

第27回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第A室 (教育101)	第B室 (教育103)	第C室 (教育104)	第D室 (教育201)	第E室 (教育202)
9月15日(火)					
AM 10:00~ 12:00	1A1 ハンド(機構とシステム開発) 小俣透(東工大)	1B1 OS: バイオ操作(1/3) 新井史人(東北大) 福田敏男(名大)	1C1 福祉・パワーアシスト(1/5) 古荘純次(阪大)	1D1 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/8) 田中健一(三菱電機)	1E1 ヘリコプタ・飛行ロボット 大道武生(名城大)
PM1 13:00~ 15:00	1A2 ハンド(モデリング) 東森充(阪大)	1B2 OS: バイオ操作(2/3) 新井健生(阪大) 中島正博(名大)	1C2 福祉・パワーアシスト(2/5) 脇元修一(岡山大)	1D2 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(2/8) 松日楽信人(東芝)	1E2 OS: カー・ロボティクス(1/2) 永井正夫(農工大)
PM2 15:30~ 17:30	1A3 ハンド(センシング) 岩田浩康(早大高等研)	1B3 OS: バイオ操作(3/3) 井上健司(山形大) 森島圭祐(農工大)	1C3 福祉・パワーアシスト(3/5) 駒田諭(三重大)	1D3 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(3/8) 横井一仁(産総研)	1E3 OS: カー・ロボティクス(2/2) 下坂正倫(東大)
9月16日(水)					
AM 9:30~ 11:30	2A1 アクチュエータ 佐藤恭一(横国大)	2B1 OS: 微細作業(1/2) 新井健生(阪大) 新井史人(東北大)	2C1 福祉・パワーアシスト(4/5) 橋野賢(東京工科大)	2D1 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(4/8) 小笠原司(奈良先端大)	2E1 DS: CREST 移動体センシング 佐藤知正(東大)
PM1 12:30~ 14:30	2A2 OS: 人工筋アクチュエータ・センサーシステム 安積欣志(産総研)	2B2 OS: 微細作業(2/2) 谷川民生(産総研)	2C2 福祉・パワーアシスト(5/5) 富沢哲雄(電通大)	2D2 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(5/8) 沢崎直之(富士通研)	2E2 DS: IRT 中井亮仁(東大)
15:00~20:30 特別行事(横浜国立大学教育文化ホール/ローズホテル横浜)					
15:00~15:50 会長挨拶・表彰式 (横浜国立大学教育文化ホール) 16:00~17:00 特別講演 (横浜国立大学教育文化ホール) 18:30~20:30 懇親会 (ローズホテル横浜)					
9月17日(木)					
AM 9:30~ 11:30	3A1 ハンド(制御) 前田雄介(横国大)	3B1 DS: 次世代アクチュエータ(1/3) 樋口俊郎(東大)	3C1 OS: 人間機械協調(1/2) 辻俊明(埼玉大)	3D1 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(6/8) 萩田紀博(ATR)	3E1 DS: JST CREST 事故予防のための日常行動センシングおよび計算論の基盤技術 西田佳史(産総研)
PM1 12:30~ 14:30	3A2 ハンド(把持計画) 辻徳生(産総研)	3B2 DS: 次世代アクチュエータ(2/3) 大岡昌博(名大)	3C2 OS: 人間機械協調(2/2) 平田泰久(東北大)	3D2 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(7/8) 大道武生(名城大)	3E2 DS: ロボット大賞 藤本康孝(横国大)
PM2 15:00~ 17:00	3A3 MEMS技術 長谷川忠大(芝浦工大) 丸尾昭二(横国大)	3B3 DS: 次世代アクチュエータ(3/3) 鈴木康一(岡山大)	3C3 人間・機械協調 佐野明人(名工大)	3D3 DS: 次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(8/8) 平井成興(千葉工大)	

