

| 5th September (Mon.) | | | | | | |
|----------------------|---|---|--|--|---|--|
| | A室(221) | B室(222) | C室(223) | D室(231) | E室(233) | F室(241) |
| 10:00~ 12:00 | | 1B1 GS26:グラスブの戦略・計画・制御 万偉偉(大阪大学)、長谷川峻(東京大学) | 1C1 OS10:空間知能化とロボティクス 佐々木毅(芝浦工業大学)、新妻実保子(中央大学) | 1D1 GS19:サービスロボット(1/2) 河村晃宏(九州大学)、工藤俊亮(電気通信大学) | 1E1 GS1:ヒューマノイド(1/2) 佐野明人(名古屋工業大学)、垣内洋平(豊橋技術科学大学) | 1F1 OS16: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) 村田真悟(慶應義塾大学)、岡田佳都(東北大学) |
| 13:30~ 17:30 | <p style="text-align: center;">東京大学安田講堂 創立40年記念行事</p> <p style="text-align: center;">■記念式典:日本ロボット学会会長からの挨拶と学会概況報告、御来賓の紹介、御来賓代表の御祝辞、御来賓からの御祝辞代読(13:10受付開始、13:30~14:30)</p> <p style="text-align: center;">■シンポジウム:「2050年に向けて日本ロボット学会の進むべき道」(15:00~17:30)</p> | | | | | |

| 6th September (Tue.) | | | | | | |
|----------------------|---|---|---|--|---|---|
| | A室(221) | B室(222) | C室(223) | D室(231) | E室(233) | F室(241) |
| 9:30~ 11:45 | 2A1 OS19:学生・若手研究者のキャリアパス開拓と支援 横田諭(福岡工業大学)、内山瑛美子(東京大学) | 2B1 GS33:ロボットビジョン(1/2) 並木明夫(千葉大学)、佐川立昌(産業総合研究所) | 2C1 GS28:人間機械協調 平田泰久(東北大学)、辻俊明(埼玉大学) | 2D1 GS20:ソーシャルロボット(1/2) 新妻実保子(中央大学)、酒井和紀(大阪大学) | 2E1 GS1:ヒューマノイド(2/2) 杉原知道(オムロン)、森澤光晴(産業技術総合研究所) | 2F1 GS27:ハプティクス 昆陽雅司(東北大学)、山川聡子(東洋大学) |
| 13:00~ 15:00 | 2A2 GS43:我が企業のロボット 小椋優(株)IHI | 2B2 GS33:ロボットビジョン(2/2) 上田悦子(大阪工業大学)、中村明生(東京電機大学) | 2C2 GS29:遠隔操作 境野翔(筑波大学)、北川晋吾(東京大学) | 2D2 GS38:ヒューマンインタラクション 小笠原司(奈良先端科学技術大学院大学)、内山瑛美子(東京大学) | 2E2 OS18:人型ロボットの共創に向けた活動 杉原知道(オムロン株式会社) | 2F2 OS17:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(1/2) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学) |
| 15:30~ 18:00 | 2A3 OS7:ロボットELSIの現状と課題 稲谷龍彦(京都大学) | 2B3 OS11:ロボットフォニクス 村井健介(産業技術総合研究所)、嶋地直広(北陽電機株式会社)、二井見博文(産業技術短期大学) | 2C3 GS39:ウェアラブルデバイス 栗田雄一(広島大学)、妻木勇一(山形大学) | 2D3 GS12:福祉・生活支援ロボット 松日泰信人(東京大学)、前泰志(関西大学)、青山宏樹(藍野大学) | 2E3 GS2:二足歩行ロボット 梶田秀司(中部大学)、小島邦生(東京大学) | 2F3 OS16: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) 赤井直紀(名古屋大学)、谷口彰(立命館大学) |

