

9月7日(水)			
	10:00～	13:00～	15:15～
基盤教育 1号館/ 第A室 (111教室)	1A1 OS:空間知能化とアプリケーション 佐々木毅(芝浦工業大学)、和田一義(首都大学東京)	1A2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2) 藤江正克(早稲田大学)、安藤健(パナソニック)	1A3 OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/2) 王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)
基盤教育 1号館/ 第B室 (112教室)	1B1 OS:ロボットマニピュレーション(1/2) 原田研介(大阪大学)	1B2 OS:ロボットマニピュレーション(2/2) 渡辺哲陽(金沢大学)	1B3 OS:人工筋アクチュエータ・センサシステム 釜道紀浩(東京電機大学)、高嶋一登(九州工業大学)
基盤教育 1号館/ 第C室 (122教室)	1C1 ナビゲーション 吉田智章(千葉工業大学)、大川一也(千葉大)	1C2 OS:ロボット聴覚およびその展開(1/2) 吉井和佳(京都大学)、公文誠(熊本大学)	1C3 OS:ロボット聴覚およびその展開(2/2) 佐々木洋子(産業技術総合研究所)、中臺一博(HRI-JP・東京工業大学)
基盤教育 1号館/ 第D室 (131教室)	1D1 特殊移動機構 渡辺敦志(東北大学)、菅原雄介(東京工業大学)	1D2 OS:学科教育としてのロボティクス(1/2) 柴田瑞穂(近畿大学)、出村公成(金沢工業大学)	1D3 OS:学科教育としてのロボティクス(2/2) 柴田瑞穂(近畿大学)、平井慎一(立命館大学)
基盤教育 1号館/ 第E室 (132教室)	1E1 福祉・パワーアシスト(1/3) 遠藤玄(東京工業大学)、小谷内範穂(近畿大学)	1E2 福祉・パワーアシスト(2/3) 朱赤(前橋工科大学)、佐々木大輔(香川大学)	1E3 福祉・パワーアシスト(3/3) 佐々木大輔(香川大学)、小柳健一(富山県立大学)
基盤教育 1号館/ 第F室 (133教室)	1F1 飛行ロボット 安孫子聡子(芝浦工業大学)、岡田佳都(東北大学)	1F2 OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(1/2) 鈴木智(信州大学)	1F3 OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(2/2) 三輪昌史(徳島大学)
基盤教育 1号館/ 第G室 (134教室)		1G2 OS:遊びとロボット 橋本秀紀(中央大学)、望山洋(筑波大学)	1G3 OS:機構知 武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都大学東京)、望山洋(筑波大学)
基盤教育 2号館/ 第U室 (211教室)		1U2 OS:バイオマニピュレーション 中島正博(名古屋大学)、森島圭祐(大阪大学)	1U3 OS:筋骨格運動の観察と適応機能解明 細田耕(大阪大学)、萩原直道(慶應義塾大学)
基盤教育 2号館/ 第V室 (212教室)	1V1 ロボットビジョン(1/4) 山下淳(東京大学)、荒井翔悟(東北大学)	1V2 ロボットビジョン(2/4) 小谷信司(山梨大学)、荒井翔悟(東北大学)	1V3 ロボットビジョン(3/4) 小谷信司(山梨大学)、鏡慎吾(東北大学)
基盤教育 2号館/ 第W室 (213教室)	1W1 医療ロボット 近野敦(北海道大学)、辻田哲平(防衛学校)	1W2 OS:ロボットの社会的価値を考える(1/2) 上出寛子(名古屋大学)、新井健生(東北大学)	1W3 OS:ロボットの社会的価値を考える(2/2) 新井健生(東北大学)、上出寛子(名古屋大学)
基盤教育 2号館/ 第X室 (214教室)	1X1 メカニズム・アクチュエータ(1/2) 神田岳文(岡山大学)、永岡健司(東北大学)	1X2 メカニズム・アクチュエータ(2/2) 鈴森康一(東京工業大学)、永岡健司(東北大学)	1X3 二足歩行ロボットの制御 山北昌毅(東京工業大学)、浅野文彦(北陸先端科学技術大学院大学)
