

[2]講演概要の作成

- (1)講演の概要は、200字以内で作成すること。
- (2)講演概要集では、「講演概要集の完成イメージ」のように印刷されるので、分かりやすい文章で表現すること。
- (3)ローマ数字（Ⅱ,Ⅶ）, 丸付き数字, 罫線, 特殊な組み合わせの記号（ml, kg, (株)）, 自分で作成した外字, 組文字, 半角カタカナ, 丸文字などは使用しないこと。
- (4)講演の概要を表現した画像を1枚作成(およそ500Kバイト以下)すること。講演概要集に掲載されるので、わかりやすい図を準備すること。GIF形式あるいはJPG形式の画像ファイルを作成する。
- (5)縦横比が横4対縦3の横長の画像（印刷時のサイズ80mm×60mm）を作成すること。中に文字を含める場合、印刷したとき10pt以上になるように。なお送付された画像は運営委員会で拡大縮小の処理を行う。また概要集は白黒印刷で、印刷される画像の品質は保証しかねるのでご承知おきたい。

[3]予稿原稿の投稿規定

- (1)提出期限： 7月25日（土曜日）
- (2)提出方法とファイルフォーマット：PDFファイルによる原稿のみ。電子メールで送信のこと。
- (3)執筆要領
 - ①予稿原稿作成にあたっては実践協会HP神奈川大会よりWord版書式をダウンロードして作成すること。Word以外のソフトで作成する著者は、PDF版の書式にしたがうこと。
 - ②提出された予稿原稿はそのまま予稿集に掲載するので、著者自身が責任をもって確認のこと
- (4)PDFファイル作成上の注意事項
 - ①予稿原稿ファイルはPDF原稿のみ受付ける。それ以外の原稿ファイルは一切受付けない。
 - ②ファイル容量は2MB以下、ファイル名称は「原稿ID.pdf」とする。
- (5)PDFファイル作成手順

運営委員会では例年予稿原稿の確認作業に多大な時間を要しているため、予稿原稿の変更を繰り返し依頼することがないように、下記手順にしたがってPDFファイルを作成するようご協力をお願いしたい。

 - ①PDFファイル作成ソフトを準備すること。
 - ②PDFファイルにはセキュリティを設定しないこと。
 - ③PDFファイルを紙に印刷し、十分な画質であることを確認すること。予稿原稿の画質を落とし過ぎないように、著者自身で必ず確認すること。
 - ④印刷した予稿原稿で上下左右の余白を必ず確認すること。
（上：18mm, 下：20mm, 左右：20mm）
 - ⑤作成したPDFファイルの名称は必ず「原稿ID.pdf」とすること。

[4]予稿原稿送信先

原稿IDの名称で保存されたPDFファイルを電子メールで下記宛に送付のこと。
送付メールのタイトルの先頭には、原稿IDを付記すること。

E-mail : jissen2009kanagawa@yahoo.co.jp (神奈川大会予稿原稿受付専用アドレス)
神奈川大会運営委員会委員 中国職業能力開発大学校 原 宛

（上記電子メールアドレスは、神奈川大会の予稿原稿送付のみにしか使えない。）

[5]講演概要集の完成イメージ

講演概要集は、別添 資料に示すようなイメージで作成する。
講演全体を分かりやすく理解してもらえるような講演概要と代表的な図を1枚用意すること。

7 予稿原稿の審査

[1]審査の目的

研究発表会の趣旨に合致しているかどうかを判定することを目的とする.

あくまでも「趣旨に合致しているかどうか」をみるものであり、専門的、技術的、考え方等の内容に手を加えるものではない.

[2]審査の方法

研究発表会運営委員会が審査を行う.

[3]審査後の依頼

審査の結果、趣旨に合致しない場合には、修正等について発表申込者と相談する.

