

Program at a Glance

9月4日(水)

	A室(501) 11号館5階	B室(502) 11号館5階	C室(503) 11号館5階	D室(505) 11号館5階	E室(506) 11号館5階	F室(507) 11号館5階	G室(603) 11号館6階	H室(604) 11号館6階	I室(701) 11号館7階	J室(702) 11号館7階	K室(703) 11号館7階	L室(704) 11号館7階	M室(708) 11号館7階	N室(710) 11号館7階	
10:00~	1A1 OS7:深層学習(1/3)	1B1 OS28:空間知能化とアプリケーション(1/2)	1C1 アクチュエータ	1D1 OS14:ロボットマニピュレーション(1/3)	1E1 ロボット制御	1F1 IS:International Session(1/4)	1G1 OS8:インフラ維持管理用ロボットおよび災害対応ロボット	1H1 動作計画	1I1 OS18:機構知	1J1 OS5:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(1/2)	1K1 OS4:微細作業(1/2)	1L1 ロボットビジョン(1/2)	1M1 UAV	1N1 OS17:ヒューマン・サポート・ロボティクス(1/2)	10:00~
Lunch				【ランチョンセミナー】 12:15~ Force-Controlled Actuators for a New Generation of Robotic Tools											Lunch
13:30~	1A2 OS7:深層学習(2/3)	1B2 OS28:空間知能化とアプリケーション(2/2)	1C2 OS27:メカトロニクスと機能性材料の応用	1D2 OS14:ロボットマニピュレーション(2/3)	1E2 OS29:人間拡張技術(1/2)	1F2 IS:International Session(2/4)	1G2 災害対応ロボット(1/2)	1H2 自己位置推定	1I2 移動機構(1/2)	1J2 OS5:人間の運動機能の維持・回復のための医療福祉システム(2/2)	1K2 OS4:微細作業(2/2)	1L2 ロボットビジョン(2/2)	1M2 OS21:産業分野におけるUAVの活用と安全管理	1N2 OS17:ヒューマン・サポート・ロボティクス(2/2)	13:30~
15:45~	1A3 OS7:深層学習(3/3)	1B3 ロボットソフトウェア	1C3 OS3:人工筋アクチュエータ・センサシステム	1D3 OS14:ロボットマニピュレーション(3/3)	1E3 OS29:人間拡張技術(2/2)	1F3 IS:International Session(3/4)	1G3 災害対応ロボット(2/2)	1H3 群知能	1I3 移動機構(2/2)	1J3 OS1:スポーツロボット	1K3 フレキシブルロボット	1L3 OS2:宇宙ロボティクス(1/3)	1M3 OS22:飛行ロボット	1N3 OS10:優しい介護「ユニニチュード」とロボティクス	15:45~

9月5日(木)

	A室(501) 11号館5階	B室(502) 11号館5階	C室(503) 11号館5階	D室(505) 11号館5階	E室(506) 11号館5階	F室(507) 11号館5階	G室(603) 11号館6階	H室(604) 11号館6階	I室(701) 11号館7階	J室(702) 11号館7階	K室(703) 11号館7階	L室(704) 11号館7階	M室(708) 11号館7階	N室(710) 11号館7階	
9:30~	2A1 遠隔操作	2B1 OS15:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の展開(1/2)	2C1 OS12:ロボットと生きる・ロボト学再考(1/2)	2D1 OS16:ソフトロボティクス(1/5)	2E1 OS26:遊びとロボット(1/2)	2F1 IS:International Session(4/4)			2I1 OS11:ロボット聴覚およびその展開(1/2)	2J1 OS25:身体性システムOS:システム工学を介した脳の理解とリハビリ(1/2)	2K1 センサ・計測	2L1 OS2:宇宙ロボティクス(2/3)	2M1 ロボットハンド(1/2)		9:30~
Lunch															Lunch
13:00~	2A2 OS23: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)	2B2 OS15:科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の展開(2/2)	2C2 OS12:ロボットと生きる・ロボト学再考(2/2)	2D2 OS16:ソフトロボティクス(2/5)	2E2 OS26:遊びとロボット(2/2)	2F2 OS6:人と関わりあうロボットのためのSocial-ware(1/3)			2I2 OS11:ロボット聴覚およびその展開(2/2)	2J2 OS25:身体性システムOS:システム工学を介した脳の理解とリハビリ(2/2)	2K2 OS9:インテリジェントホームロボティクス(1/4)	2L2 OS2:宇宙ロボティクス(3/3)	2M2 ロボットハンド(2/2)		13:00~
<p>早稲田大学 8号館106室</p> <p>【挨拶・表彰式(14:50~15:50)】</p> <p>【特別講演(16:00~16:50)】:新たな挑戦,小惑星探査機「はやぶさ2」のAI・ロボット技術 久保田 孝氏(JAXA宇宙科学研究所)</p> <p>【特別トークセッション(17:05~17:55)】:ガンダム GLOBAL CHALLENGE】 志田香織氏(株)サンライズ),石井啓範氏(ガンダム GLOBAL CHALLENGE),橋本周司氏(早稲田大学)</p> <p>リーガロイヤルホテル東京 ロイヤルホール 【懇親会(18:30~20:30)】</p>															

9月6日(金)

	A室(501) 11号館5階	B室(502) 11号館5階	C室(503) 11号館5階	D室(505) 11号館5階	E室(506) 11号館5階	F室(507) 11号館5階	G室(603) 11号館6階	H室(604) 11号館6階	I室(701) 11号館7階	J室(702) 11号館7階	K室(703) 11号館7階	L室(704) 11号館7階	M室(708) 11号館7階	N室(710) 11号館7階	
10:00~	3A1 OS23: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)	3B1 学習(1/3)	3C1 福祉・生活支援(1/3)	3D1 OS16:ソフトロボティクス(3/5)	3E1 VR・MR	3F1 OS6:人と関わりあうロボットのためのSocial-ware(2/3)			3I1 産業用ロボット・自動化システム(1/2)	3J1 OS19: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~	3K1 OS9:インテリジェントホームロボティクス(2/4)	3L1 水中・水上ロボット	3M1 医療ロボット(1/3)	3N1 OS20:人間機械協調(1/2)	10:00~
Lunch	【ランチョンセミナー】 12:00~ パナソニックが目指すロボティクスを活用したイノベーション			【ランチョンセミナー】 12:00~ 論文投稿の勧め											Lunch
13:30~	3A2 OS23: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)	3B2 学習(2/3)	3C2 福祉・生活支援(2/3)	3D2 OS16:ソフトロボティクス(4/5)	3E2 マニピュレーション(1/2)	3F2 OS6:人と関わりあうロボットのためのSocial-ware(3/3)			3I2 産業用ロボット・自動化システム(2/2)	3J2 OS13:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2019 ~応募作品発表と審査,審査結果発表~(1/2)	3K2 OS9:インテリジェントホームロボティクス(3/4)	3L2 ヒューマノイド(1/2)	3M2 医療ロボット(2/3)	3N2 OS20:人間機械協調(2/2)	13:30~
15:45~	3A3 OS23: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)	3B3 学習(3/3)	3C3 福祉・生活支援(3/3)	3D3 OS16:ソフトロボティクス(5/5)	3E3 マニピュレーション(2/2)	3F3 ヒューマン・ロボット・インタラクション			3I3 屋外作業ロボット	3J3 OS13:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2019 ~応募作品発表と審査,審査結果発表~(2/2)	3K3 OS9:インテリジェントホームロボティクス(4/4)	3L3 ヒューマノイド(2/2)	3M3 医療ロボット(3/3)	3N3 OS24:生物移動情報学	15:45~