

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・ ディープラーニン グ(6/6)	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 基づくロボットマニ ピュレーション(1/3)	2G1 OS16:ロボットフォ トニクス	2H1 OS2:深層生体模倣 ロボティクスと多義 的身体(1/3)	2I1 OS13:インテリジェ ントホームロボティ クス(6/8)	2J1 GS26:建設ロボッ ト
11:00～ 12:30	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)	2C2 GS16:マニピュレ ーション(2/3)	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)	2F2 OS15:視覚・触覚に 基づくロボットマニ ピュレーション(2/3)	2G2 GS10:移動機構 (1/2)	2H2 OS2:深層生体模倣 ロボティクスと多義 的身体(2/3)	2I2 OS13: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)
13:30～ 14:45	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)	2C3 GS16:マニピュレ ーション(3/3)	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	2F3 OS15:視覚・触覚に 基づくロボットマニ ピュレーション(3/3)	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)	2I3 OS13:インテリジェ ントホームロボティ クス(8/8)	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									

4th September (Thu.)									
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)		
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)	2M1 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(6/6)	2N1 OS8:宇宙ロボティクス(1/3)		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	
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)	2M2 GS24:医療ロボット(1/2)	2N2 OS8:宇宙ロボティクス(2/3)						9:00～10:15
									11:00～12:30
									13:30～14:45
2K3 OS24:子どものためのロボティクス(3/3)	2L3 IS1:AI, Learning and Control(3/3)	2M3 GS24:医療ロボット(2/2)	2N3 OS8:宇宙ロボティクス(3/3)						
表彰式									15:00～16:00
特別講演									16:00～17:00

5th September (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～ 10:15	3A1 GS23:サービスロ ボット・インフラ点検 ロボット(1/2)	3B1 OS26:空間知能化と ロボティクス(1/3)	3C1 GS15:ロボットハンド アーム	3D1 OS31: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(1/3)	3E1 GS32:ロボットナビ ゲーション	3F1 OS33:数理でひらく ロボティクスの地平 (1/2)	3G1 GS22:ヒューマン・マ シン・インタフェース (1/2)	3H1 OS3:機能性材料とメ カトロニクスの融合 デザイン(1/2)		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:把持グリップ	3D2 OS31: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(2/3)	3E2 OS22:インターネット とロボットサービス	3F2 OS33:数理でひらく ロボティクスの地平 (2/2)	3G2 GS22:ヒューマン・マ シン・インタフェース (2/2)	3H2 OS3:機能性材料とメ カトロニクスの融合 デザイン(2/2)	3I2 OS19:確率ロボティ クスとデータ工学ロ ボティクス	3J2 GS25:農業ロボット (2/2)
13:30～ 14:45	3A3 GS19:歩行者とロボ ティクス・ウェアラ ブルデバイス(1/2)	3B3 OS26:空間知能化と ロボティクス(3/3)	3C3 GS14:ロボットハンド (1/2)	3D3 OS31: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(3/3)	3E3 GS8:ヒューマノイド (1/2)	3F3 GS3:アクチュエータ (1/2)	3G3 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)
15:30～ 16:45	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)	3G4 GS20:福祉・パワー アシスト(2/2)	3H4 GS12:ソフトロボット・ フレキシブルロボッ ト(2/2)	3I4 GS7:生物模倣ロボッ ト(2/2)	3J4 GS9:歩行ロボット (2/2)

5th 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)	3M1 OS14:オープンハー ドウェアと学習制御 (1/4)	3N1 OS10:飛行ロボティ クス(1/4)		3P1【9:45～11:30】 OS21:ロボットフレ ンドリー環境の構築と 利用(1/2)	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)	3R1【9:45～11:30】 GSP:ポスター GS(3/5)	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)	3N2 OS10:飛行ロボティ クス(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)	3M3 OS14:オープンハー ドウェアと学習制御 (3/4)	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 ボット(2/2)	3L4 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(4/4)	3M4 OS14:オープンハー ドウェアと学習制御 (4/4)	3N4 OS10:飛行ロボティ クス(4/4)						15:30～ 16:45