

9月17日(月)

		AM: 11:00~13:00	第30回記念行事	PM: 15:30~17:30
A室 (特別会議場)	1A1	SS: 原子カロボット技術と可能性-第1部- 大道武生(名城大学)、油田信一(芝浦工大)	14:00-15:00 / 大ホール A 特別記念講演 「日本創生に問われる イノベーションという視点」	
B室 (中ホールA)			17:45-18:45 / 大ホール A 記念式典	1B2 空間計測と地図マネージメント 倉爪亮(九州大学)、友納正裕(千葉工大)
C室 (中ホールB)			19:00-20:30 / A室(特別会議場) 記念レセプション	1C2 OS: 人工筋アクチュエータ・センサーシステム(1/2) 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)
D室 (101室)				1D2 マルチロボットシステム 市川純章(諏訪東京理科大)
E室 (102室)				1E2 マイクロロボット・マイクロデバイス 新井史人(名大)
F室 (104室)				1F2 OS: 最新の制御理論によるロボット制御の新たな展開 山下裕(北大)、高橋悟(香川大学)
G室 (105室)				1G2 OS: 車輪倒立振子型ロボット(1/2) 島田明(芝浦工大)
H室 (107左室)				1H2 ヒューマン・ロボット・インタラクション(1/2) 廣井富(大工大)
I室 (108室)				1I2 生物規範ロボット 石黒章夫(東北大学)、井上康介(茨城大学)
J室 (小ホール室)				1J2 SS: 原子カロボット技術と可能性-第2部- 吉見卓(芝浦工大)、横小路泰義(神戸大学)
K室 (204室)				1K2 福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3) 横井浩史(電通大)、鈴木聡一郎(北見工大)
L室 (202室)				1L2 DS: GCOE情報通信による医工融合イノベーション創生の 関連研究 塩見正(横国大)
M室 (201室)				1M2 DS: ロボット行動デザイン 稲見昌彦(慶大)
N室 (207室)	第30回記念一般公開事業 10:00-15:00 ロボット工作教室 「お絵描きプログラムカーをつくろう！」			
O室 (206室)	第30回記念一般公開事業 10:00-17:00 ロボット工作教室 「ロボットデザインワークショップ」			
併設行事	第30回記念一般公開事業 10:00-17:00 / 大ホールB ロボット技術展示「リアルロボットテクノロジーフォーラム」(平成24年度科学研究費助成事業)			

9月18日(火)

	AM: 09:30~11:30	PM1: 13:00~15:00	PM2: 15:30~17:30
A室 (特別会議場)	2A1 SS:災害関係記録分科会からのメッセージ 大須賀公一(大阪大学)	2A2 原発対応ロボティクス 田所諭(東北大学)、大野和則(東北大学)	2A3 レスキューロボット 衣笠哲也(岡山理科大)
B室 (中ホールA)	2B1 OS:RTミドルウェアとオープン化 安藤慶昭(産総研)、山下智輝(前川製作所)	2B2 OS:インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(1/3) 成田雅彦(産技大)	2B3 OS:インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(2/3) 加藤由花(産技大)
C室 (中ホールB)	2C1 OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム(2/2) 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(東京電機大)	2C2 OS:筋骨格ロボティクス(1/2) 辻俊明(埼玉大学)、藤川智彦(大阪電通大)	2C3 OS:筋骨格ロボティクス(2/2) 藤川智彦(大阪電通大)、辻俊明(埼玉大学)
D室 (101室)	2D1 IS:Humanoids Abderrahmane Kheddar(CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT/LIRMM)、Eiichi Yoshida(CNRS-AIST JRL UMI3218/CRT)	2D2 IS:Assistive Robotics (1) Tomohiro Shibata(NAIST)	2D3 IS:Assistive Robotics (2) Tomohiro Shibata(NAIST)
E室 (102室)	2E1 OS:バイオマニピュレーション(1/2) 森島圭祐(大阪大学)、福田敏男(名大)、中島正博(名大)	2E2 OS:バイオマニピュレーション(2/2) 金子真(大阪大学)、丸山央峰(名大)	2E3 OS:ハプティクスとモーションコントロール 大石潔(長岡技科大)、下野誠通(横国大)、桂誠一郎(慶大)
F室 (104室)	2F1 モデリング・モデルベース設計 伊英杰(TTDC)、古野誠治(北九州高専)	2F2 移動ロボット(制御) 竹園年延(成蹊大学)	2F3 移動ロボット(経路計画) 小谷信司(山梨大学)、江丸貴紀(北大)
G室 (105室)	2G1 OS:車輪倒立振子型ロボット(2/2) 鄭聖熹(大阪電通大)	2G2 OS:小惑星表面移動探査ロボット 吉田和哉(東北大学)	2G3 OS:月・惑星探査ロボット 西田信一郎(JAXA)
H室 (107左室)	2H1 ヒューマン・ロボット・インタラクション(2/2) 小野哲雄(北大)、梶原秀一(釧路高専)	2H2 OS:空間知(1/2) 和田一義(首都大学東京)	2H3 OS:空間知(2/2) 新妻実保子(中央大学)
I室 (108室)	2I1 OS:移動知とその新展開 近藤敏之(東京農工大)、太田順(東京大学)	2I2 アクチュエータ開発 矢野智昭(産総研)	2I3 アクチュエータ制御 鈴木森一(岡山大学)
J室 (小ホール室)	2J1 画像認識(1/2) 前泰志(大阪大学)	2J2 画像認識(2/2) 岡田慧(東京大学)	2J3 人物の計測と認識 高橋泰岳(福井大学)、高氏秀則(室工大)
K室 (204室)	2K1 福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/3) 松本吉央(産総研)、大村吉幸(東京大学)	2K2 福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3) 森武俊(東京大学)	2K3 リハビリテーション 山田陽滋(名大)
L室 (202室)	2L1 医療ロボティクス 梶田晃司(東京農工大)	2L2 手術支援ロボット 小泉憲裕(東京大学)	2L3 DS:NEDO内視鏡下手術支援システムの研究開発事業 佐久間一郎(東京大学)
M室 (201室)		2M2 DS:人口ロボット共生学(1/2) 白水始(中京大学)	2M3 DS:人口ロボット共生学(2/2) 三宅なほみ(東京大学)
N室 (207室)	2N1 ヒューマンインタラクション(1/3) 岡田浩之(玉川大学)、田中文英(筑波大学)	2N2 ヒューマンインタラクション(2/3) 李周浩(立命館大)、塩見昌裕(ATR)	2N3 ヒューマンインタラクション(3/3) 中内靖(筑波大学)、吉川雄一郎(大阪大学)
O室 (206室)	2O1 ロボット機構 高山俊男(東工大)、佐々木裕之(鶴岡高専)	2O2 ロボットハンド(1/2) 永田和之(産総研)	2O3 ロボットハンド(2/2) 前田雄介(横国大)
併設行事	第30回記念一般公開事業 13:00-17:30 / 中ホールA(B室) ロボットコンテスト「RSNPを利用したロボットサービスコンテスト」		

