

RSJ2021 全体プログラム

9月9日(木)				
	9:15~	10:45~	13:30~	15:15~
A室	1A1 IS03:Robotics and Manipulation (1/2) Kenji Tahara (Kyushu University)、 Tetsuyou Watanabe (Kanazawa University)	1A2 IS03:Robotics and Manipulation (2/2) Kenji Tahara (Kyushu University)、 Kensuke Harada (Osaka University)	1A3 OS04:ロボットと生きる (1/2) 新井健生(電気通信大学)、上出寛子 (名古屋大学)	1A4 OS04:ロボットと生きる (2/2) 新井健生(電気通信大学)、上出寛子 (名古屋大学)
B室	1B1 GS03:医療ロボット (1/2) 川嶋健嗣(東京大学)、小水内俊介 (北海道大学)	1B2 GS03:医療ロボット (2/2) 菊池武士(大分大学)、小泉憲裕(電 気通信大学)	1B3 OS02:飛行ロボティクス (1/2) 三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(千葉 大学)	1B4 OS02:飛行ロボティクス (2/2) 鈴木智(千葉大学)、安孫子聡子(芝 浦工業大学)
C室	1C1 GS24:教育用ロボット 菅原研(東北学院大学)、倉林大輔 (東京工業大学)	1C2 OS12:人間の運動機能の維持・回復 のための医療福祉システム 齋藤直樹(秋田県立大学)、嵯峨直彦 (関西学院大学)	1C3 OS10:水中ロボティクス 坂上憲光(東海大学)、武村史朗(沖 縄工業高等専門学校)	1C4 GS27:群知能・複数台協調 遠藤央(東京工業大学)、加納剛史 (東北大学)
D室	1D1 OS06:宇宙ロボティクス (1/2) 石上玄也(慶應義塾大学)、飯塚浩二 郎(芝浦工業大学)	1D2 OS06:宇宙ロボティクス (2/2) 石上玄也(慶應義塾大学)、永岡健司 (九州工業大学)	1D3 OS09:インターネットとロボットサービス 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、 成田雅彦(東京都立産業技術大学院 大学)	1D4 GS05:極限作業ロボット 川端邦明(日本原子力研究開発機 構)、木倉宏成(東京工業大学)
E室	1E1 OS05:科学技術の社会実装指向研究 開発およびDX・RX教育の実践 (1/2) 多羅尾進(東京工業高等専門学校)、 高田宗一郎(東京工業高等専門学 校)	1E2 OS05:科学技術の社会実装指向研究 開発およびDX・RX教育の実践 (2/2) 久池井茂(北九州工業高等専門学 校)、藤原康宣(一関工業高等専門学 校)	1E3 GS17:ロボット制御 (1/2) 宮崎敏昌(長岡技術科学大学)、山野 彰夫(大阪府立大学)	1E4 GS17:ロボット制御 (2/2) 中西大輔(松江工業高等専門学校)、 岩本憲泰(信州大学)
F室	1F1 OS11:機能性材料とメカトロニクスの 融合デザイン (1/3) 亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平 (防衛大学校)	1F2 OS11:機能性材料とメカトロニクスの 融合デザイン (2/3) 亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平 (防衛大学校)	1F3 OS11:機能性材料とメカトロニクスの 融合デザイン (3/3) 亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平 (防衛大学校)	1F4 GS15:サービスロボット 河村晃宏(九州大学)、工藤俊亮(電 気通信大学)
G室	1G1 GS22:センサ・計測 (1/2) 吉見卓(芝浦工業大学)、江藤亮輔 (防衛大学校)	1G2 GS22:センサ・計測 (2/2) 松下光次郎(岐阜大学)、佐瀬一弥 (東北学院大学)	1G3 GS14:ロボットハンド・グリッパ (1/2) 田原健二(九州大学)、清川拓哉(奈 良先端科学技術大学院大学)	1G4 GS14:ロボットハンド・グリッパ (2/2) 松野孝博(立命館大学)、佐藤圭祐 (富山高等専門学校)
H室	1H1 GS18:自己位置推定・SLAM (1/2) 大川一也(千葉大学)、伊達央(筑波 大学)	1H2 GS18:自己位置推定・SLAM (2/2) 和田正義(東京理科大学)、渡辺桂吾 (岡山大学)	1H3 GS25:移動ロボット (1/2) 小島匠太郎(東北大学)、高木健(広 島大学)	1H4 GS25:移動ロボット (2/2) 武田行生(東京工業大学)、多田隈建 二郎(東北大学)
I室	1I1 OS14: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) 青木達哉(大阪大学)、岡田佳都(理 研/東北大学)	1I2 OS14: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) 谷口彰(立命館大学)、青木達哉(大 阪大学)	1I3 OS14: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) 岡田佳都(理研/東北大学)、谷口彰 (立命館大学)	1I4 OS14: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) 赤井直紀(名古屋大学)、岡田佳都 (理研/東北大学)
J室		1J2 GS08:福祉・生活支援 (1/2) 加藤龍(横浜国立大学)、松日楽信人 (芝浦工業大学)	1J3 GS08:福祉・生活支援 (2/2) 池田貴公(岐阜大学)、青山宏樹(藍 野大学)	1J4 GS23:アクチュエータ 難波江裕之(東京工業大学)、南山靖 博(久留米工業高等専門学校)
K室	1K1 GS12:ヒューマン・マシン・インタフェ ース (1/2) 尾形哲也(早稲田大学)、森田良文 (名古屋工業大学)	1K2 GS12:ヒューマン・マシン・インタフェ ース (2/2) 青山忠義(名古屋大学)、西川敦(大 阪大学)		

