	2nd September (Wed.)							
		A室[大講義室A]	B室[大講義室B]	C室[レクチャーホール]	D室[AV講義室]	E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]
9:00～10:00	【展示】機器書籍カタログ 9:00～17:00	1A1	1B1	1C1 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [1/8] 阿部香澄（明治学院大学）、内田貴久（大阪大学）	1D1 OS12:インテリジェントホームロボティクス [1/6] 堀三晟（玉川大学）、水谷彰伸（九州工業大学）	1E1 IS01:AI, Learning and Control [1/3] Taisuke Kobayashi（National Institute of Informatics）、Takamitsu Matsubara（NAIST）	1F1 OS06:身体可変構成ロボティクス [1/2] 垣内洋平（豊橋技術科学大学）、木村航平（電気通信大学）	1G1 OS07:環境援用駆動ロボティクス [1/2] 妻木勇一（山形大学）、多田隈建二郎（大阪大学）
10:20～12:00		1A2	1B2	1C2 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [2/8] 阿部香澄（明治学院大学）、飯尾尊優（同志社大学）	1D2 OS12:インテリジェントホームロボティクス [2/6] 大井翔（大阪工業大学）、金岡大樹（理化学研究所）	1E2 IS01:AI, Learning and Control [2/3] Tomohiro Umetani（Konai University）、Kazuhiro Nakadai（Science Tokyo）	1F2 OS06: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）、高畑智之（東京電機大学）	1G2 OS07:環境援用駆動ロボティクス [2/2] 平井慎一（立命館大学）、清水正宏（長浜バイオ大学）
13:20～15:00		1A3 GS20:ヒューマン・マシン・インタフェース [1/2] 三浦智（東京科学大学）、池田篤俊（近畿大学）	1B3 GS24:農業ロボット [1/2] 池田英俊（新潟工科大学）、釜道紀浩（東京電機大学）	1C3 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [3/8] 塩見昌裕（京都大学）、岡留有哉（東京理科大学）	1D3 OS12:インテリジェントホームロボティクス [3/6] 長野匡隼（京都大学）、吉元裕真（北九州工業高等専門学校）	1E3 IS02:Human and Robot [1/2] Satoshi Makita（Fukuoka Institute of Technology）、Mihoko Niitsuma（Chuo University）	1F3 GS10:移動機構 [1/2] 渕脇大海（横浜国立大学）、井上健司（山形大学）	1G3 OS17:オープンハードウェアと学習制御 [1/2] 中川友紀子（株式会社アールティ）、室岡雅樹（産業技術総合研究所）
15:20～17:00		1A4 GS20:ヒューマン・マシン・インタフェース [2/2] 青山忠義（名古屋大学）、中島康貴（九州大学）	1B4 GS24:農業ロボット [2/2] 大谷拓也（芝浦工業大学）、藤永拓矢（大阪公立大学）	1C4 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [4/8] 内田貴久（大阪大学）、新妻実保子（中央大学）	1D4 GS05:ロボットビジョン 田崎豪（名城大学）、並木明夫（千葉大学）	1E4 IS03:Robotics, Mechatronics and Automation Ryuta Ozawa（Meiji University）、Kazuhiro Shimonomura（Ritsumeikan University）	1F4 GS10:移動機構 [2/2] 松下光次郎（岐阜大学）、渕脇大海（横浜国立大学）	1G4 OS17:オープンハードウェアと学習制御 [2/2] 河原塚健人（東京大学）、森大二郎（株式会社Enactic）

2nd September (Wed.)								
