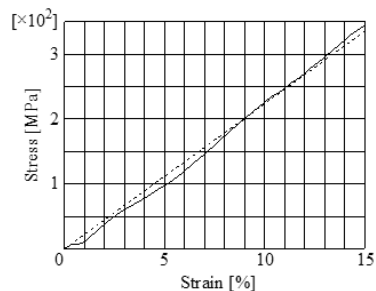


Fig.1 Tensile stress-strain diagram

参考文献

- [1] 新宿大五郎, 渋谷次郎, 東京 学, “キャストイングマニピュレーションに関する研究 (第 1 報, 可変長の紐状柔軟リンクを有するマニピュレータの提案とそのスイング制御法)”, 機論 C 編, vol.64-626, pp.3854-3861, 1998.
- [2] Shinjuku, D., Shibuya, J. and Tokyo, M., “Swing Motion Control of Casting Manipulation,” *IEEE Control Systems*, vol.19-4, pp.56-64, 1999.