

4th September (Wed.)						
	A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)	E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)
9:00~ 10:12	1A1 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) 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)	1B1 OS23:月面探査/拠点構築のための自己再生型AIロボット・自己再生型モジュラーロボット(1/2) 佐藤徳孝(名古屋工業大学)、野田哲男(大阪工業大学)	1C1 OS1: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(東京大学)、辻田哲平(防衛大学校)	1D1 OS22:インテリジェントホームロボティクス(1/5) 水地良明(玉川大学)、堀三晟(玉川大学)	1E1 GS35:産業用ロボット 大明準治(株式会社東芝)、姜長安(大阪工業大学)	
10:30~ 12:06	1A2 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) 久池井茂(北九州工業高等専門学校)、多羅尾進(東京工業高等専門学校)	1B2 OS23:月面探査/拠点構築のための自己再生型AIロボット・自己再生型モジュラーロボット(2/2) 野田哲男(大阪工業大学)、佐藤徳孝(名古屋工業大学)	1C2 OS1:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(2/2) 岩本悠宏(名古屋工業大学)、亀崎允啓(東京大学)	1D2 OS22:インテリジェントホームロボティクス(2/5) 堀三晟(玉川大学)、水地良明(玉川大学)		1F2 GS17:遠隔操作 長谷川泰久(名古屋大学)、尾形哲也(早稲田大学)
スポンサーランチョンセミナー(1) 会場:K室(1104教室), L室(1105教室) / 定員300名 学術ランチョンセミナー「ロボットシステムインテグレートという職業の紹介」(学生限定) 会場:G室(1004教室) / 定員100名						
13:15~ 14:39	1A3 OS16:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(1/2) 大隅久(中央大学)、濱崎峻資(中央大学)	1B3 OS10: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)	1C3 GS7:生物模倣ロボット(1/2) 伊藤文臣(中央大学)、谷口浩成(大阪工業大学)	1D3 OS22:インテリジェントホームロボティクス(3/5) 田中悠一郎(九州工業大学)、吉元裕真(北九州工業高等専門学校)	1E3 GS21:歩行者とロボティクス・ウェアラブルデバイス 鄭聖熹(大阪電気通信大学)、廣井富(大阪工業大学)	
15:00~ 16:24	1A4 OS16:人・ロボット協調による『合業』型生産システム(2/2) 村上弘記(IHI)、林浩一郎(IHI)	1B4 OS10:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション(2/2) 小山佳祐(大阪大学)、鈴木陽介(金沢大学)	1C4 GS7:生物模倣ロボット(2/2) 安井浩太郎(東北大学)、小澤隆太(明治大学)	1D4 OS22:インテリジェントホームロボティクス(4/5) 石田裕太郎(トヨタ自動車株式会社)、大井翔(大阪工業大学)		1F4 GS27:VR, AR, 実世界指向インタフェース 岡田慧(東京大学)、野田善之(山梨大学)
16:45~ 18:21	1A5 OS2:ロボットフォトリクス 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)	1B5 GS4:ロボット触覚と聴覚 池田篤俊(近畿大学)、谷口浩成(大阪工業大学)	1C5 OS20:ラボオートメーションロボティクス 浅野悠紀(東京大学)、原口大輔(東京工業高等専門学校)	1D5 OS22:インテリジェントホームロボティクス(5/5) 山本貴史(愛知工業大学)、萩原良信(創価大学)	1E5 GS32:水上・水中ロボット 藤井康之(立命館大学)、中山学之(大阪工業大学)	