H室[105講義室]	I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]	M室[113講義室]	N室[114講義室]		
1H1 OS08:宇宙ロボティクス [1/2] 石上玄也（慶應義塾大学）、大槻真嗣（JAXA）	1I1 OS09:水中・水上ロボティクス [1/2] 武村史朗（沖縄工業高等専門学校）、上村宇之（広和株式会社）	1J1 OS10:飛行ロボティクス [1/2] 三輪昌史（徳島大学）、本仲君子（関西大学）	1K1	1L1 GS06:センサ・測位 有田輝（九州大学）、嶋地直広（北陽電機株式会社）	1M1	1N1 OS14:鉄道ロボティクス [1/2] 深野亮（コマツ）、新妻実保子（中央大学）	【展示】機器書籍カタログ 9:00～17:00	9:00～10:00
1H2 OS08:宇宙ロボティクス [2/2] 宇野健太朗（東北大学）、永岡健司（九州工業大学）	1I2 OS09:水中・水上ロボティクス [2/2] 坂上憲光（龍谷大学）、武村史朗（沖縄工業高等専門学校）	1J2 OS10:飛行ロボティクス [2/2] 安孫子聡子（芝浦工業大学）、鈴木智（千葉大学）	1K2 OS02:ソフト身体性と実世界適応知能 大西祐輝（国立情報学研究所）、金加喜（奈良先端科学技術大学院大学）	1L2 OS04:機能性材料とメカトロニクスの融合デザイン 岩本悠宏（名古屋工業大学）、辻田哲平（防衛大学校）	1M2 OS16:書道ロボット 桂誠一郎（慶應義塾大学）、長津裕己（拓殖大学）	1N2 OS14:鉄道ロボティクス [2/2] 深野亮（コマツ）、戸丸耕太（東日本旅客鉄道）		10:20～12:00
1H3 GS18:ウェアラブルロボット・デバイス [1/2] 古川淳一朗（和歌山大学）、髙畑智之（東京電機大学）	1I3 GS09:歩行ロボット [1/2] 水上雅人（室蘭工業大学）、井上雄紀（大阪工業大学）	1J3 GS26:モデリングと制御理論 酒井悟（信州大学）、本司澄空（奈良先端科学技術大学院大学）	1K3 GS23:医療ロボット [1/2] 東郷俊太（電気通信大学）、原口大輔（近畿大学）	1L3 OS34:ロボット性能評価工学 [1/2] 佐藤徳孝（名古屋工業大学）、大金一二（新潟工科大学）	1M3 OS20: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）	1N3 OS23:空間知能化とロボティクス [1/2] 中村壮亮（法政大学）、森岡一幸（明治大学）		13:20～15:00
1H4 GS18:ウェアラブルロボット・デバイス [2/2] 加藤龍（横浜国立大学）、横江健太（名古屋大学）	1I4 GS09:歩行ロボット [2/2] 上村知也（大阪大学）、大西祐輝（国立情報学研究所）	1J4 OS25:感情発達ロボティクス 大平英樹（名古屋大学）、稲邑哲也（玉川大学）	1K4 GS23:医療ロボット [2/2] 平田泰久（東北大学）、神野誠（国士舘大学）	1L4 OS34:ロボット性能評価工学 [2/2] 眞砂英樹（長岡技術科学大学）、松坂茂（製造科学技術センター）	1M4 OS20: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）	1N4 OS23:空間知能化とロボティクス [2/2] 中村壮亮（法政大学）、森岡一幸（明治大学）		15:20～17:00

		3rd September (Thu.)						
		A室[大講義室A]	B室[大講義室B]	C室[レクチャーホール]	D室[AV講義室]	E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]
9:00～10:00	【展示】機器 書籍 カタログ 9:00～15:00	2A1 OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [1/6] 松嶋達也（東京大学）、河野慎（東京大学）	2B1 OS03: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）	2C1 GS28:自己位置推定・SLAM [1/3] 田崎豪（名城大学）、小島匠太郎（東北大学）	2D1 OS12:インテリジェントホームロボティクス [4/6] 萩原良信（創価大学）、小野智寛（トヨタ自動車株式会社）	2E1 IS02:Human and Robot [2/2] Ken Masuya（Miyazaki University）、Zhongkui Wang（Ritsumeikan University）	2F1 GS21:建設・点検ロボット [1/3] 石川潤（東京電機大学）、遠藤玄（東京科学大学）	2G1
10:20～12:00		2A2 OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [2/6] 河原塚健人（東京大学）、太田佳（AIRoA）	2B2 OS03: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）	2C2 GS28:自己位置推定・SLAM [2/3] 萬礼応（筑波大学）、高橋淳二（豊橋技術科学大学）	2D2 OS12:インテリジェントホームロボティクス [5/6] 石田裕太郎（トヨタ自動車株式会社）、田中悠一朗（九州工業大学）	2E2 GS17:モビリティとロボティクス [1/2] 森岡一幸（明治大学）、今村由芽子（産業技術総合研究所）	2F2 GS21:建設・点検ロボット [2/3] 高橋悠輔（東急建設）、深野亮（株式会社小松製作所）	2G2 OS33: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] 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）
13:20～15:00		2A3 OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [3/6] 宮澤和貴（大阪大学）、長野匡隼（京都大学）	2B3 OS03: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）、福原洸（東北大学）	2C3 GS28:自己位置推定・SLAM [3/3] 友納正裕（千葉工業大学）、伊達央（筑波大学）	2D3 OS12:インテリジェントホームロボティクス [6/6] 堀三晟（玉川大学）、水地良明（玉川大学）	2E3 GS17:モビリティとロボティクス [2/2] 松野隆幸（岡山大学）、仲野聡史（名古屋工業大学）	2F3 GS21:建設・点検ロボット [3/3] 岡田聡（日立GEベルノバニュークリアエナジー）、岡田佳都（東北大学）	2G3 OS33: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] 藤原康宣（一関工業高等専門学校）、村山暢（和歌山工業高等専門学校）
16:30～17:30		表彰式（石川県立音楽堂 邦楽ホール で開催）						
17:30～18:30		特別講演（石川県立音楽堂 邦楽ホール で開催）						

3rd September (Thu.)								