基盤教育 2号館/ 第Y室 (221教室)		1Y2 OS:NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクトの概要と成果(1/2) 安川裕介(NEDO)	1Y3 OS:NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対応システム開発プロジェクトの概要と成果(2/2) 油田信一(芝浦工業大学)
基盤教育 2号館/ 第Z室 (222教室)		1Z2 OS:AMEDロボット介護機器開発・導入促進事業(1/2) 中坊嘉宏(産業技術総合研究所)	1Z3 OS:AMEDロボット介護機器開発・導入促進事業(2/2) 中坊嘉宏(産業技術総合研究所)
基盤教育 3号館/ 第R室 (332教室)		1R2 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016～応募作品発表と審査、審査結果発表～ 成田雅彦(産業技術大学院大学)、鈴木昭二(公立ほこだて未来大学)	1R3 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016～応募作品発表と審査、審査結果発表～ 成田雅彦(産業技術大学院大学)、鈴木昭二(公立ほこだて未来大学)
オープン フォーラム	11:00～12:00 基盤教育3号館/第P室(312教室) 13:00～15:00 基盤教育3号館/第P室(312教室) 15:30～17:30 基盤教育3号館/第P室(312教室) 15:30～17:30 基盤教育3号館/第Q室(322教室) 13:00～17:15 基盤教育3号館/第R室(332教室)	OF1 廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題2 OF2 ロボット社会実装促進に向けたロボット革命イニシアチブ協議会からの提案 OF3 「2020年ロボット国際競技会は何を競うのか？」 OF4 ロボット技術の農業への展開を考える OF5 RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2016～応募作品発表と審査、審査結果発表～	

9月8日(木)			
	10:00～	13:00～	
基盤教育 1号館/ 第A室 (111教室)	2A1 OS:倒立振り子型ロボット(1/2) 島田明(芝浦工業大学)、松本治(産業技術総合研究所)	2A2 OS:倒立振り子型ロボット(2/2) 鄭聖熹(大阪電気通信大学)、松本治(産業技術総合研究所)	■会長挨拶・表彰式 時間:15:55～16:40 会場:山形テルサ ■特別講演 時間:16:50～17:50 会場:山形テルサ 演題:宇宙ロボティクス:理論から実践へ 講師:東北大学大学院工学研究科 航空宇宙工学専攻 吉田和哉教授 ■懇親会 時間:18:30～20:30 会場:ホテルメトロポリタン山形
基盤教育 1号館/ 第B室 (112教室)	2B1 OS:人間機械協調(1/2) 平田泰久(東北大学)、辻俊明(埼玉大学)	2B2 OS:人間機械協調(2/2) 辻俊明(埼玉大学)、平田泰久(東北大学)	
基盤教育 1号館/ 第C室 (122教室)	2C1 脚ロボット(1/2) 杉原知道(大阪大学)、橋本健二(早稲田大学)	2C2 脚ロボット(2/2) 橋本健二(早稲田大学)、小松洋音(東北大学)	
基盤教育 1号館/ 第D室 (131教室)	2D1 遠隔操作 並木明夫(千葉大学)、横小路泰義(神戸大学)	2D2 OS:ロボット技術のスポーツ&フィットネスへの展開 栗田雄一(広島大学)、田中孝之(北海道大学)	
基盤教育 1号館/ 第E室 (132教室)	2E1 OS:インターネットとロボットサービス～IoTと人工知能を活用するロボットサービスとRSiの取り組み～ 岡林桂樹(富士通研究所)、成田雅彦(産業技術大学院大学)	2E2 マイクロ・ナノ 野村慎一郎(東北大学)、佐久間臣耶(名古屋大学)	