RSJ2021 全体プログラム

9月10日(金)				
	9:00～	10:45～	13:30～	15:15～
A室	2A1 IS01:Human and Robot (1/2) Gentiane Venture (Tokyo university of Agriculture and Technology/AIST)、Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)	2A2 IS01:Human and Robot (2/2) Gentiane Venture (Tokyo university of Agriculture and Technology/AIST)、Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)	2A3 IS02:AI, Learning and Control Jun Nakanishi (Meijo University)、Takayuki Nagai (Osaka University)	2A4 GS28:生体の計測・解析・制御 (1/2) 松居和寛 (大阪大学)、東郷俊太 (電気通信大学)
B室	2B1 GS01:2足歩行ロボット 山本江 (東京大学)、佐野明人 (名古屋工業大学)	2B2 OS17:機構知 (1/2) 多田隈建二郎 (東北大学)、武居直行 (東京都立大学)	2B3 OS17:機構知 (2/2) 小金澤鋼一 (東海大学)、玉本拓巳 (富山県立大学)	2B4 GS09:ヒューマンインタラクション 徳永清輝 (理化学研究所)、小笠原司 (奈良先端科学技術大学院大学)
C室	2C1 OS01:微細作業 (1/2) 新井史人 (東京大学)、谷川民生 (産業技術総合研究所)	2C2 OS01:微細作業 (2/2) 丸山央峰 (名古屋大学)、小嶋勝 (大阪大学)	2C3 OS15:生物の「多義的」身体と運動知能 (1/2) 福原洸 (東北大学)、増田容一 (大阪大学)	2C4 OS15:生物の「多義的」身体と運動知能 (2/2) 福原洸 (東北大学)、増田容一 (大阪大学)
D室	2D1 GS10:産業用ロボット・自動化システム (1/2) 小椋優 (株式会社IHI)、野田善之 (山梨大学)	2D2 GS10:産業用ロボット・自動化システム (2/2) 水内郁夫 (東京農工大学)、野田哲男 (大阪工業大学)	2D3 OS07:ロボット聴覚およびその展開 (1/2) 干場功太郎 (東京工業大学)、坂東宜昭 (産業技術総合研究所)	2D4 OS07:ロボット聴覚およびその展開 (2/2) 糸山克寿 (東京工業大学)、小島諒介 (京都大学)
E室	2E1 GS16:遠隔操作 池本有助 (名城大学)、鈴木智 (千葉大学)	2E2 OS08:空間知能化とロボティクス 李周浩 (立命館大学)、森岡一幸 (明治大学)	2E3 OS03:ロボット倫理の最前線とその社会化に向けて (1/2) 松浦和也 (東洋大学)、稲谷龍彦 (京都大学)	2E4 OS03:ロボット倫理の最前線とその社会化に向けて (2/2) 松浦和也 (東洋大学)、稲谷龍彦 (京都大学)
F室	2F1 OS16:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション (1/3) 小山佳祐 (大阪大学)、山口明彦 (東北大学)	2F2 OS16:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション (2/3) 山口明彦 (東北大学)、小山佳祐 (大阪大学)	2F3 OS16:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション (3/3) 山口明彦 (東北大学)、小山佳祐 (大阪大学)	2F4 GS11:マニピュレーション (1/2) 渡辺哲陽 (金沢大学)、清川拓哉 (大阪大学)