9月19日(水)

	AM: 09:30~11:30	PM1: 12:30~14:45	特別行事
A室 (特別会議場)			15:00-15:50 会長挨拶・表彰式 特別会議場(A室)
B室 (中ホールA)	3B1 OS: インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~(3/3) 岡林桂樹(富士通研究所)	3B2 OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解(1/2) 望山洋(筑波大学)	16:00-17:00 特別講演 特別会議場(A室)
C室 (中ホールB)	3C1 福祉・パワーアシスト(ウェアラブル) 小林宏(東京理科大)	3C2 OS: ヒューマンサポートロボティクス(1/2) 藤江正克(早大)、安藤健(パナソニック)	18:00-20:00 懇親会 キリンビール園本館
D室 (101室)	3D1 OS: ロボット聴覚(1/2) 奥乃博(京都大学)、公文誠(熊本大学)	3D2 OS: ロボット聴覚(2/2) 中臺一博(HRI-JP)、公文誠(熊本大学)	
E室 (102室)	3E1 OS: 微細作業(1/2) 谷川民生(産総研)	3E2 OS: 微細作業(2/2) 市川明彦(名大)	
F室 (104室)	3F1 移動ロボット(行動計画) 山本元司(九州大学)、出村公成(金沢工大)	3F2 遠隔操作のユーザインタフェース 妻木勇一(山形大学)、前山祥一(岡山大学)	
G室 (105室)	3G1 宇宙ロボティクス 上野浩史(JAXA)、園井康晴(中央大学)	3G2 OS: 作業をするロボット 辰野恭市(名城大学)	
H室 (107左室)	3H1 OS: 実生活データに基づく生活機能デザイン 安藤健(パナソニック)	3H2 OS: カーロボティクス 菅沼直樹(金沢大学)	
I室 (108室)	3I1 歩行ロボット(1/2) 杉原知道(大阪大学)	3I2 歩行ロボット(2/2) 藤本康孝(横国大)	
J室 (小ホール室)	3J1 DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/2) 平井成興(千葉工大)	3J2 DS: NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(2/2) 佐藤知正(東京大学)	
K室 (204室)	3K1 SS: 産学連携セッション~産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ~(1/2) 小平紀生(RSJ産学連携委員会/三菱電機)	3K2 SS: 産学連携セッション~産業用ロボットイノベーションへのチャレンジ~(2/2) 長瀬雅之(RSJ産学連携委員会/セック)	
L室 (202室)	3L1 人の運動計測と解析(1/2) 岡田昌史(東工大)	3L2 人の運動計測と解析(2/2) 国吉康夫(東京大学)	
M室 (201室)	3M1 OS: データ工学ロボティクス(1/2) 大野和則(東北大学)、山崎公俊(東京大学)	3M2 OS: データ工学ロボティクス(2/2) 下坂正倫(東京大学)、松原崇亮(NAIST)	
N室 (207室)	3N1 OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(1/3) 杉浦孔明(NICT)	3N2 OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(2/3) 長井隆行(電通大)	
O室 (206室)	3O1 マニピュレーション 金岡克弥(立命館大)	3O2 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/3) 比留川博久(産総研)、貞本敦史(NEDO)	
併設行事			