基盤教育 1号館/ 第F室 (133教室)	2F1 OS:機能性材料ロボティクス(1/2) 小柳健一(富山県立大学)、菊池武士(大分大学)	2F2 OS:機能性材料ロボティクス(2/2) 山野光裕(滋賀県立大学)、菊池武士(大分大学)	
基盤教育 1号館/ 第G室 (134教室)	2G1 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解 平井慎一(立命館大学)、望山洋(筑波大学)	2G2 学習・適応 岡田佳都(東北大学)、岡田慧(東京大学)	
基盤教育 2号館/ 第U室 (211教室)	2U1 極限作業ロボット 鈴木康一(東京工業大学)、遠藤玄(東京工業大学)	2U2 ロボットアーム 李周浩(立命館大学)、井上貴浩(岡山県立大学)	
基盤教育 2号館/ 第V室 (212教室)	2V1 ロボットビジョン(4/4) 梅田和昇(中央大学)、鏡慎吾(東北大学)	2V2 三次元計測 佐々木洋子(産業技術総合研究所)、富沢哲雄(防衛大学校)	
基盤教育 2号館/ 第W室 (213教室)	2W1 リハビリテーション 李周浩(立命館大学)、下田真吾(理化学研究所)	2W2 ヒューマン・マシン・インターフェース(1/2) 福井類(東京大学)、竹村憲太郎(東海大学)	
基盤教育 2号館/ 第X室 (214教室)	2X1 自己位置推定 山下淳(東京大学)、永井伊作(岡山大学)	2X2 人間の運動解析 清水正宏(大阪大学)、平井宏明(大阪大学)	
基盤教育 2号館/ 第Y室 (221教室)	2Y1 OS:災害対応避難者アシストロボット南相馬プロジェクト(1/2) 佐藤知正(東京大学)	2Y2 OS:災害対応避難者アシストロボット南相馬プロジェクト(2/2) 和田将典(東京大学)	
基盤教育 2号館/ 第Z室 (222教室)	2Z1 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～認識・行動学習・記号創発～(1/4) 有木由香(立命館大学)、原祥堯(千葉工大)	2Z2 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～認識・行動学習・記号創発～(2/4) 中村友昭(電気通信大学)、有木由香(立命館大学)	
基盤教育 3号館/ 第R室 (332教室)			
オープン フォーラム	10:00～12:00 基盤教育3号館/第P室(312教室) OF6 2015年度COCON 推進連絡会における災害対応ロボット社会実装基盤整備の検討に関する報告 10:00～14:15 基盤教育1号館/第H室(135教室) OF7 我が企業のロボット～ロボット関連企業の取り組み～ 10:00～15:00 基盤教育1号館/第1室(136教室) OF8 学生と企業のための交流サロン		

9月9日(金)			
	10:00～	13:00～	15:15～
基盤教育 1号館/ 第A室 (111教室)	3A1 OS:分子ロボティクス 野村慎一郎(東北大学)	3A2 ロボットハンド(1/2) 毛利哲也(岐阜大学)、多田隈建二郎(東北大学)	3A3 ロボットハンド(2/2) 多田隈建二郎(東北大学)、渡辺哲陽(金沢大学)
基盤教育 1号館/ 第B室 (112教室)	3B1 OS:微細作業 新井健生(大阪大学)、新井史人(名古屋大学)	3B2 OS:水中・水上ロボティクス(1/2) 高橋隆行(福島大学)	3B3 OS:水中・水上ロボティクス(2/2) 川村貞夫(立命館大学)
基盤教育 1号館/ 第C室 (122教室)	3C1 屋外作業ロボット 菅原雄介(東京工業大学)、飯塚浩二郎(芝浦工業大学)	3C2 OS:ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ 田所諭(東北大学)、内蘭豊仁(JST)	3C3 タフロボティクスの要素技術 鈴木森一(東北大学)、吉瀬裕(大阪大学)
基盤教育 1号館/ 第D室 (131教室)	3D1 OS:科学技術の社会実装指向研究開発とこれを実践できる技術者教育 多羅尾進(東京工業高等専門学校)、久池井茂(北九州工業高等専門学校)		
