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) 塩見昌裕(ATR)、木本充彦(明治大学)	1B1 GS31:機械学習・ディープラーニング(1/6) 鈴木彼方(富士通株式会社)、近藤敏之(東京農工大学)	1C1 GS29:経路計画・動作計画(1/5) 星野智史(宇都宮大学)、松﨑成道(トヨタ自動車)	1D1 OS11:微細作業(1/3) 新井健生(電気通信大学)、丸山央峰(名古屋大学)	1E1 OS12:ラボオートメーションロボティクス(1/2) 浅野悠紀(東京大学)、岡田慧(東京大学)	1F1 OS30:介護とロボティクス(1/4) 平田泰久(東北大学)、本田功輝(東京大学)	1G1 OS7:過酷環境ロボティクス(1/4) 楊光(大阪工業大学)、道川稜平(京都大学)	1H1 GS2:機構(1/4) 青木岳史(千葉工業大学)、渡辺将広(大阪大学)	1I1 OS13:インテリジェントホームロボティクス(1/7) 水地良明(玉川大学)、吉元裕真(北九州工業高等専門学校)	1J1 OS23:感情発達ロボティクス(1/3) 堀井隆斗(大阪大学)、大平英樹(名古屋大学)
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) 米澤朋子(関西大学)、内田貴久(大阪大学)	1B2 GS31:機械学習・ディープラーニング(2/6) 島田明(芝浦工業大学)、板寺駿輝(産業技術総合研究所)	1C2 GS29:経路計画・動作計画(2/5) 王志東(千葉工業大学)、松﨑成道(トヨタ自動車)	1D2 OS11:微細作業(2/3) 新井史人(東京大学)、小嶋勝(大阪大学)	1E2 OS12:ラボオートメーションロボティクス(2/2) 浅野悠紀(東京大学)、原口大輔(近畿大学)	1F2 OS30:介護とロボティクス(2/4) 平田泰久(東北大学)、本田功輝(東京大学)	1G2 OS7:過酷環境ロボティクス(2/4) 松野文俊(大阪工業大学)、亀川哲志(岡山大学)	1H2 GS2:機構(2/4) 沖野晃久(オキノエ業ロボティクス)、高畑智之(東京電機大学)	1I2 OS13:インテリジェントホームロボティクス(2/7) 堀三晟(玉川大学)、石田裕太郎(トヨタ自動車)	1J2 OS23:感情発達ロボティクス(2/3) 大平英樹(名古屋大学)、日永田智絵(奈良先端科学技術大学院大学)
13:30～14:45	1A3 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(3/8) 塩見昌裕(ATR)、野村竜也(龍谷大学)	1B3 GS31:機械学習・ディープラーニング(3/6) 松本治(早稲田大学)、秋山靖博(信州大学)	1C3 GS29:経路計画・動作計画(3/5) 琴坂信哉(埼玉大学)、板寺駿輝(産業技術総合研究所)	1D3 OS11:微細作業(3/3) 谷川民生(産業技術総合研究所)、早川健(中央大学)	1E3 GS11:群ロボット・群知能(1/3) 福井類(東京大学)、杉本和也(日立製作所研究開発グループ／東京大学)	1F3 OS30:介護とロボティクス(3/4) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学)	1G3 OS7:過酷環境ロボティクス(3/4) 佐藤徳孝(名古屋工業大学)、早川智洋(静岡大学)	1H3 GS2:機構(3/4) 多田隈建二郎(大阪大学)、相山康道(筑波大学)	1I3 OS13:インテリジェントホームロボティクス(3/7) 吉元裕真(北九州工業高等専門学校)、徳野将士(九州工業大学)	1J3 OS23:感情発達ロボティクス(3/3) 日永田智絵(奈良先端科学技術大学院大学)、堀井隆斗(大阪大学)
15:30～16:45	1A4 OS25:ヒューマンロボットインタラクション(HRI)(4/8) 岡留有哉(東京理科大学)、米澤朋子(関西大学)	1B4 GS31:機械学習・ディープラーニング(4/6) 山森聡(京都大学)、大石岳史(東京大学)	1C4 GS29:経路計画・動作計画(4/5) 山田峻也(名古屋大学)、王志東(千葉工業大学)	1D4 GS4:ロボット触覚(1/2) 柴田瑞穂(近畿大学)、栗田雄一(広島大学)	1E4 GS11:群ロボット・群知能(2/3) 倉爪亮(九州大学)、高信英明(工学院大学)	1F4 OS30:介護とロボティクス(4/4) 柴田智広(九州工業大学)、田中孝之(北海道大学)	1G4 OS7:過酷環境ロボティクス(4/4) 有泉亮(東京農工大学)、王璽尋(大阪工業大学)	1H4 GS2:機構(4/4) 水内郁夫(東京農工大学)、東郷俊太(電気通信大学)	1I4 OS13:インテリジェントホームロボティクス(4/7) 大井翔(大阪工業大学)、長野匡隼(京都大学)	1J4 OS32:ロボット性能評価工学(1/2) 佐藤徳孝(名古屋工業大学)、山田大地(日本原子力研究開発機構)