5th September (Thu.)						
	A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)	E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)
9:00~ 10:12	2A1 GS19:ロボットとスポーツ 伊達央(筑波大学)、福本慎太郎(ミズノ株式会社)	2B1 OS6:微細作業(1/2) 丸山央峰(名古屋大学)、小嶋勝(大阪大学)	2C1 GS37:モデリングと制御理論(1/2) 安藤慶昭(産業技術総合研究所)、菅原雄介(東京工業大学)	2D1 SS:災害医学とロボティクス 松野文俊(大阪工業大学)、佐藤徳孝(名古屋工業大学)		2F1 GS33:農業ロボット 鈴木彰真(岩手県立大学)、大谷拓也(芝浦工業大学)
10:30~ 12:06	2A2 OS5:ロボット聴覚およびその展開 干場功太郎(東京工業大学)、糸山克寿(ホンダリサーチインスティテュートジャパン)	2B2 OS6:微細作業(2/2) 洞出光洋(摂南大学)、竹中大(名古屋大学)	2C2 GS37:モデリングと制御理論(2/2) 戸田英樹(富山大学)、金田さやか(大阪公立大学)		2E2 OS12: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)	
スポンサーランチョンセミナー(2) 会場:K室(1104教室), L室(1105教室) / 定員300名 学術ランチョンセミナー「若手・中堅による国際化リーダーシップに向けて」 会場:G室(1004教室) / 定員100名						
13:15~ 14:39	2A3 GS1:ロボットと社会 大井翔(大阪工業大学)、橋本智己(埼玉工業大学)	2B3 GS20:人間機械協調 横倉勇希(長岡技術科学大学)、田中由浩(名古屋工業大)	2C3 GS23:福祉・パワーアシスト 原口真(大阪工業大学)、吉川雅博(大阪工業大学)			2F3 GS16:マニピュレーション 山川雄司(東京大学)、姜銀来(電気通信大学)
15:00~ 16:00	表彰式 場所:3F 常翔ホール					
16:00~ 17:00	特別講演:ロボットによる社会課題解決に向けてー産官学連携への期待ー 講師:川崎重工業株式会社 代表取締役社長執行役員 橋本 康彦 氏 場所:3F 常翔ホール					

4th September (Wed.)

