	3rd September (Wed.)										
	A室(M-B07)	B室(M-B104)	C室(M-103)	D室(M-B43)	E室(M-123)	F室(M-110)	G室(M-107)	H室(M-101)	I室(M-178)	J室(M-157)	
9:00~ 10:15	1A1 OS25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(1/8)	1B1 GS31:機械学習・ ディープラーニング (1/6)		1D1 OS11:微細作業 (1/3)	1E1 OS12:ラボオートメー ションロボティクス (1/2)	1F1 OS30:介護とロボ ティクス(1/4)	1G1 OS7:過酷環境ロボ ティクス(1/4)	1H1 GS2:機構(1/4)	111 OS13:インテリジェン トホームロボティク ス(1/8)	1J1 OS23:感情発達ロボ ティクス(1/3)	
11:00~ 12:30	1A2 OS25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(2/8)	1B2 GS31:機械学習・ ディープラーニング (2/6)		1D2 OS11:微細作業 (2/3)	1E2 OS12:ラボオートメー ションロボティクス (2/2)	1F2 OS30:介護とロボ ティクス(2/4)	1G2 OS7:過酷環境ロボ ティクス(2/4)	1H2 GS2:機構(2/4)		1J2 OS23:感情発達ロボ ティクス(2/3)	
13:30~ 14:45	1A3 0S25:セューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(3/8)	1B3 GS31:機械学習・ ディープラーニング (3/6)		1D3 OS11:微細作業 (3/3)	1E3 GS11:群ロボット・群 知能(1/3)	1F3 0S30:介護とロボ ティクス(3/4)	1G3 OS7:過酷環境ロボ ティクス(3/4)	1H3 GS2:機構(3/4)	113 OS13:インテリジェン トホームロボティク ス(3/8)	1J3 0S23:感情発達ロボ ティクス(3/3)	
15:30~ 16:45	1A4 0S25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(4/8)	1B4 GS31:機械学習・ ディープラーニング (4/6)	1C4 GS29:経路計画·動 作計画(4/5)	1D4 GS4:ロボット触覚 (1/2)	1E4 GS11:群ロボット・群 知能(2/3)	1F4 OS30:介護とロボ ティクス(4/4)	1G4 OS7:過酷環境ロボ ティクス(4/4)	1H4 GS2:機構(4/4)	114 OS13:インテリジェン トホームロボティク ス(4/8)	1J4 OS32:ロボット性能 評価工学(1/2)	
17:00~ 18:15	1A5 OS25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン (HRI) (5/8)	1B5 GS31:機械学習・ ディープラーニング (5/6)	1C5 GS29:経路計画·動 作計画(5/5)	1D5 GS4:ロボット触覚 (2/2)	1E5 GS11:群ロボット・群 知能(3/3)		1G5 GS6:センサ・測位	1H5 GS17:ロボットとス ポーツ	115 OS13:インテリジェン トホームロボティク ス(5/8)	1J5 OS32:ロボット性能 評価工学(2/2)	

		4th September (Thu.)										
	A室(M-B07)	B室(M-B104)	C室(M-103)	D室(M-B43)	E室(M-123)	F室(M-110)	G室(M-107)	H室(M-101)	I室(M−178)	J室(M-157)		
9:00~ 10:15	2A1 OS25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(6/8)	2B1 GS31:機械学習・	2C1 GS16:マニピュレー ション(1/3)	2D1 GS30:自己位置推 定·SLAM(1/3)	2E1 OS34:身体可変構成 ロボティクス(1/2)	2F1 OS15:視覚・触覚に	2G1 OS16:ロボットフォト ニクス	2H1	2I1 OS13:インテリジェン トホームロボティク ス(6/8)	2J1		
	2A2 OS25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(7/8)	2B2 OS28: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)		2D2 GS30:自己位置推 定·SLAM(2/3)	2E2 OS34:身体可変構成 ロボティクス(2/2)		2G2 GS10:移動機構 (1/2)		212 0S13:インテリジェン トホームロボティク ス(7/8)	2J2 OS27:人・ロボット協 調による『合業』型 生産システム(第3 回)(1/2)		
	2A3 OS25:ヒューマンロ ボットインタラクショ ン(HRI)(8/8)	2B3 OS28: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)	GS16:マニピュレー	2D3 GS30:自己位置推 定·SLAM(3/3)	2E3 OS20:生活セントリッ ク・ロボタイゼーショ ン	OS15:視覚・触覚に	2G3 GS10:移動機構 (2/2)	2H3 OS2:深層生体模倣 ロボティクスと多義 的身体(3/3)	OS13:インテリジェン	2J3 OS27:人・ロボット協 調による『合業』型 生産システム(第3 回)(2/2)		
15:00~ 16:00	表彰式											
16:00~ 17:00		特別講演										