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) 内田貴久(大阪大学)、塩見昌裕(ATR)	1B5 GS31:機械学習・ディープラーニング(5/6) 山本健次郎(日立製作所)、梅田和昇(中央大学)	1C5 GS29:経路計画・動作計画(5/5) 星野智史(宇都宮大学)、鈴木彼方(富士通)	1D5 GS4:ロボット触覚(2/2) 渡辺哲陽(金沢大学)、小林泰介(国立情報学研究所)	1E5 GS11:群ロボット・群知能(3/3) 村山暢(和歌山工業高等専門学校)、菅原研(東北学院大学)		1G5 GS6:センサ・測位 友納正裕(千葉工業大学)、戸丸耕太(東日本旅客鉄道JR東日本研究開発センター)	1H5 GS17:ロボットとスポーツ 福本慎太朗(ミズノ)、松元明弘(東洋大学)	1I5 OS13:インテリジェントホームロボティクス(5/7) 松﨑成道(トヨタ自動車)、小野智寛(トヨタ自動車)	1J5 OS32:ロボット性能評価工学(2/2) 川端邦明(日本原子力研究開発機構)、大金一二(新潟工科大学)

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) 飯尾尊優(同志社大学)、岡留有哉(東京理科大学)	2B1 GS31:機械学習・ディープラーニング(6/6) 山田峻也(名古屋大学)、山本健次郎(日立製作所)	2C1 GS16:マニピュレーション(1/3) 八島真人(防衛大学校)、姜銀来(電気通信大学)	2D1 GS30:自己位置推定・SLAM(1/3) 原祥尭(千葉工業大学)、田崎豪(名城大学)	2E1 OS34:身体可変構成ロボティクス(1/2) 高畑智之(東京電機大学)、真壁祐(東京大学)	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) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学)	2G1 OS16:ロボットフォトニクス 嶋地直広(北陽電機)、村井健介(産業技術総合研究所)	2H1 OS2:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(1/3) 福原洸(東北大学)、増田容一(大阪大学)	2I1 OS13:インテリジェントホームロボティクス(6/7) 徳野将士(九州工業大学)、水地良明(玉川大学)	2J1 GS26:建設ロボット 楊光(大阪工業大学)、大野和則(東北大学)
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) 野村竜也(龍谷大学)、飯尾尊優(同志社大学)	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) 高岩昌弘(徳島大学)、嵯峨宣彦(関西学院大学)	2C2 GS16:マニピュレーション(2/3) 姜銀来(電気通信大学)、平光立拓(金沢大学)	2D2 GS30:自己位置推定・SLAM(2/3) 王志東(千葉工業大学)、内村裕(芝浦工業大学)	2E2 OS34:身体可変構成ロボティクス(2/2) 垣内洋平(豊橋技術科学大学)、木村航平(電気通信大学)	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) 小山佳祐(大阪大学)、鈴木陽介(金沢大学)	2G2 GS10:移動機構(1/2) 井上健司(山形大学)、渕脇大海(横浜国立大学)	2H2 OS2:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(2/3) 増田容一(大阪大学)、福原洸(東北大学)	2I2 OS13:インテリジェントホームロボティクス(7/7) 萩原良信(創価大学)、大井翔(大阪工業大学)	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) 林浩一郎(IHI)、阿部聡(製造科学技術センター)
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) 木本充彦(明治大学)、飯尾尊優(同志社大学)	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) 齋藤直樹(秋田県立大学)、嵯峨宣彦(関西学院大学)	2C3 GS16:マニピュレーション(3/3) 野田哲男(大阪工業大学)、杉原知道(オムロン)	2D3 GS30:自己位置推定・SLAM(3/3) 友納正裕(千葉工業大学)、吉光徹雄(宇宙航空研究開発機構)		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) 鈴木陽介(金沢大学)、小山佳祐(大阪大学)	2G3 GS10:移動機構(2/2) 上野浩史(宇宙航空研究開発機構)、松下光次郎(岐阜大学)	2H3 OS2:深層生体模倣ロボティクスと多義的身体(3/3) 福原洸(東北大学)、増田容一(大阪大学)		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) 大隅久(中央大学)、阿部聡(製造科学技術センター)
15:00～16:00	表彰式 会場:西講義棟1									
16:00～17:00	特別講演 会場:西講義棟1									

3rd September (Wed.)									