4th September (Wed.)						
G室(1004教室)	H室(1005教室)	I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)	
1G1 IS1:AI, Learning and Control(1/2) Takamitsu Matsubara (NAIST)、Yuki Kadokawa (NAIST)	1H1 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(1/5) 塩見昌裕(ATR)、野村竜也(龍谷大学)	1I1 GS29:医療ロボット(1/3) 津村遼介(産業技術総合研究所)、原口大輔(東京工業高等専門学校)	1J1 OS9: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) 齋藤直樹(秋田県立大学)、嵯峨宣彦(関西学院大学)	1K1 GS30:災害・レスキューロボット 中山学之(大阪工業大学)、山崎芳昭(明星大学)	1L1 GS13:把持グリッパ(1/2) 相山康道(筑波大学)、石井裕之(早稲田大学)	機器・書籍・カタログ展示 9:00~18:30 9:00~10:12
1G2 IS1:AI, Learning and Control(2/2) Yuki Kadokawa (NAIST)、Takamitsu Matsubara (NAIST)	1H2 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(2/5) 岡留有哉(東京理科大学)、内田貴久(大阪大学)	1I2 GS29:医療ロボット(2/3) 菅宮友莉奈(東京電機大学)、近野敦(北海道大学)	1J2 OS9: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) 嵯峨宣彦(関西学院大学)、齋藤直樹(秋田県立大学)	1K2 GS3:アクチュエータ(1/2) 鈴木康一(東京工業大学)、出原俊介(京都先端科学大学)	1L2 GS13:把持グリッパ(2/2) 小山佳祐(大阪大学)、吉見卓(芝浦工業大学)	10:30~12:06
<p style="text-align: center;">スポンサーランチョンセミナー(1) 会場:K室(1104教室)、L室(1105教室)ノ定員300名</p> <p style="text-align: center;">学術ランチョンセミナー「ロボットシステムインテグレータという職業の紹介」(学生限定) 会場:G室(1004教室)ノ定員100名</p>						
1G3 IS2:Human and Robot(1/3) Mihoko Niitsuma (Chuo University)、Hiroko Kamide (Kyoto University)	1H3 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(3/5) 木本充彦(明治大学)、塩見昌裕(ATR)	1I3 GS29:医療ロボット(3/3) 西川敦(大阪大学)、岸宏亮(オリンパスメディカルシステムズ株式会社)	1J3 GS10:移動機構(1/3) 島田明(芝浦工業大学)、淵脇大海(横浜国立大学)	1K3 GS3:アクチュエータ(2/2) 仲田佳弘(電気通信大学)、長濱駿介(KUAS/早稲田大学)	1L3 OS18: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~(1/3) 小島匠太郎(東北大学)、Ranulfo Bezerra(東北大学)	13:15~14:39
1G4 IS2:Human and Robot(2/3) Yuichiro Yoshikawa (Osaka University)、Hiroko Kamide (Kyoto University)	1H4 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(4/5) 飯尾尊優(同志社大学)、木本充彦(明治大学)	1I4 GS15:ロボットハンドアーム(1/2) 工藤俊亮(電気通信大学)、森園哲也(福岡工業大学)	1J4 GS10:移動機構(2/3) 遠藤玄(東京工業大学)、小柳栄次(株式会社移動ロボット研究所)	1K4 OS4:空間知能化とロボティクス(1/2) 李周浩(立命館大学)、新妻実保子(中央大学)	1L4 OS18: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~(2/3) 小島匠太郎(東北大学)、長谷川翔一(立命館大学)	15:00~16:24
1G5 IS2:Human and Robot(3/3) Tomohiro Umetani (Konan University)、Yuichiro Yoshikawa (Osaka University)	1H5 OS15:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(5/5) 米澤朋子(関西大学)、野村竜也(龍谷大学)	1I5 GS15:ロボットハンドアーム(2/2) 遠藤央(東京工業大学)、玄相昊(立命館大学)	1J5 GS10:移動機構(3/3) 松下光次郎(岐阜大学)、姜長安(大阪工業大学)	1K5 OS4:空間知能化とロボティクス(2/2) 李周浩(立命館大学)、中村壮亮(法政大学)	1L5 OS18: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~(3/3) 長谷川翔一(立命館大学)、Ranulfo Bezerra(東北大学)	16:45~18:21

5th September (Thu.)

5th September (Thu.)						
G室(1004教室)	H室(1005教室)	I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)	
2G1 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(1/2) Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)、Hannibal Paul (Ritsumeikan University)	2H1 GS9:歩行ロボット(1/3) 和田正義(東京理科大学)、田熊隆史(大阪工業大学)	2I1 GS11:群ロボット・群知能 倉爪亮(九州大学)、村山暢(和歌山工業高等専門学校)	2J1 OS19:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(1/3) 増田容一(大阪大学)、福原洗(東北大学)	2K1 OS13:宇宙ロボティクス(1/3) 石上玄也(慶應義塾大学)、永岡健司(九州工業大学)	2L1 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(1/3) 平井慎一(立命館大学)、塚越秀行(東京工業大学)	機器・書籍・カタログ展示 9:00~17:00 9:00~10:12
2G2 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(2/2) Hannibal Paul (Ritsumeikan University)、Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)	2H2 GS9:歩行ロボット(2/3) 鄭聖熹(大阪電気通信大学)、出原俊介(京都先端科学大学)	2I2 GS36:屋外作業ロボット 東善之(大阪工業大学)、中山学之(大阪工業大学)	2J2 OS19:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(2/3) 福原洗(東北大学)、増田容一(大阪大学)	2K2 OS13:宇宙ロボティクス(2/3) 宇野健太郎(東北大学)、石上玄也(慶應義塾大学)	2L2 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(2/3) 西岡靖貴(滋賀県立大学)、谷口浩成(大阪工業大学)	10:30~12:06
<p style="text-align: center;">スポンサーランチョンセミナー(2) 会場:K室(1104教室)、L室(1105教室)ノ定員300名</p> <p style="text-align: center;">学術ランチョンセミナー「若手・中堅による国際化リーダーシップに向けて」 会場:G室(1004教室)ノ定員100名</p>						
2G3 GS6:センサ・測位 小林裕之(大阪工業大学)、姜長安(大阪工業大学)	2H3 GS9:歩行ロボット(3/3) 林原靖男(千葉工業大学)、谷口浩成(大阪工業大学)	2I3 GS28:サービロボット 松添静子(富士通株式会社)、堀三晟(玉川大学)	2J3 OS19:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(3/3) 増田容一(大阪大学)、福原洗(東北大学)	2K3 OS13:宇宙ロボティクス(3/3) 大槻真嗣(JAXA)、前田孝雄(東京農工大学)	2L3 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(3/3) 新山龍馬(明治大学)、出原俊介(京都先端科学大学)	13:15~14:39
<p style="text-align: center;">表彰式 場所:3F 常翔ホール</p>						
<p style="text-align: center;">特別講演:ロボットによる社会課題解決に向けて一産官学連携への期待— 講師:川崎重工工業株式会社 代表取締役社長執行役員 橋本 康彦 氏 場所:3F 常翔ホール</p>						
15:00~16:00						
16:00~17:00						