| 7th September (Wed.) | | | | | | |
|----------------------|--|---|---|---|---|--|
| | A室(221) | B室(222) | C室(223) | D室(231) | E室(233) | F室(241) |
| 9:30~ 11:45 | 3A1 OS8:介護とロボティクス(1/3) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学) | 3B1 OS2:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(1/2) 亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平(防衛大学校)、坂本裕之(日本ペイントコーポレートソリューションズ(株)) | 3C1 GS10:手術支援ロボットシステム 川嶋健嗣(東京大学)、荒田純平(九州大学) | 3D1 GS20:ソーシャルロボット(2/2) 上出寛子(名古屋大学)、東風上奏絵(東京大学) | 3E1 GS30:ロボット制御 宮崎敏昌(長岡技術科学大学)、木村航平(電気通信大学) | 3F1 OS12:データドリブンロボティクス 馬場裕康(株式会社デンソー)、柳原伸介(ファナック株式会社)ROBOPIC |
| 13:00~ 14:00 | 3A2 OS8:介護とロボティクス(2/3) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学) | 3B2 OS2:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(2/2) 亀崎允啓(早稲田大学)、辻田哲平(防衛大学校)、坂本裕之(日本ペイントコーポレートソリューションズ(株)) | 3C2 GS35:ロボットとスポーツ 中島求(東京工業大学)、西川鋭(九州大学) | 3D2 GS40:教育用ロボット 安藤吉伸(芝浦工業大学)、武藤ゆみ子(玉川大学) | 3E2 GS6:ワイヤ駆動機構 木野仁(中京大学)、東郷俊太(電気通信大学) | 3F2 GS32:学習 長隆之(東京大学)、森裕紀(早稲田大学) |
| 14:30~ 17:30 | <p style="text-align: center;">東京大学安田講堂</p> <p style="text-align: center;">【14:30-15:50 表彰式】</p> <p style="text-align: center;">【16:00-16:20 開会式】</p> <p style="text-align: center;">【16:30-17:25 特別講演 江間 有沙氏(東京大学/理化学研究所)演題:「AI/ロボット社会実装の課題と矛盾」</p> | | | | | |

| 8th September (Thu.) | | | | | | |
|----------------------|---|---|--|---|---|--|
| | A室(221) | B室(222) | C室(223) | D室(231) | E室(233) | F室(241) |
| 9:30~ 11:45 | 4A1 GS17:原子力発電所とロボティクス 浅間一(東京大学)、山田大地(日本原子力研究開発機構) | 4B1 GS24:ロボットアーム 相山康道(筑波大学)、岡部弘佑(和歌山工業高等専門学校) | 4C1 GS22:オートメーション・ロボット 堂前幸康(産業技術総合研究所)、菊植亮(広島大学) | 4D1 GS19:サービスロボット(2/2) 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、矢野倉伊織(東京大学) | 4E1 GS3:筋骨格ロボット 小澤隆太(明治大学)、河原塚健人(東京大学) | 4F1 OS17:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(2/2) 山口明彦(東北大学)、鈴木陽介(金沢大学) |
| 13:00~ 15:00 | 4A2 OS20:自ら学習・行動し人と共生するロボット(Moonshot型研究開発目標3)(1/2) 永谷圭司(東京大学) | 4B2 GS23:マニピュレーション(1/2) 山野辺夏樹(産業技術総合研究所)、田崎良佑(青山学院大学) | 4C2 GS21:産業用ロボットの機構・制御・システム(1/2) 野田哲男(大阪工業大学)、花井亮(産業技術総合研究所) | 4D2 OS8:介護とロボティクス(3/3) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学) | 4E2 GS4:多脚歩行ロボット 橋本健二(明治大学)、木村浩(京都工芸繊維大学) | 4F2 OS16: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) 岡田佳都(東北大学)、赤井直紀(名古屋大学) |
| 15:30~ 18:30 | 4A3 OS20:自ら学習・行動し人と共生するロボット(Moonshot型研究開発目標3)(2/2) 永谷圭司(東京大学) | 4B3 GS23:マニピュレーション(2/2) 山川雄司(東京大学)、原田研介(大阪大学) | 4C3 GS21:産業用ロボットの機構・制御・システム(2/2) 土橋宏規(和歌山大学)、吉見卓(芝浦工業大学) | 4D3 GS13:リハビリテーション・ロボティクス 飯文偉(千葉大学)、松下光次郎(岐阜大学) | 4E3 GS5:生物模倣ロボット 新山龍馬(明治大学)、程島竜一(埼玉大学) | 4F3 OS16: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) 谷口彰(立命館大学)、村田真悟(慶應義塾大学) |

| 9th September (Fri.) | |
|----------------------|----------------------------|
| 10:00~ 17:30 | オープンフォーラム(一般公開企画)工学部6、14号館 |

