

# Program at a Glance

10月9日(金)

特別講演1(9:00~10:00): 再考(最高?): ロボット學

浅田 稔 先生 (RSJ2020実行委員長/大阪大学 先導的学際研究機構 共生知能システム研究センター)

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室	I室	J室	K室	
10:15~	1A1 OS2: 機能性材料とメカトロニクス融合デザイン	1B1 OS7: 視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/2)	1C1 OS8: 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~(1/5)	1D1 GS17: ロボット制御	1E1 OS12: ロボットと生きる	1F1 GS6: 屋外作業ロボット(1/2)	1G1 GS13: ロボットアーム	1H1 GS3: 医療ロボット(1/2)	1I1 IS1: Robotics x AI	1J1 OS14: 技術と製品・事業づくりを介したサービスロボット産業の活性化活動(1/3)	1K1 OS18: 飛行ロボティクス(1/3)	10:15~
13:30~	1A2 OS3: 人工筋アクチュエータ・センサシステム	1B2 OS7: 視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(2/2)	1C2 OS8: 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~(2/5)	1D2 OS9: ロボット聴覚およびその展開(1/2)	1E2 OS21: ロボットの法と倫理: マルチプレイヤー社会における法と設計	1F2 GS6: 屋外作業ロボット(2/2)	1G2 GS14: ロボットハンド・グリッパ(1/2)	1H2 GS3: 医療ロボット(2/2)	1I2 IS2: Social Robotics and Human-Robot Interaction	1J2 OS14: 技術と製品・事業づくりを介したサービスロボット産業の活性化活動(2/3)	1K2 OS18: 飛行ロボティクス(2/3)	13:30~
15:45~	1A3 GS23: アクチュエータ		1C3 OS8: 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~(3/5)	1D3 OS9: ロボット聴覚およびその展開(2/2)			1G3 GS14: ロボットハンド・グリッパ(2/2)	1H3 GS28: 生体の計測・解析・制御	1I3 IS3: Robotics, Mechatronics and Control	1J3 OS14: 技術と製品・事業づくりを介したサービスロボット産業の活性化活動(3/3)	1K3 OS18: 飛行ロボティクス(3/3)	15:45~

10月10日(土)

特別講演2(9:00~10:30): 「来歴」論 ~意識, 身体, 創発~

下條 信輔 先生 (カリフォルニア工科大学 生物・生物工学部 (計算神経系))

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室	I室	J室	K室	
10:45~	2A1 OS4: ソフトロボティクス(1/3)	2B1 OS5: 微細作業	2C1 OS8: 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~(4/5)	2D1 GS7: ロボットビジョン(1/2)	2E1 GS24: 教育用ロボット	2F1 GS4: 宇宙ロボティクス	2G1 GS1: 2足歩行ロボット	2H1 OS15: 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)	2I1 GS9: ヒューマンインタラクション(1/2)	2J1 OS20: 科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の実践(1/3)	2K1 OS13: 空間知能化とアプリケーション	10:45~
14:00~	2A2 OS4: ソフトロボティクス(2/3)	2B2 GS27: 群知能	2C2 OS8: 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~(5/5)	2D2 GS7: ロボットビジョン(2/2)	2E2 OS11: インテリジェントホームロボティクス(1/4)	2F2 GS18: 自己位置推定・SLAM(1/2)	2G2 GS2: ヒューマノイド	2H2 OS15: 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)	2I2 GS9: ヒューマンインタラクション(2/2)	2J2 OS20: 科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の実践(2/3)	2K2 GS15: サービスロボット(1/2)	14:00~
16:15~	2A3 OS4: ソフトロボティクス(3/3)	2B3 OS1: NEDO先導研究プログラムの成果と今後の展望	2C3 GS16: 遠隔操作	2D3 GS10: 産業用ロボット・自動化システム	2E3 OS11: インテリジェントホームロボティクス(2/4)	2F3 GS18: 自己位置推定・SLAM(2/2)	2G3 GS22: センサ・計測	2H3 GS29: ロボットとスポーツ	2I3 GS12: ヒューマン・マシン・インタフェース	2J3 OS20: 科学技術の社会実装指向研究開発および技術者教育の実践(3/3)	2K3 GS15: サービスロボット(2/2)	16:15~

10月11日(日)

特別講演3(9:00~10:00): ロボティクスと総合知

瀬名 秀明 氏 (作家 主な著書: 瀬名秀明ロボット学論集 (2008年))

	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室	H室	I室	J室	K室	
10:15~	3A1 GS26: フレキシブルロボット	3B1 GS11: マニピュレーション(1/2)	3C1 GS25: 移動ロボット(1/2)	3D1 GS20: 学習(1/3)	3E1 OS11: インテリジェントホームロボティクス(3/4)	3F1 GS5: 極限作業ロボット(1/2)	3G1 OS17: 生物の「多義的」身体理解と設計	3H1 GS8: 福祉・生活支援(1/3)	3I1 GS19: 人間機械協調(1/2)	3J1 OS19: 遊びとロボット	3K1 OS10: 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~(1/2)	10:15~
13:30~	3A2 GS21: 動作計画(1/2)	3B2 GS11: マニピュレーション(2/2)	3C2 GS25: 移動ロボット(2/2)	3D2 GS20: 学習(2/3)	3E2 OS11: インテリジェントホームロボティクス(4/4)	3F2 GS5: 極限作業ロボット(2/2)	3G2 OS16: 人型ロボット、今何を研究すべきか(1/2)	3H2 GS8: 福祉・生活支援(2/3)	3I2 GS19: 人間機械協調(2/2)	3J2 OS6: 機構知	3K2 OS10: 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~(2/2)	13:30~
15:45~	3A3 GS21: 動作計画(2/2)			3D3 GS20: 学習(3/3)			3G3 OS16: 人型ロボット、今何を研究すべきか(2/2)	3H3 GS8: 福祉・生活支援(2/3)				15:45~