8 その他

[1]発表会に関する問い合わせ先

(社) 実践教育訓練研究協会「研究発表会係」
〒185-0021 東京都国分寺市南町2-18-36-203
TEL 042-300-1651 、FAX 042-300-1652 E-mail jissen@nifty.com

[2]宿泊について

発表者（発表会参加者を含む）の宿泊については、運営委員会および実践協会「研究発表会係」では予約等宿泊に関する取り扱いはしない.

実践協会HP神奈川大会「宿泊場所」を参照のこと.

別添 講演概要集の完成イメージ資料

機 械 系

1 日 目 ・ 第 A 室 午後 計測・制御・ロボット

A-1

13:00-13:20

クローラ型移動機構を有する移動ロボット実験用プラットフォームの開発

○実践太郎^{*1}, 職業花子^{*2}

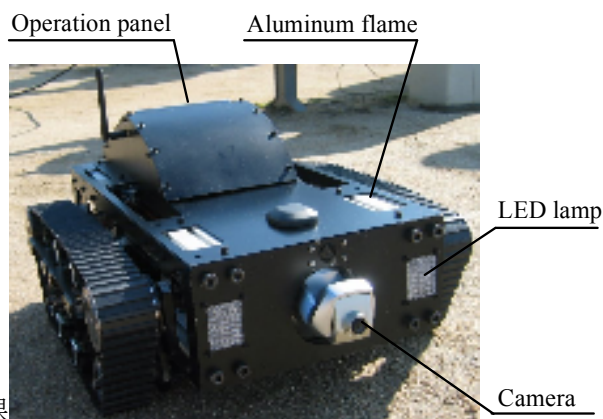
現在行われている位置制御やナビゲーションの研究条件は, 閉空間や特定条件下で行うことを目的としており, 実環境におけるナビゲーションは研究例が少なく, また確立された手法は未だに提案されていない. そこで著者らは実環境でナビゲーション実験や研究開発を行えるための移動ロボットプラットフォームを開発した. 本報においては, 開発した移動ロボット実験用プラットフォームの技術要素と将来展望について述べる.

所 属: ^{*1} 職業能力開発総合大学校東京校 応用課

(〒187-0035 東京都小平市小川西町2-32-1)

^{*2} 中国能力開発大学校 応用課程 生産機械システム技術科

E-mail: jitaro@jissen.or.jp



1 日 目 ・ 第 A 室 午後 計測・制御・ロボット

A-2

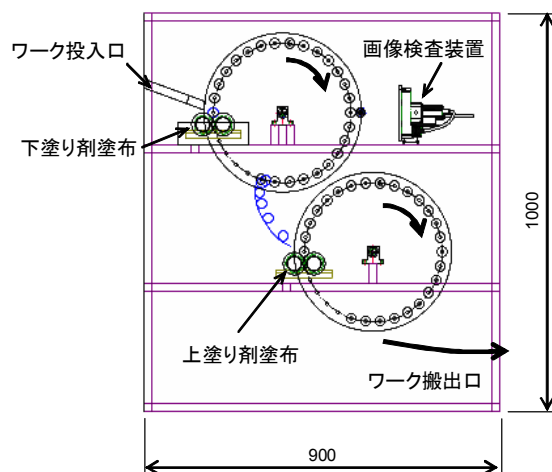
13:20-13:40

ゴムローラパイプの接着剤塗布検査装置の開発

○教育次郎

本課題は, エンジンマウントや足回りの金属部品を製造している A 社より, ゴムブッシュと金属の接着剤塗布製造工程の簡略化に関する技術相談をもとに取り組んだ. 製造工程の簡略化は保守・管理や製造スピードに大きな影響を与え, コストダウンの大きな原動力となるため期待も大きい.

本報では我々が提案した装置について, 仕様・機能について述べるとともに, 工程簡略化の一手法について示す.



所 属: ^{*1} 附属千葉職業能力開発短期大学校 専門課程 制御技術科

(〒260-0025 千葉県千葉市中央区問屋町2-251)

E-mail: kyoiku@jissen.or.jp