			3rd S	eptember (Wed.))				1
K室(M-155)	L室(M-124)	M室(M-278)	M室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)	Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)		1
GS5:ロボットビジョン	1L1 IS2:Human and Robot(1/3)	1M1 OS18:基盤モデルの 実ロボット応用(1/6)		101 GS28:モデリングと 制御理論(1/3)			GSP:ポスター GS(1/5)	機器・書籍・ カタログ展 示 9:00~18:15	9:00~ 10:15
GS5:ロボットビジョン		1M2 OS18:基盤モデルの 実ロボット応用(2/6)		102 GS28:モデリングと 制御理論(2/3)					11:00~ 12:30
1K3	 1L3	1 11M3	IN3	1103	1P3[14:15~16:00]	1Q3[14:15~16:00]	IR3[14:15~16:00]		
GS5:ロボットビジョン (3/3)		OS18:基盤モデルの 実ロボット応用(3/6)		GS28:モデリングと 制御理論(3/3)	OS4:新素材ロボット 設計(3/3)	OS6:配管検査・補修 ロボット	GSP:ポスター GS(2/5)		13:30~ 14:45
OS17:ロボット聴覚	1L4 OS29:社会実装に向けた医療機器搭載 ロボット(1/2)	1M4 OS18:基盤モデルの 実ロボット応用(4/6)		104 GS1:ロボットと社会 (1/2)					15:30~ 16:45
OS17:ロボット聴覚	1L5 OS29:社会実装に向 けた医療機器搭載 ロボット(2/2)		1N5 GS18:人間機械協調	105 GS1:ロボットと社会 (2/2)					17:00~ 18:15

			4th S	September (Thu.)					
K室(M-155)	L室(M-124)	M室(M-278)	M室(M-374)	O室(M-135)) Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)			
2K1 OS24:子どものため のロボティクス(1/3)	2L1 IS1:AI, Learning and Control(1/3)		2N1 OS8:宇宙ロボティク		2P1【9:45~11:30】 OS5:機構知(1/2)	2Q1【9:45~11:30】 OS5:機構知(2/2)		機器・書籍・ カタログ展 示 9:00~14:45	9:00 <i>-</i> 10:1	
2K2 OS24:子どものため のロボティクス(2/3)	2L2 IS1:AI, Learning and Control(2/3)	GS24:医療ロボット	2N2 OS8:宇宙ロボティク ス(2/3)						11:00· 12:30	
2K3 OS24:子どものため のロボティクス(3/3)	IS1:AI, Learning and	GS24:医療ロボット	2N3 OS8:宇宙ロボティク ス(3/3)						13:30 ⁻ 14:4	
	•		表 ¹	· 彭式	•	•			15:00 16:00	
特別講演										

					5th Septe	mber (Fri.)				
	A室(M-B07)	B室(M-B104)	C室(M-103)	D室(M-B43)	E室(M-123)	F室(M-110)	G室(M-107)	H室(M-101)	I室(M-178)	J室(M-157)
9:00~	3A1 GS23:サービスロ ボット・インフラ点検 ロボット(1/2)	OS26:空間知能化と	3C1 GS15:ロボットハンド アーム		GS32:ロボットナビ	OS33:数理でひらく ロボティクスの地平	GS22:ヒューマン・マ シン・インタフェース			3J1 GS25:農業ロボット (1/2)
11:00~ 12:30	3A2 GS23:サービスロ ボット・インフラ点検 ロボット(2/2)	3B2 OS26:空間知能化と ロボティクス(2/3)	3C2 GS13:把持グリッパ			OS33:数理でひらく	3G2 GS22:ヒューマン・マ シン・インタフェース (2/2)	カトロニクスの融合		3J2 GS25:農業ロボット (2/2)
		OS26:空間知能化と	3C3 GS14:ロボットハンド (1/2)		GS8:ヒューマノイド		GS20:福祉・パワー アシスト (1/2)	3H3 GS12:ソフトロボット・ フレキシブルロボッ ト(1/2)	3I3 GS7:生物模倣ロボッ ト(1/2)	3J3 GS9:歩行ロボット (1/2)
	3A4 GS19:歩行者とロボ ティクス・ウェアラブ ルデバイス(2/2)		3C4 GS14:ロボットハンド (2/2)		3E4 GS8:ヒューマノイド (2/2)	3F4 GS3:アクチュエータ (2/2)		3H4 GS12:ソフトロボット・ フレキシブルロボッ ト(2/2)	314 GS7:生物模倣ロボッ ト(2/2)	3J4 GS9:歩行ロボット (2/2)

			5th S	September (Fri.)					
K室(M-155)	L室(M-124)	M室(M-278)	M室(M-374)	O室(M-135)	P室(くらまえホール)	Q室(くらまえホール)	R室(くらまえホール)		
3K1 GS27:産業用ロボッ ト	3L1 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(1/4)	OS14:オープンハー	3N1 OS10:飛行ロボティ クス(1/4)		- OS21:ロボットフレン ドリー環境の構築と	3Q1【9:45~11:30】 OS21:ロボットフレン ドリー環境の構築と 利用(2/2)	GSP:ポスター	機器・書籍・ カタログ展 示 9:00~16:45	9:00~ 10:15
3K2 OS9:水中ロボティク ス	3L2 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(2/4)	3M2 OS14:オープンハー ドウェアと学習制御 (2/4)							11:00~ 12:30
3K3 GS21:生活支援ロ ボット(1/2)	3L3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(3/4)	OS14:オープンハー	3N3 OS10:飛行ロボティ クス(3/4)		3P3【13:45~15:30】 GSP:ポスター GS(4/5)	3Q3[13:45~15:30] GSP:ポスター GS(5/5)			13:30~ 14:45
3K4 GS21:生活支援ロ ポット(2/2)	3L4 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(4/4)	OS14:オープンハー	3N4 OS10:飛行ロボティ クス(4/4)						15:30~ 16:45