第27回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第F室 (教育210)	第G室 (教育211)	第H室 (教育301)	第I室 (教育304)	第J室 (教育305)
9月15日(火)					
AM 10:00~ 12:00	1F1 群知能ロボット(1/2) 淵脇大海(横国大)	1G1 OS: 屋外作業・建設ロボット 青山元(富士重工)	1H1 DS: GCOE 情報通信による医工融合イノベーション創生 河村篤男(横国大) 濱上知樹(横国大)	1I1 全方位センサ・レーザセンサ 鈴木昭二(公立はこだて未来大)	1J1 OS: 国際的に活躍できる若手研究者をめざして -ヒューロビント研究専門委員会- 原正之(スイスEPFL) 松下光次郎(阪大)
PM1 13:00~ 15:00	1F2 群知能ロボット(2/2) 星野智史(東工大)	1G2 レスキューロボット 大野和則(東北大)	1H2 医療ロボット(1/2) 荒田純平(名工大)	1I2 OS: ロボット聴覚(1/2) 中臺一博(HRI-JP)	1J2 ネットワークロボット 名取賢二(青山学院大)
PM2 15:30~ 17:30	1F3 自己位置推定 三河正彦(筑波大)	1G3 極限環境ロボット 久保田孝(JAXA)	1H3 医療ロボット(2/2) 小林英津子(東大)	1I3 OS: ロボット聴覚(2/2) 高橋徹(京大)	1J3 OS: インターネットとロボットサービス 成田雅彦(産技大) 神田真司(富士通研)
9月16日(水)					
AM 9:30~ 11:30	2F1 DS: 移動知 郷古学(東工大)	2G1 サービスロボット(1/2) 太田順(東大)	2H1 OS: 人間支援型ロボティクス 関弘和(千葉工大)	2I1 センシング(1/2) 油田信一(筑波大)	2J1 OS: ロボット感動教育 琴坂信哉(埼玉大)
PM1 12:30~ 14:30	2F2 OS: ロボティクス空間知能化 橋本秀紀(東大) 國井康晴(中央大)	2G2 サービスロボット(2/2) 前山祥一(岡山大)	2H2 触覚・力覚提示 昆陽雅司(東北大)	2I2 センシング(2/2) 飯島純一(明星大)	2J2 教育用ロボット 原正之(スイスEPFL)
15:00~20:30 特別行事(横浜国立大学教育文化ホール/ローズホテル横浜)					
15:00~15:50 会長挨拶・表彰式 (横浜国立大学教育文化ホール) 16:00~17:00 特別講演 (横浜国立大学教育文化ホール) 18:30~20:30 懇親会 (ローズホテル横浜)					
9月17日(木)					
AM 9:30~ 11:30	3F1 OS: 倒立振子型移動ロボット 村上俊之(慶大) 島田明(芝浦工大)	3G1 コミュニケーションインターフェイス 中田享(産総研)	3H1 OS: 医療システム(1/2) 桂誠一郎(慶大) 下野誠通(横国大)	3I1 触覚センシング(1/2) 田中由浩(名工大)	
PM1 12:30~ 14:30	3F2 RTミドルウェア・ソフトウェア 沢崎直之(富士通研)	3G2 家庭用ロボット 山崎公俊(東大)	3H2 OS: 医療システム(2/2) 下野誠通(横国大) 桂誠一郎(慶大)	3I2 触覚センシング(2/2) 下条誠(電通大)	
PM2 15:00~ 17:00			3H3 OS: ハプティクス 下野誠通(横国大) 桂誠一郎(慶大)		

第27回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第K室 (教育307)	第L室 (教育308)	第M室 (教育309)	第N室 (経済101)	第O室 (経済102)
9月15日(火)					
AM 10:00~ 12:00	1K1 マニピュレータ 鈴木高宏(東大)	1L1 学習・認識(1/2) 杉浦孔明(情報通信機構)	1M1 生物模倣ロボット (1/3) 藪田哲郎(横国大)		
PM1 13:00~ 15:00	1K2 OS: ロボットにおける 生体運動制御(1/2) 藤川智彦(大阪電通大)	1L2 学習・認識(2/2) 小林祐一(農工大)	1M2 生物模倣ロボット (2/3) 石渡信吾(横国大)	1N2 OS: ジュニアセッション(2) (高専ロボットセッション) 曹梅芬(産技高専) 浅野洋介(木更津高専)	
PM2 15:30~ 17:30	1K3 OS: ロボットにおける 生体運動制御(2/2) 呉世訓(東大)	1L3 運動学習 小川原光一(九大)	1M3 生物模倣ロボット (3/3) 広瀬茂男(東工大)	1N3 OS: ジュニアセッション(1) (高校セッション) 森下武志(横浜桐蔭大) 石川康宏(藤沢工科高校)	
9月16日(水)					
AM 9:30~ 11:30	2K1 OS: 多関節構造体の 運動理論(1/2) 植村充典(立命館大)	2L1 人間行動分析 池浦良淳(三重大)		2N1 DS: 我が企業のRobot セッション ~学生へ向 けての会社情報~(1/2) 藤田善弘(NEC)	2O1 IS: Networked Robots Chong Nak Young (JAIST) Clerc Mathias(AIST)
PM1 12:30~ 14:30	2K2 OS: 多関節構造体の 運動理論(2/2) 川村貞夫(立命館大)	2L2 脳神経機能計測・評 価 金子真(阪大)	2M2 OS: 外乱オブザーバ 大石潔(長岡技科大)	2N2 DS: 我が企業のRobot セッション ~学生へ向 けての会社情報~(2/2) 小平紀生(三菱電機)	2O2 IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan & Robotics Research in the World Osumi H. (Chuo Univ.) Wakita Y. (AIST)
15:00~20:30 特別行事(横浜国立大学教育文化ホール/ローズホテル横浜)					
15:00~15:50 会長挨拶・表彰式 (横浜国立大学教育文化ホール) 16:00~17:00 特別講演 (横浜国立大学教育文化ホール) 18:30~20:30 懇親会 (ローズホテル横浜)					
9月17日(木)					
AM 9:30~ 11:30	3K1 ロボット機構(1/2) 多田隈建二郎(電通大)	3L1 運動計測 黄健(近畿大)	3M1 ロボット制御(1/2) 相山康道(筑波大)	3N1 DS: 我が研究室のRT セッション ~企業へ向 けての技術情報~(1/2) 佐藤知正(東大)	3O1 IS: Humanoid 1 (Walking) Kheddar Abderrahmane (CNRS-LIRMM) Yoshida Eiichi(AIST)
PM1 12:30~ 14:30	3K2 ロボット機構(2/2) 望山洋(筑波大)	3L2 産業応用 村上弘記(IHI)	3M2 ロボット制御(2/2) 岡田昌史(東工大)	3N2 DS: 我が研究室のRT セッション ~企業へ向 けての技術情報~(2/2) 川村貞夫(立命館大)	3O2 IS: Humanoid 2 (Application planning and control) Oyama E. (AIST) Yoshida Eiichi(AIST)
PM2 15:00~ 17:00					