H室[105講義室]	I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]	M室[113講義室]	N室[114講義室]		
2H1 GS14:マニピュレーション [1/3] 杉原知道（オムロン株式会社）、姜銀来（電気通信大学）	2I1	2J1 OS30: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）	2K1 OS27:コンパニオンロボティクス [1/2] 森田拓磨（ソニーグループ株式会社）、岡田浩之（東京情報デザイン専門職大学）	2L1 OS29:人・ロボット協調による『合業』型生産システム（第5回） [1/2] 大隅久（中央大学）、阿部聡（製造科学技術センター）	2M1 OS11: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）、原口大輔（近畿大学）	2N1 OS35: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）、大西祐輝（国立情報学研究所）	【展示】 機器 書籍 カタログ 9:00～ 15:00	9:00～ 10:00
2H2 GS14:マニピュレーション [2/3] 八島真人（防衛大学校）、武居直行（東京都立大学）	2I2 GS02:ロボット機構 [1/2] 髙畑智之（東京電機大学）、阿部一樹（大阪大学）	2J2 OS30: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）、高岩昌弘（徳島大学）	2K2 OS27:コンパニオンロボティクス [2/2] 岡田浩之（東京情報デザイン専門職大学）、村上恵太郎（ソニーグループ株式会社）	2L2 OS29:人・ロボット協調による『合業』型生産システム（第5回） [2/2] 村上弘記（IHI）、阿部聡（製造科学技術センター）	2M2 OS11: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）、岡田慧（東京大学）	2N2 OS35:数理でひらくロボティクスの地平 [2/2] 平井慎一（立命館大学）、石垣泰暉（東京理科大学）		10:20 ～ 12:00
2H3 GS14:マニピュレーション [3/3] 清川拓哉（大阪大学）、境野翔（筑波大学）	2I3 GS02:ロボット機構 [2/2] 多田隈建二郎（大阪大学）、渡辺将広（大阪大学）	2J3 OS15:食品ハンドリング 和田一義（東京都立大学）、王忠奎（立命館大学）	2K3 OS18:視覚・触覚に基づくロボットマニピュレーション 鈴木陽介（金沢大学）、小山佳祐（Thinker/大阪大学）	2L3 OS19:ロボットフォトニクス 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）	2M3 OS22:ロボットフレンドリー環境の構築と利用 桐林星河（SEQSENSE株式会社）、鍋嶌厚太（株式会社Octa Robotics）	2N3 GS16:人間機械協調 山脇輔（防衛大学校）、辻俊明（埼玉大学）		13:20 ～ 15:00
表彰式（石川県立音楽堂 邦楽ホール で開催）								16:30 ～ 17:30
特別講演（石川県立音楽堂 邦楽ホール で開催）								17:30 ～ 18:30

	4th September (Fri.)							
