

## S I 2 0 0 4 講演予稿集CDのコンテンツに関するお詫びと訂正

去る2004年12月17～19日に開催されましたS I 2 0 0 4講演会において出版した講演予稿集CD-ROMにつきましたて、CDコンテンツに誤りのある事が判明いたしました。誤りの内容は以下の用紙に記載されている通りとなっております。お詫びして訂正させていただきます。

この件につきまして、当該原稿の著者の方々をはじめ、関係者の皆様に多大なご迷惑をおかけした事を深くお詫び申し上げます。

S I 2 0 0 4 出版委員長 稲垣 克彦 (東海大学)

### CDコンテンツに関する訂正

本CDにおきまして、以下のセッションの4講演分の予稿PDFのファイル名に誤りがあり、htmlコンテンツからのリンクが正常に機能しません。お手数ですが、これらのPDFファイルにつきましては下記に示す「実際のファイル名」に直接アクセスして下さい。

セッション番号とセッション名：**314 バイオミメティックシステム(2)**

オーガナイザおよび司会：**向井利春(理研)**

#### 1) 講演番号：314-1

主題： Human-Machine Interactive Reinforcement Learning for Image Retrieval

著者： ○Jianbo SU (BMC, RIKEN), Fang Liu (Shanghai Jiaotong Univ.), Zhiwei Luo (BMC, RIKEN)

キーワード： Image retrieval, Reinforcement Learning, Human-Machine Interaction

htmlコンテンツにおけるリンク名：**314\_1.pdf** → **実際のファイル名：¥pdf¥313\_6.pdf**

#### 2) 講演番号：314-2

主題： A new force/stiffness distribution scheme for compliant manipulations by multi-fingered robot hands

著者： ○Kumazaki, Kenta (Nagoya Univ.), Svinin, Mikhail (RIKEN), Kim, Byoung-Ho (RIKEN), Hosoe, Shigeyuki (Nagoya Univ., RIKEN)

キーワード： Multi-fingered hands, Compliance control, Optimization

htmlコンテンツにおけるリンク名：**314\_2.pdf** → **実際のファイル名：¥pdf¥313\_7.pdf**

#### 3) 講演番号：314-3

主題： 冗長自由度アームの自然なリーチング運動と障害物回避

著者： ○関本昌紘 (立命館大学), 有本卓 (立命館大学), 小澤隆太 (立命館大学)

キーワード： reaching problem, redundant, obstacle avoidance

htmlコンテンツにおけるリンク名：**314-3.pdf** → **実際のファイル名：¥pdf¥313\_8.pdf**

#### 4) 講演番号：314-4

主題： ハイブリッドシステムの追跡制御に関する考察

著者： ○尹英杰 (理化学研究所), 細江繁幸 (名古屋大学)

キーワード： hybrid system, tracking control, internal model principle

htmlコンテンツにおけるリンク名：**314-4.pdf** → **実際のファイル名：¥pdf¥313\_9.pdf**

※点線でお切り取りいただくと、CDジャケットと一緒にCDケースに収納することができます。