第27回日本ロボット学会学術講演会 セッションプログラム

	第P室 (経営105)	第Q室 (経営106)	第R室 (経営107)	第S室 (経営108)	教育文化ホール
9月15日(火)					
AM 10:00~ 12:00	1P1 筋骨格モデル 杉内肇(横国大)	1Q1 移動ロボット(制御)(1/4) 呉世訓(東大)		1S1 ヒューマノイド(1/5) 三浦郁奈子(産総研)	
PM1 13:00~ 15:00	1P2 多脚歩行(1/2) 稲垣伸吉(名大)	1Q2 移動ロボット(制御)(2/4) 村上俊之(慶大)	1R2 画像環境認識 中村明生(東京電機大)	1S2 ヒューマノイド(2/5) 吉海智晃(東大)	
PM2 15:30~ 17:30	1P3 多脚歩行(2/2) 高岩昌弘(岡山大)	1Q3 移動ロボット(機構)(1/2) 小田尚樹(千歳科技大)	1R3 画像行動認識 長尾智晴(横国大)	1S3 ヒューマノイド(3/5) 水内郁夫(農工大)	
9月16日(水)					
AM 9:30~ 11:30	2P1 OS: 2足歩行の新展開(1/2) 朱赤(前橋工大)	2Q1 移動ロボット(制御)(3/4) 桂誠一郎(慶大)	2R1 画像物体認識 稲邑哲也(国立情報学研)	2S1 ヒューマノイド(4/5) 尾形哲也(京大)	
PM1 12:30~ 14:30	2P2 OS: 2足歩行の新展開(2/2) 藤本康孝(横国大)	2Q2 移動ロボット(制御)(4/4) 辰野恭一(名城大)	2R2 OS: ビジュアルフィードバック 柴田昌明(成蹊大学)	2S2 OS: デジタルヒューマン 堀俊夫(産総研)	
15:00~20:30 特別行事(横浜国立大学教育文化ホール/ローズホテル横浜)					
15:00~15:50 会長挨拶・表彰式 (横浜国立大学教育文化ホール) 16:00~17:00 特別講演 (横浜国立大学教育文化ホール) 18:30~20:30 懇親会 (ローズホテル横浜)					
9月17日(木)					
AM 9:30~ 11:30	3P1 二足歩行ロボット(1/2) 梶田秀司(産総研)	3Q1 移動ロボット(機構)(2/2) 小森谷清(都立産技研)	3R1 高速ビジョン・ビジュアルサーボ 橋本浩一(東北大)	3S1 DS: 認知発達ロボティクス(1/2) 浅田稔(阪大)	
PM1 12:30~ 14:30	3P2 OS: 受動的動歩行とその展開 大須賀公一(阪大)	3Q2 移動ロボット(RFID) 濱上知樹(横国大)	3R2 ステレオビジョン 三浦純(豊橋技科大)	3S2 DS: 認知発達ロボティクス(2/2) 浅田稔(阪大)	一般公開セッション サイボーグ技術は動き出すか? —ロボット技術と人間機能の協調— (12:30~15:00)
PM2 15:00~ 17:00	3P3 二足歩行ロボット(2/2) 杉原知道(九大)			3S3 ヒューマノイド(5/5) 金広文男(産総研)	