| 5th September (Mon.) | | | | | |
|---|-------------------------|---|---|---------------------------|-------------|
| G室(242) | H室(243) | I室(244) | J室(245) | K室(246) | |
| 1G1 GS36:飛行ロボット(1/2) | 1H1 GS14:インフラ点検ロボット | 1I1 OS15:IRTによる非エルゴード的人間理解・生活理解 | 1J1 IS3:Robotics and Manipulation(1/2) | 1K1 OS1:ソフトロボティクス(1/3) | |
| 鈴木智(千葉大学)、趙漢居(東京大学) | 大野和則(東北大学)、藤井浩光(千葉工業大学) | 西田佳史(東京工業大学)、宮崎祐介(東京工業大学)、北村光司(産業技術総合研究所) | Ryuta Ozawa(Meiji University)、Kenji Tahara(Kyushu University) | 望山洋(筑波大学)、新山龍馬(明治大学) | 10:00~12:00 |
| <p style="text-align: center;">東京大学安田講堂 創立40年記念行事</p> <p style="text-align: center;">■記念式典:日本ロボット学会会長からの挨拶と学会概況報告、御来賓の紹介、御来賓代表の御祝辞、御来賓からの御祝辞代読(13:10受付開始、13:30~14:30)</p> <p style="text-align: center;">■シンポジウム:「2050年に向けて日本ロボット学会の進むべき道」(15:00~17:30)</p> | | | | | 13:30~17:30 |

| 6th September (Tue.) | | | | | |
|--|---|------------------------------|--|---------------------------|----------------------------|
| G室(242) | H室(243) | I室(244) | J室(245) | K室(246) | 工学部2号館2階フォーラム |
| 2G1 GS36:飛行ロボット(2/2) | 2H1 OS4: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 GS31:自己位置推定・SLAM(1/2) | 2J1 IS3:Robotics and Manipulation(2/2) | 2K1 GS9:アクチュエータ(1/2) | 機器・書籍・カタログ展示 9:30~17:30 |
| 安孫子聡子(芝浦工業大学)、西尾卓純(東京大学) | 高岩昌弘(徳島大学)、齋藤直樹(秋田県立大学) | 友納正裕(千葉工業大学)、和田正義(東京理科大学) | Tokuo Tsuji(Kanazawa University)、Kenji Tahara(Kyushu University) | 横倉勇希(長岡技術科学大学)、浅野悠紀(東京大学) | 9:30~11:45 |
| 2G2 GS37:飛行ロボットの最新展開 | 2H2 OS4: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 GS34:経路計画 | 2J2 IS1:Human and Robot(1/2) | 2K2 GS9:アクチュエータ(2/2) | |
| 三輪昌史(徳島大学)、本仲君子(関西大学) | 嵯峨直彦(関西学院大学)、高岩昌弘(徳島大学) | 石上玄也(慶應義塾大学)、前田雄介(横浜国立大学) | Natsuki Yamanobe(AIST)、Gentiane Venture(The University of Tokyo) | 高木健(広島大学)、難波江裕之(東京工業大学) | 13:00~15:00 |
| 2G3 OS6:水中ロボティクス | 2H3 GS16:屋外作業ロボット(1/2) | 2I3 GS31:自己位置推定・SLAM(2/2) | 2J3 IS2:AI, Learning and Control | 2K3 GS42:新学術領域・超適応 | |
| 坂上憲光(東海大学)、武村史朗(沖縄工業高等専門学校)、柴田瑞穂(近畿大学) | 王碩玉(高知工科大学)、有隣仁(産業技術総合研究所) | 鈴木太郎(千葉工業大学)、星野智史(宇都宮大) | Jun Nakanishi(Meijo University)、Taisuke Kobayashi(NII) | 安琪(東京大学)、船戸徹郎(電気通信大学) | 15:30~18:00 |