K室(M-155)	L室(M-124)	M室(M-278)	N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)		
1K1 GS5:ロボットビジョン(1/3) 並木明夫(千葉大学)、出村公成(金沢工業大学)	1L1 IS1:AI, Learning and Control(1/3) Takamitsu Matsubara (NAIST)、Yuka Ariki(SONY)	1M1 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(1/6) 河原塚健人(東京大学)、松嶋達也(東京大学)	1N1 OS1:ソフトロボティクス(1/4) 中村太郎(中央大学)、奥井学(中央大学)	1O1 GS28:モデリングと制御理論(1/3) 柴田瑞穂(近畿大学)、山田大輔(三井物産戦略研究所)	1P1【9:45～11:30】 OS4:新素材ロボット設計(1/3) 太田祐介(千葉工業大学)、武居直行(東京都立大学)	1Q1【9:45～11:30】 OS4:新素材ロボット設計(2/3) 加古川篤(立命館大学)、武居直行(東京都立大学)	1R1【9:45～11:30】 GSP:ポスター GS(1/5) 太田祐介(千葉工業大学)、武居直行(東京都立大学)	機器・書籍・カタログ展示 9:00～18:30	9:00～10:15
1K2 GS5:ロボットビジョン(2/3) 奥田晴久(京都大学)、野中謙一郎(東京都市大学)	1L2 IS2:Human and Robot(1/3) Yuka Ariki(SONY)、Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)	1M2 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(2/6) 尾形哲也(早稲田大学)、宮澤和貴(大阪大学)	1N2 OS1:ソフトロボティクス(2/4) 奥井学(中央大学)、新山龍馬(明治大学)	1O2 GS28:モデリングと制御理論(2/3) 石上玄也(慶應義塾大学)、髙田敦(東京科学大学)					11:00～12:30
1K3 GS5:ロボットビジョン(3/3) 田崎豪(名城大学)、奥田晴久(京都大学)	1L3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(1/4) Ryuta Ozawa(Meiji University)、Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)	1M3 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(3/6) 松嶋達也(東京大学)、長野匡隼(電気通信大学)	1N3 OS1:ソフトロボティクス(3/4) 平井慎一(立命館大学)、松野孝博(近畿大学)	1O3 GS28:モデリングと制御理論(3/3) 酒井悟(信州大学)、田中由浩(名古屋工業大学)	1P3【14:15～16:00】 OS4:新素材ロボット設計(3/3) 太田祐介(千葉工業大学)、原口大輔(近畿大学)	1Q3【14:15～16:00】 OS6: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)	1R3【14:15～16:00】 GSP:ポスター GS(2/5) 武居直行(東京都立大学)、加古川篤(立命館大学)		13:30～14:45
1K4 OS17:ロボット聴覚およびその展開(1/2) 干場功太郎(東京科学大学)、糸山克寿(東京科学大学)	1L4 OS29:社会実装に向けた医療機器搭載ロボット(1/2) 津村遼介(産業技術総合研究所)、小林英津子(東京大学)	1M4 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(4/6) 堀井隆斗(大阪大学)、河原塚健人(東京大学)	1N4 OS1:ソフトロボティクス(4/4) 難波江裕之(東京科学大学)、小林亮太(東京科学大学)	1O4 GS1:ロボットと社会(1/2) 鈴木高宏(麗澤大学)、浅田稔(大阪国際工科専門職大学・大阪大学)					15:30～16:45
1K5 OS17:ロボット聴覚およびその展開(2/2) 公文誠(熊本大学)、小島諒介(京都大学)	1L5 OS29:社会実装に向けた医療機器搭載ロボット(2/2) 本間敬子(早稲田大学)、葭仲潔(産業技術総合研究所)	1M5 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(5/6) 長野匡隼(電気通信大学)、堀井隆斗(大阪大学)	1N5 GS18:人間機械協調 横倉勇希(長岡技術科学大学)、山脇輔(防衛大学校)	1O5 GS1:ロボットと社会(2/2) 生田幸二(東京大学)、鈴木高宏(麗澤大学)					17:00～18:15

4th September (Thu.)									