基盤教育 1号館/ 第E室 (132教室)	3E1 産業ロボット 相山康道(筑波大学)、山本元司(九州大学)	3E2 OS:製造業向けロボット(1/2) 菅根原光治(IHI)、堂前幸康(三菱電機)	3E3 OS:製造業向けロボット(2/2) 富田浩治(安川電機)、野田哲男(三菱電機)
基盤教育 1号館/ 第F室 (133教室)	3F1 OS:家政学とロボティクス 高松淳(奈良先端科学技術大学院大学)、竹村憲太郎(東海大学)	3F2 ハプティクス 田中由浩(名古屋工業大学)、永野光(東北大学)	
基盤教育 1号館/ 第G室 (134教室)	3G1 OS:インテリジェントホームロボティクス(1/2) 佐野睦夫(大阪工業大学)	3G2 OS:インテリジェントホームロボティクス(2/2) 中村友昭(電気通信大学)	
基盤教育 2号館/ 第U室 (211教室)	3U1 OS:宇宙ロボティクス(1/2) 大槻真嗣(宇宙航空研究開発機構)	3U2 OS:宇宙ロボティクス(2/2) 石上玄也(慶應義塾大学)	
基盤教育 2号館/ 第V室 (212教室)	3V1 OS:ロボット感動教育 琴坂信哉(埼玉大学)、松谷宏明(愛知総合工科高等学校)		
基盤教育 2号館/ 第W室 (213教室)	3W1 ヒューマン・マシン・インターフェース(2/2) 倉爪亮(九州大学)、今村孝(新潟大学)	3W2 知能とコミュニケーション(1/2) 積際徹(同志社大学)、水内郁夫(東京農工大学)	3W3 知能とコミュニケーション(2/2) 塩見昌裕(ATR知能ロボティクス研究所)、高野渉(東京大学)
基盤教育 2号館/ 第X室 (214教室)	3X1 IS:Special Issue on Assistive Robotics Tomohiro Shibata(Kyushu Inst. of Tech.)、Yasushi Nakauchi(Univ. of Tsukuba)	3X2 IS:Robotics, Mechatronics and Control(1/2) Hiroshi Kaminaga(Univ. of Tokyo)、Akihiro Matsumoto(Toyo Univ.)	3X3 IS:Robotics, Mechatronics and Control(2/2) Eiichi Yoshida(AIST)、Tetsinari Inamura(NII)
基盤教育 2号館/ 第Y室 (221教室)	3Y1 ヒューマノイド(1/3) 見浪護(岡山大学)、山本江(東京大学)	3Y2 ヒューマノイド(2/3) 高野渉(東京大学)、梶田秀司(産業技術総合研究所)	3Y3 ヒューマノイド(3/3) 水内郁夫(東京農工大学)、岡田慧(東京大学)
基盤教育 2号館/ 第Z室 (222教室)	3Z1 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～認識・行動学習・記号創発～(3/4) 松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)、中村友昭(電気通信大学)	3Z2 OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス～認識・行動学習・記号創発～(4/4) 原祥堯(千葉工大)、松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)	
基盤教育 3号館/ 第R室 (332教室)			
オープン フォーラム	10:00～12:00 基盤教育3号館/第R室(332教室)OF9 パネル討論「ロボット事業における中小企業産学連携の在り方2」 12:00～14:30 基盤教育3号館/第P室(312教室)OF10 論文の通し方、教えます。～ロボット学会誌論文掲載までの道～ 13:00～17:00 基盤教育3号館/第R室(332教室)OF11 このロボットがすごい2016 15:15～17:15 基盤教育3号館/第Q室(322教室)OF12 はやぶさ2と大学コンソーシアム ～ミネルバ-II-2報告会～ 10:00～12:00 基盤教育3号館/第Q室(322教室)OF13 新学術領域「生物ナビゲーションのシステム科学」		