| 7th September (Wed.) | | | | | |
|--|------------------------|---|---|-----------------------|----------------------------|
| G室(242) | H室(243) | I室(244) | J室(245) | K室(246) | 工学部2号館2階フォーラム |
| OS5:配管検査ロボット(1/2) | GS18:農業ロボット(1/2) | 3I1 OS13:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(1/2) | 3J1 IS1:Human and Robot(2/2) | 3K1 OS9:微細作業(1/2) | 機器・書籍・カタログ展示 9:30~17:30 |
| 加古川篤(立命館大学)、山本知生(産業技術総合研究所) | 深尾隆則(東京大学)、大谷裕也(早稲田大学) | 大隅久(中央大学)、林浩一郎((株)IH)、阿部聡((一財)製造科学技術センター) | Natsuki Yamanobe(AIST)、Yumeko Imamura(AIST) | 小嶋勝(大阪大学)、丸山峰央(名古屋大学) | 9:30~11:45 |
| OS5:配管検査ロボット(2/2) | GS18:農業ロボット(2/2) | 3I2 OS13:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(2/2) | 3J2 GS15:月・惑星探査ロボット | 3K2 OS9:微細作業(2/2) | |
| 中村太郎(中央大学)、馬書根(立命館大学) | 海津裕(東京大学)、武居直行(東京都立大学) | 大隅久(中央大学)、林浩一郎((株)IH)、阿部聡((一財)製造科学技術センター) | 石上玄也(慶應義塾大学)、加藤裕基(JAXA) | 小嶋勝(大阪大学)、丸山峰央(名古屋大学) | 13:00~14:00 |
| <p style="text-align: center;">東京大学安田講堂</p> <p style="text-align: center;">【14:30-15:50 表彰式】</p> <p style="text-align: center;">【16:00-16:20 開会式】</p> <p style="text-align: center;">【16:30-17:25 特別講演 江間 有沙氏(東京大学/理化学研究所)演題:「AI/ロボット社会実装の課題と矛盾」</p> | | | | | 14:30~17:30 |

| 8th September (Thu.) | | | | | |
|---|---------------------------|-------------------------------------|---|---------------------------|----------------------------|
| G室(242) | H室(243) | I室(244) | J室(245) | K室(246) | 工学部2号館2階フォーラム |
| 4G1 GS41:歩行者とロボティクス | 4H1 GS7:車輪移動機構 | 4I1 OS21:インテリジェントホームロボティクス(1/3) | 4J1 GS11:医療ロボット(1/2) | 4K1 OS1:ソフトロボティクス(2/3) | 機器・書籍・カタログ展示 9:30~15:00 |
| 佐々木洋子(産業技術総合研究所)、山本江(東京大学) | 菅原雄介(東京工業大学)、石井裕之(早稲田大学) | 水地良明(玉川大学)、大井翔(大阪工業大学) | 辻田哲平(防衛学校)、菊池武士(大分大学) | 鈴森康一(東京工業大学)、平井慎一(立命館大学) | 9:30~11:45 |
| 4G2 OS14: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) | 4H2 GS8:特殊移動機構 | 4I2 OS21:インテリジェントホームロボティクス(2/3) | 4J2 GS11:医療ロボット(2/2) | 4K2 OS1:ソフトロボティクス(3/3) | |
| 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)、佐藤知正(東京大学) | 多田隼建二郎(東北大学)、藤川太郎(東京電機大学) | 大井翔(大阪工業大学)、萩原良信(立命館大学) | 岩田浩康(早稲田大学)、小泉憲裕(電気通信大学) | 中村太郎(中央大学)、望山洋(筑波大学) | 13:00~15:00 |
| 4G3 OS14: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) | 4H3 GS16:屋外作業ロボット(2/2) | 4I3 OS21:インテリジェントホームロボティクス(3/3) | 4J3 OS3:ロボット聴覚およびその展開 | 4K3 GS25:ロボットハンドの機構 | |
| 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)、佐藤知正(東京大学) | 岡田昌史(東京工業大学)、藤井浩光(千葉工業大学) | 萩原良信(立命館大学)、水地良明(玉川大学)、山本貴史(トヨタ自動車) | 干場功太郎(東京工業大学)、糸山克寿(東京工業大学)、小島諒介(京都大学)、坂東宜昭(産業技術総合研究所) | 渡辺哲陽(金沢大学)、毛利哲也(岐阜大学) | 15:30~18:30 |

| 9th September (Fri.) | | | | | |
|----------------------------|--|--|--|--|-------------|
| オープンフォーラム(一般公開企画)工学部6、14号館 | | | | | 10:00~17:30 |