K室(M-155)	L室(M-124)	M室(M-278)	N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) 新妻実保子(中央大学)、塩見昌裕(ATR)	2L1 IS2:Human and Robot(2/3) Zhongkui Wang (Ritsumeikan University)、Yuka Ariki(SONY)	2M1 OS18:基盤モデルの実ロボット応用(6/6) 宮澤和貴(大阪大学)、松嶋達也(東京大学)	2N1 OS8:宇宙ロボティクス(1/3) 石上玄也(慶應義塾大学)、宇野健太朗(東北大学)		2P1 【9:45～11:30】 OS5:機構知(1/2) 武居直行(東京都立大学)、多田隈建二郎(大阪大学)	2Q1 【9:45～11:30】 OS5:機構知(2/2) 武居直行(東京都立大学)、多田隈建二郎(大阪大学)		機器・書籍・カタログ展示 9:00～17:00	9:00～10:15
2K2 OS24:子どものためのロボティクス(2/3) 塩見昌裕(ATR)、新妻実保子(中央大学)	2L2 IS1:AI, Learning and Control(2/3) Yuka Ariki(SONY)、Paul Hannibal (Ritsumeikan University)	2M2 GS24:医療ロボット(1/2) 原口大輔(近畿大学)、津村遼介(産業技術総合研究所)	2N2 OS8:宇宙ロボティクス(2/3) 永岡健司(九州工業大学)、前田孝雄(東京農工大学)						11:00～12:30
2K3 OS24:子どものためのロボティクス(3/3) 阿部香澄(明治学院大学)、塩見昌裕(ATR)	2L3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(2/4) Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)、Zhongkui Wang (Ritsumeikan University)	2M3 GS24:医療ロボット(2/2) 小椋優(IHI)、神野誠(国士舘大学)	2N3 OS8:宇宙ロボティクス(3/3) 大槻真嗣(宇宙航空研究開発機構)、石上玄也(慶應義塾大学)						13:30～14:45
表彰式 会場:西講義棟1									15:00～16:00
特別講演 会場:西講義棟1									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) 小柳健一(富山県立大学)、熊谷和実(理化学研究所)	3B1 OS26:空間知能化とロボティクス(1/3) 森岡一幸(明治大学)、中村壮亮(法政大学)	3C1 GS15:ロボットハンドアーム 工藤俊亮(電気通信大学)、森園哲也(福岡工業大学)	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) 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)	3E1 GS32:ロボットナビゲーション 鈴木太郎(千葉工業大学)、下坂正倫(東京科学大学)	3F1 OS33:数理でひらくロボティクスの地平(1/2) 岩本憲泰(信州大学)、平井慎一(立命館大学)	3G1 GS22:ヒューマン・マシン・インタフェース(1/2) 大澤友紀子(慶應義塾大学)、中島康貴(九州大学)	3H1 OS3:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン(1/2) 亀﨑允啓(東京大学)、前田真吾(東京科学大学)		3J1 GS25:農業ロボット(1/2) 藤永拓矢(大阪公立大学)、池田英俊(新潟工科大学)
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) 岡朋宏(白山工業極限環境ロボット研究所)、菅沼直孝(東芝エネルギーシステムズ)	3B2 OS26:空間知能化とロボティクス(2/3) 橋本秀紀(中央大学)、李周浩(立命館大学)	3C2 GS13:把持グリッパ 小山佳祐(大阪大学)、吉見卓(芝浦工業大学)	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) 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)	3E2 OS22: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)	3F2 OS33:数理でひらくロボティクスの地平(2/2) 岩本憲泰(信州大学)、髙田敦(東京科学大学)	3G2 GS22:ヒューマン・マシン・インタフェース(2/2) 三浦智(東京科学大学)、青山忠義(名古屋大学)	3H2 OS3: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)、辻田哲平(防衛大学校)	3I2 OS19:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス 小島匠太郎(東北大学)、萬礼応(筑波大学)	3J2 GS25:農業ロボット(2/2) 山本大介(国士館大学)、大谷拓也(芝浦工業大学)