9月20日(木)

	AM: 09:30~11:30	PM1: 12:30~14:30	PM2: 15:00~17:00
A室 (特別会議場)	4A1 SS: 日本ロボット学会の次世代構想 小平紀生 (RSJ将来構想委員会/三菱電機)	4A2 SS: 新しいロボット産業分野の創生のための支援体制 -ロボット技術が事業に成長するためのファイナンス 戦略は何か? - 石川正俊 (東京大学)	
B室 (中ホールA)	4B1 OS: 柔軟物の力学的機能の活用と理解(2/2) 望山洋 (筑波大学)	4B2 OS: 機構知(1/2) 望山洋 (筑波大学)、石橋良太 (首都大学東京)	4B3 OS: 機構知(2/2) 武居直行 (首都大学東京)
C室 (中ホールB)	4C1 OS: ヒューマンサポートロボティクス(2/2) 王碩玉 (高知工科大)、安藤健 (パナソニック)	4C2 生体信号インタフェース 小田尚樹 (千歳科学技術大)、多田泰徳 (群馬大学)	4C3 OS: 人間機械協調 辻俊明 (埼玉大学)
D室 (101室)	4D1 IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1) Akihiro Matsumoto (Toyo Univ.), Yasuhisa Hasegawa (Univ. of Tsukuba)	4D2 IS: Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2) Akihiro Matsumoto (Toyo Univ.), Yasuhisa Hasegawa (Univ. of Tsukuba)	4D3 IS: Women in Robotics Gentiane Venture (TUAT)
E室 (102室)	4E1 触覚・力覚センシング 豊田希 (横国大)	4E2 触覚ディスプレイ 昆陽雅司 (東北大学)、田中由浩 (名工大)	
F室 (104室)	4F1 学習・適応制御 萩田哲郎 (横国大)、倉重健太郎 (室工大)	4F2 移動の機構と制御 北川秀夫 (岐阜高専)	4F3 ヘリコプタ・飛行ロボット 渡辺桂吾 (岡山大学)、中西弘明 (京都大学)
G室 (105室)	4G1 屋外作業・建築ロボット 柳原好孝 (東急建設)	4G2 産業ロボット(制御) 下野誠通 (横国大)	4G3 産業ロボット(システム開発) 横山和彦 (安川電機)
H室 (107左室)	4H1 OS: 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会社情報~(各社相談窓口)		
I室 (108室)	4I1 OS: 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会社情報~ 長瀬雅之(セック)、大明準治(東芝)、本田幸夫(パナソニック)	4I2 ロボットビジョン 久野義徳(埼玉大学)、山下淳(東京大学)	4I3 画像センサ 梅田和昇(中央大学)
J室 (小ホール室)	4J1 自己位置推定(1/3) 坪内孝司(筑波大学)、尾崎功一(宇都宮大)	4J2 自己位置推定(2/3) 中村恭之(和歌山大)、富沢哲雄(電通大)	4J3 自己位置推定(3/3) 三浦純(豊橋技科大)
K室 (204室)	4K1 ヒューマノイド(1/3) 近野敦(北大)	4K2 ヒューマノイド(2/3) 菅野重樹(早大)、辻田哲平(東北大学)	4K3 ヒューマノイド(3/3) 森澤光晴(産総研)、菅原雄介(国土館大)
L室 (202室)	4L1 OS: デジタルヒューマン 堀俊夫(産総研)	4L2 教育用ロボット 河村隆(信州大学)、遠藤玄(東工大)	4L3 OS: ロボット感動教育 琴坂信哉(埼玉大学)
M室 (201室)	4M1 OS: 安心ロボティクス(1/2) 上出寛子(大阪大学)	4M2 OS: 安心ロボティクス(2/2) 三浦郁奈子(産総研)	
N室 (207室)	4N1 OS: 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(3/3) 谷口忠大(立命館大)	4N2 DS: GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成 長井志江(大阪大学)	4N3 認知発達ロボティクス 浅田稔(大阪大学)
O室 (206室)	4O1 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/3) 鍋島厚太(CYBERDYNE)、松本治(産総研)	4O2 DS: NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(3/3) 小口誠(日本自動車研究所)、久米洋平(パナソニック)	4O3 ロボットアーム 竹澤聡(道工大)、相山康道(筑波大学)
併設行事			