6th September (Fri.)						
	A室(セミナー室201)	B室(セミナー室203)	C室(セミナー室204)	D室(3F 常翔ホール)	E室(8F RDセンター)	F室(9F イノラボ)
9:00~ 10:12	3A1 OS11:子どものためのロボティクス(1/2) 新妻実保子(中央大学)、塩見昌裕(ATR)	3B1 OS7:データドリブンロボティクス(1/2) 馬場裕康(株式会社デンソー(ROBOCIP))、榊原伸介(ファナック株式会社(ROBOCIP))	3C1 GS40:機械学習・ディープラーニング(1/4) 小林裕之(大阪工業大学)、原田研介(大阪大学)	3D1 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(1/4) 河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学)	3E1 OS17:配管検査・補修ロボット 加古川篤(立命館大学)、伊藤文臣(中央大学)	
10:30~ 12:06	3A2 OS11:子どものためのロボティクス(2/2) 阿部香澄(明治学院大学)、新妻実保子(中央大学)	3B2 OS7:データドリブンロボティクス(2/2) 馬場裕康(株式会社デンソー(ROBOCIP))、榊原伸介(ファナック株式会社(ROBOCIP))	3C2 GS40:機械学習・ディープラーニング(2/4) 久保田孝(明治大学)、境野翔(筑波大学)	3D2 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(2/4) 宮澤和輝(大阪大学)、河原塚健人(東京大学)		3F2 GS34:建設ロボット 楊光(大阪工業大学)、小島匠太郎(東北大学)
<p style="text-align: center;">スポンサーランチョンセミナー(3) 会場:K室(1104教室), L室(1105教室) / 定員300名</p> <p style="text-align: center;">学術ランチョンセミナー「若手・学生のための査読勉強会(仮題)」 会場:G室(1004教室) / 定員100名</p>						
13:15~ 14:51	3A3 GS5:ロボットビジョン(1/2) 田崎豪(名城大学)、出村公成(金沢工業大学)	3B3 GS24:生活支援ロボット(1/2) 楊光(大阪工業大学)、王碩玉(高知工科大学)	3C3 GS40:機械学習・ディープラーニング(3/4) 吉田武史(大阪国際工科専門職大学)、島田明(芝浦工業大学)	3D3 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(3/4) 松嶋達也(東京大学)、河原塚健人(東京大学)		
15:00~ 16:36	3A4 GS5:ロボットビジョン(2/2) 橋本学(中京大学)、廣井富(大阪工業大学)	3B4 GS24:生活支援ロボット(2/2) 寺前達也(ATR)、仲田佳弘(電気通信大学)	3C4 GS40:機械学習・ディープラーニング(4/4) 中村友昭(電気通信大学)、宮下恵(東京農工大学)	3D4 OS3:基盤モデルの実ロボット応用(4/4) 宮澤和輝(大阪大学)、松嶋達也(東京大学)		

6th September (Fri.)