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) 今村由芽子(産業技術総合研究所)、小竹元基(東京科学大学)	3B3 OS26:空間知能化とロボティクス(3/3) 新妻実保子(中央大学)、中村壮亮(法政大学)	3C3 GS14:ロボットハンド(1/2) 山野井佑介(東京理科大学)、槇田諭(福岡工業大学)	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) 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)	3E3 GS8:ヒューマノイド(1/2) 池田篤俊(近畿大学)、大西祐輝(千葉工業大学)	3F3 GS3:アクチュエータ(1/2) 野田哲男(大阪工業大学)、部矢明(名古屋大学)	3G3 GS20:福祉・パワーアシスト(1/2) 古川淳一朗(和歌山大学)、宮嵜哲郎(東京大学)	3H3 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(1/2) 平井慎一(立命館大学)、福原洸(東北大学)	3I3 GS7:生物模倣ロボット(1/2) 田中博人(東京科学大学)、青木岳史(千葉工業大学)	3J3 GS9:歩行ロボット(1/2) 梶田秀司(中部大学)、水上雅人(室蘭工業大学)
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) 島田明(芝浦工業大学)、長谷川泰久(名古屋大学)	3B4 OS9:水中ロボティクス 坂上憲光(龍谷大学)、上村宇之(広和マリンシステム部)	3C4 GS14:ロボットハンド(2/2) 辻徳生(金沢大学)、西村斉寛(金沢大学)		3E4 GS8:ヒューマノイド(2/2) 玄相昊(立命館大学)、梶田秀司(中部大学)	3F4 GS3:アクチュエータ(2/2) 野田哲男(大阪工業大学)、竹内大(名古屋大学)	3G4 GS20:福祉・パワーアシスト(2/2) 高畑智之(東京電機大学)、加藤龍(横浜国立大学)	3H4 GS12:ソフトロボット・フレキシブルロボット(2/2) 平光立拓(金沢大学)、新山龍馬(明治大学)	3I4 GS7:生物模倣ロボット(2/2) 中村太郎(中央大学)、亀川哲志(岡山大学)	3J4 GS9:歩行ロボット(2/2) 上村知也(大阪大学)、米田完(千葉工業大学)

5th September (Fri.)									
K室(M-155)	L室(M-124)	M室(M-278)	N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 野田哲男(大阪工業大学)、野口直昭(日立製作所)	3L1 IS2:Human and Robot(3/3) Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)、Yuka Ariki(SONY)	3M1 OS14:オープンハードウェアと学習制御(1/4) 河原塚健人(東京大学)、尾形哲也(早稲田大学)	3N1 OS10:飛行ロボティクス(1/4) 本仲君子(関西大学)、安孫子聡子(芝浦工業大学)		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) 桐林星河(SEQSENSE)、大野和則(東北大学)	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) 鍋嶌厚太(Octa Robotics)、尾形邦裕(産業技術総合研究所)	3R1【9:45～11:30】 GSP:ポスター GS(3/5) 大野和則(東北大学)、尾形邦裕(産業技術総合研究所)	機器・書籍・カタログ展示 9:00～15:00	9:00～10:15
3K2 OS20:生活セントリック・ロボタイゼーション 西田佳史(東京科学大学)、河合恒(東京都健康長寿医療センター)	3L2 IS1:AI, Learning and Control(3/3) Natsuki Yamanobe (AIST)、Yuka Ariki (SONY)	3M2 OS14:オープンハードウェアと学習制御(2/4) 河原塚健人(東京大学)、室岡雅樹(産業技術総合研究所)	3N2 OS10:飛行ロボティクス(2/4) 坂口聡範(九州大学)、鈴木智(千葉大学)						11:00～12:30
3K3 GS21:生活支援ロボット(1/2) 宮田なつき(産業技術総合研究所)、JIANGMING(東京科学大学)	3L3 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(3/4) Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)、Paul Hannibal (Ritsumeikan University)	3M3 OS14:オープンハードウェアと学習制御(3/4) 河原塚健人(東京大学)、中川友紀子(アールティ)	3N3 OS10:飛行ロボティクス(3/4) 鈴木智(千葉大学)、三輪昌史(徳島大学)		3P3【13:45～15:30】 GSP:ポスター GS(4/5) 上野浩史(宇宙航空研究開発機構)、琴坂信哉(埼玉大学)	3Q3【13:45～15:30】 GSP:ポスター GS(5/5) 中西淳(名城大学)、小林祐一(静岡大学)			13:30～14:45
3K4 GS21:生活支援ロボット(2/2) 宮田なつき(産業技術総合研究所)、鄭聖熹(大阪電気通信大学)	3L4 IS3:Robotics, Mechatronics and Automation(4/4) Paul Hannibal (Ritsumeikan University)、Kazuhiro Shimonomura (Ritsumeikan University)	3M4 OS14:オープンハードウェアと学習制御(4/4) 河原塚健人(東京大学)、室岡雅樹(産業技術総合研究所)	3N4 OS10:飛行ロボティクス(4/4) 青野光(信州大学)、三輪昌史(徳島大学)						15:30～16:45