G室	2G1 OS13:ロボットと優しいマルチモーダル・コミュニケーション (1/2) 塩見昌裕 (ATR)、住岡英信 (ATR)	2G2 OS13:ロボットと優しいマルチモーダル・コミュニケーション (2/2) 中澤篤志 (京都大学)、倉爪亮 (九州大学大学院システム情報科学研究科)	2G3 GS06:屋外作業ロボット (1/3) 王碩玉 (高知工科大学)、山本知生 (産業技術総合研究所)	2G4 GS06:屋外作業ロボット (2/3) 西田祐也 (九州工業大学)、水上雅人 (室蘭工業大学)
H室		2H2 OS18:インテリジェントホームロボティクス (1/3) 大井翔 (大阪工業大学)、水地良明 (玉川大学)	2H3 OS18:インテリジェントホームロボティクス (2/3) 佐野睦夫 (大阪工業大学)、萩原良信 (立命館大学)	2H4 OS18:インテリジェントホームロボティクス (3/3) 大井翔 (大阪工業大学)、佐野睦夫 (大阪工業大学)
I室	2I1 OS14: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) 赤井直紀 (名古屋大学)、谷口彰 (立命館大学)	2I2 GS30:ワイヤ駆動機構 君塚進 (木更津工業高等専門学校)、大隅久 (中央大学)	2I3 GS31:ディープラーニング (1/2) 小林泰介 (奈良先端科学技術大学院大学)、中村明生 (東京電機大学)	2I4 GS31:ディープラーニング (2/2) 森安竜大 ((株)豊田中央研究所)、和田大地 (宇宙航空研究開発機構)
J室	2J1 GS19:人間機械協調 (1/2) 宮田なつき (産業技術総合研究所)、田中由浩 (名古屋工業大学)	2J2 GS19:人間機械協調 (2/2) 辻俊明 (埼玉大学)、横倉勇希 (長岡技術科学大学)	2J3 GS26:フレキシブルロボット (1/2) 平井慎一 (立命館大学)、松野孝博 (立命館大学)	2J4 GS26:フレキシブルロボット (2/2) 金田礼人 (九州大学)、谷口浩成 (大阪工業大学)
K室		2K2 GS04:生物模倣ロボット 中村太郎 (中央大学)、遠藤玄 (東京工業大学)		2K4 GS07:ロボットビジョン (1/2) 梅田和昇 (中央大学)、前泰志 (関西大学)

RSJ2021 全体プログラム

9月11日(土)			
9:00~			
A室	3A1 GS28:生体の計測・解析・制御 (2/2) 安琪(九州大学)、中沢信明(群馬大学)		
B室	3B1 GS13:ロボットアーム 水戸部和久(山形大学)、岡部弘佑(和歌山工業高等専門学校)		
C室	3C1 GS02:ヒューマノイド 岡田慧(東京大学)、田崎勇一(神戸大学)		
D室	3D1 GS21:ロボティクスにおける計画と推定 長隆之(九州工業大学)、山川聡子(東洋大学)		
E室			
F室	3F1 GS11:マニピュレーション (2/2) 小澤隆太(明治大学)、王志東(千葉工業大学)		
G室	3G1 GS06:屋外作業ロボット (3/3) 高橋正樹(慶応義塾大学)、藤井浩光(千葉工業大学)		
H室	3H1 GS29:ロボットとスポーツ 西川鋭(九州大学)、妹尾拓(広島大学)		
I室	3I1 GS20:学習 近藤敏之(東京農工大学)、日高浩一(東京大学電機大学)		
J室			
K室	3K1 GS07:ロボットビジョン (2/2) 並木明夫(千葉大学)、星野智史(宇都宮大学)		