6th September (Fri.)						
G室(1004教室)	H室(1005教室)	I室(1006教室)	J室(1007教室)	K室(1104教室)	L室(1105教室)	
3G1 GS2:機構(1/4) 出原俊介(京都先端科学大学)、松野孝博(近畿大学)	3H1 GS38:経路計画・動作計画(1/4) 岩橋直人(岡山県立大学)、渡辺哲陽(金沢大学)	3I1 GS14:ロボットハンド(1/2) 山野井佑介(東京理科大学)、横田諭(福岡工業大学)	3J1 GS22:筋骨格ロボット 金子美泉(日本大学)、吉川雅博(大阪工業大学)	3K1 GS18:ハプティクス・触覚ディスプレイ 坂上憲光(龍谷大学)、上田紘司(東芝エネルギーシステムズ株式会社)	3L1 GS26:ヒューマン・マシン・インタフェース 瀬島吉裕(関西大学)、三浦智(東京工業大学)	機器・書籍・カタログ展示 9:00~15:00
3G2 GS2:機構(2/4) 西村斉寛(金沢大学)、金岡克弥(株式会社人機一体)	3H2 GS38:経路計画・動作計画(2/4) 石上玄也(慶応義塾大学)、日高浩一(東京電機大学)	3I2 GS14:ロボットハンド(2/2) 辻徳生(金沢大学)、木村航平(電気通信大学)	3J2 GS25:ヒューマンインタラクション 橋本卓弥(東京理科大学)、前泰志(関西大学)	3K2 GS31:インフラ点検ロボット 岡朋宏(HERO Lab.)、奈良貴明(東北大学)	3L2 OS21:介護とロボティクス(1/3) 田中孝之(北海道大学)、寺前達也(ATR)	9:00~10:12 10:30~12:06
スポンサーランチョンセミナー(3) 会場:K室(1104教室), L室(1105教室) / 定員300名 学術ランチョンセミナー「若手・学生のための査読勉強会(仮題)」 会場:G室(1004教室) / 定員100名						
3G3 GS2:機構(3/4) 樋口峰夫(徳島文理大学)、野田哲男(大阪工業大学)	3H3 GS38:経路計画・動作計画(3/4) 武居直行(東京都立大学)、星野智史(宇都宮大学)	3I3 GS8:ヒューマノイド(1/2) 内木場文男(日本大学)、梶田秀司(中部大学)	3J3 OS8:飛行ロボティクス(1/2) 鈴木智(千葉大学)、三輪昌史(徳島大学)	3K3 GS39:自己位置推定・SLAM(1/2) 山下淳(東京大学)、池勇勲(北陸先端科学技術大学)	3L3 OS21:介護とロボティクス(2/3) 柴田智広(九州工業大学)、梶谷勇(産業技術総合研究所)	13:15~14:51
3G4 GS2:機構(4/4) 多田隈建二郎(大阪大学)、渡辺将広(大阪大学)	3H4 GS38:経路計画・動作計画(4/4) 野田哲男(大阪工業大学)、関山浩介(名城大学)	3I4 GS8:ヒューマノイド(2/2) 池田篤俊(近畿大学)、谷口浩成(大阪工業大学)	3J4 OS8:飛行ロボティクス(2/2) 三輪昌史(徳島大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)	3K4 GS39:自己位置推定・SLAM(2/2) 高橋淳二(豊橋技術科学大学)、目黒淳一(名城大学)	3L4 OS21:介護とロボティクス(3/3) 安琪(東京大学)、稲邑哲也(玉川大学)	15:00~16:36