

月日	9/17(月・祝)			9/18(火)			9/19(水)			9/20(木)			SORA名称
	AM 11:00-13:00		PM1 15:30-17:30	AM 9:30-11:30	PM1 13:00-15:00	PM2 15:30-17:30	AM 9:30-11:30	PM1 12:30-14:45		AM 9:30-11:30	PM1 12:30-14:30	PM2 15:00-17:00	
記念行事会場	ロボット技術展示, ロボットコンテスト「ロボット・トライアスロン」	特別記念講演 14:00-15:00	ロボット技術展示, ロボットコンテスト「ロボット・トライアスロン」	記念式典	ロボットコンテスト「RSNPを利用したロボットサービス」	ロボットコンテスト「RSNPを利用したロボットサービス」							大ホール AB
A	SS4 原子力ロボット技術と可能性 第1部			記念レセプション	SS2 災害関係記録分科会からのメッセージ	原発対応ロボティクス			表彰式/特別講演	SS5 日本ロボット学会の次世代構想	SS1 新しいロボット産業分野の創生のための支援体制		特別会議場
B			空間計測と地図管理	OS26 RTミドルウェアとオープン化	OS8 インターネットとロボットサービス (1/3)	OS8 インターネットとロボットサービス (2/3)	OS8 インターネットとロボットサービス (3/3)	OS5 柔軟物の力学的機能の活用と理解(1/2)		OS5 柔軟物の力学的機能の活用と理解(2/2)	OS9 機構知 (1/2)	OS9 機構知 (2/2)	中ホール A
C			OS7 人工筋アクチュエータ・センサーシステム(1/2)	OS7 人工筋アクチュエータ・センサーシステム(2/2)	OS19 筋骨格ロボティクス (1/2)	OS19 筋骨格ロボティクス (2/2)	福祉・パワーアシスト(ウェアラブル)	OS12 ヒューマンサポートロボティクス (1/2)		OS12 ヒューマンサポートロボティクス (2/2)	生体信号インタフェース	OS16 人間機械協調	中ホール B
D			マルチロボットシステム	IS Humanoids	IS Assistive Robotics (1)	IS Assistive Robotics (2)	OS2 ロボット聴覚 (1/2)	OS2 ロボット聴覚 (2/2)		IS Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (1)	IS Robotics Research by Foreign Researchers in Japan (2)	IS Women in Robotics	101
E			マイクロロボット・マイクロデバイス	OS22 バイオマニピュレーション(1/2)	OS22 バイオマニピュレーション(2/2)	OS13 ハブティクスとモーションコントロール	OS14 微細作業 (1/2)	OS14 微細作業 (2/2)		触覚・力覚センシング	触覚ディスプレイ		102
F			OS27 最新の制御理論によるロボット制御の新たな展開	モデリング・モデルベース設計	移動ロボット(制御)	移動ロボット(経路計画)	移動ロボット(行動計画)	遠隔操作のユーザインタフェース		学習・適応制御	移動の機構と制御	ヘリコプタ・飛行ロボット	104
G			OS1 車輪倒立振り型ロボット(1/2)	OS1 車輪倒立振り型ロボット(2/2)	OS21 小惑星表面移動探査ロボット	OS10 月・惑星探査ロボット	宇宙ロボティクス	OS3 作業をするロボット		屋外作業・建築ロボット	産業ロボット(制御)	産業ロボット(システム開発)	105
H			ヒューマン・ロボット・インタラクション (1/2)	ヒューマン・ロボット・インタラクション (2/2)	OS18 空間知 (1/2)	OS18 空間知 (2/2)	OS17 実生活データに基づく生活機能デザイン	OS20 カーロボティクス		OS23 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)			107 左
I			生物規範ロボット	OS25 移動知とその新展開	アクチュエータ開発	アクチュエータ制御	歩行ロボット (1/2)	歩行ロボット (2/2)		OS23 我が企業のRobotセッション~学生へ向けての会社情報~	ロボットビジョン	画像センサ	108
J			SS4 原子力ロボット技術と可能性 第2部	画像認識 (1/2)	画像認識 (2/2)	人物の計測と認識	DS4 NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(1/2)	DS4 NEDO次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト(2/2)		自己位置推定(1/3)	自己位置推定(2/3)	自己位置推定(3/3)	小ホール
K			福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3)	福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/3)	福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3)	リハビリテーション	SS3 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)	SS3 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)		ヒューマノイド (1/3)	ヒューマノイド (2/3)	ヒューマノイド (3/3)	204
L			DS2 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	医療ロボティクス	手術支援ロボット	DS6 NEDO内視鏡下手術支援システムの研究開発事業	人の運動計測と解析 (1/2)	人の運動計測と解析 (2/2)		OS6 デジタルヒューマン	教育用ロボット	OS11 ロボット感動教育	202
M			DS3 ロボット行動デザイン		DS7 人ロボット共生学(1/2)	DS7 人ロボット共生学(2/2)	OS4 データ工学ロボティクス(1/2)	OS4 データ工学ロボティクス(2/2)		OS24 安心ロボティクス (1/2)	OS24 安心ロボティクス (2/2)		201
N	ロボット工作教室			ヒューマンインタラクション (1/3)	ヒューマンインタラクション (2/3)	ヒューマンインタラクション (3/3)	OS15 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(1/3)	OS15 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(2/3)		OS15 確率ロボティクス~行動学習から記号創発まで~(3/3)	DS1 GCOE認知脳理解に基づく未来工学創成	認知発達ロボティクス	207
O	ロボット工作教室			ロボット機構	ロボットハンド (1/2)	ロボットハンド (2/2)	マニピュレーション	DS5 NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/3)		DS5 NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/3)	DS5 NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(3/3)	ロボットアーム	206

凡例	SS:戦略セッション	第30回記念行事	DS:展開セッション	IS:国際セッション	OS:オーガナイズドセッション	一般セッション	特別行事
----	------------	----------	------------	------------	-----------------	---------	------