		A室[大講義室A]	B室[大講義室B]	C室[レクチャーホール]	D室[AV講義室]	E室[101講義室]	F室[103講義室]	G室[104講義室]
9:00～10:00	【展示】機器書籍カタログ 9:00～15:45	3A1 OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [4/6] 長野匡隼（京都大学）、河原塚健人（東京大学）	3B1 GS29:機械学習・ディープラーニング [1/4] 村田真悟（慶應義塾大学）、森本淳（京都大学）	3C1 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [5/8] 木本充彦（明治大学）、岡留有哉（東京理科大学）	3D1 OS01:ソフトロボティクス [1/4] 中村太郎（中央大学）、栗田雄一（広島大学）	3E1 OS05:機構知 [1/2] 多田隈建二郎（大阪大学）、武居直行（東京都立大学）	3F1 OS32:介護とロボティクス [1/4] 柴田智広（九州工業大学）、本田功輝（東京大学）	3G1 OS36:微細作業 [1/2] 新井健生（電気通信大学）、谷川民生（産業技術総合研究所）
10:20～12:00		3A2 OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [5/6] 河野慎（東京大学）、松嶋達也（東京大学）	3B2 GS29:機械学習・ディープラーニング [2/4] 梅田和昇（中央大学）、村田真悟（慶應義塾大学）	3C2 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [6/8] 木本充彦（明治大学）、新妻実保子（中央大学）	3D2 OS01:ソフトロボティクス [2/4] 安藤潤人（立命館大学）、難波江裕之（東京科学大学）	3E2 OS05:機構知 [2/2] 玉本拓巳（福岡工業大学）、武居直行（東京都立大学）	3F2 OS32:介護とロボティクス [2/4] 柴田智広（九州工業大学）、本田功輝（東京大学）	3G2 OS36:微細作業 [2/2] 丸山央峰（名古屋大学）、早川健（中央大学）
13:20～15:00		3A3 OS21:基盤モデル時代におけるPhysical AI [6/6] 太田佳（AIRoA）、宮澤和貴（大阪大学）	3B3 GS29:機械学習・ディープラーニング [3/4] 小林泰介（国立情報学研究所）、五十嵐洋（東京電機大学）	3C3 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [7/8] 飯尾尊優（同志社大学）、野村竜也（龍谷大学）	3D3 OS01:ソフトロボティクス [3/4] 平井慎一（立命館大学）、中島明哉（産業技術総合研究所）	3E3 IS01:AI, Learning and Control [3/3] Yuka Ariki（SONY）、Takato Horii（The University of Osaka）	3F3 OS32:介護とロボティクス [3/4] 梶谷勇（産業技術総合研究所）、今村由芽子（産業技術総合研究所）	3G3 GS13:ロボットアーム [1/2] 槇田諭（福岡工業大学）、工藤俊亮（電気通信大学）
15:20～17:00		3A4	3B4 GS29:機械学習・ディープラーニング [4/4] 三浦純（豊橋技術科学大学）、八木聡明（大阪大学）	3C4 OS26:ヒューマンロボットインタラクション（HRI） [8/8] 野村竜也（龍谷大学）、塩見昌裕（京都大学）	3D4 OS01:ソフトロボティクス [4/4] 平井慎一（立命館大学）、新山龍馬（明治大学）	3E4	3F4 OS32:介護とロボティクス [4/4] 梶谷勇（産業技術総合研究所）、今村由芽子（産業技術総合研究所）	3G4 GS13:ロボットアーム [2/2] 野田哲男（大阪工業大学）、粟野皓光（名古屋大学）

4th September (Fri.)								
H室[105講義室]	I室[107講義室]	J室[108講義室]	K室[111講義室]	L室[112講義室]	M室[113講義室]	N室[114講義室]		
3H1 GS27:経路計画・動作計画 [1/4] 星野智史（宇都宮大学）、琴坂信哉（埼玉大学）	3I1 GS12:ロボットハンド・グリッパ [1/2] 長谷川峻（東京大学）、相山康道（筑波大学）	3J1	3K1 GS08:ヒューマノイド [1/2] 朱曜南（東京大学）、大日方慶樹（東京大学）	3L1 OS24:インターネットとロボットサービス [1/2] 鈴木昭二（公立はこだて未来大学）、土屋陽介（東京通信大学）	3M1 GS11:群ロボット・群知能 [1/2] 吉見卓（芝浦工業大学）、深尾優斗（長岡技術科学大学）	3N1	【展示】 機器 書籍 カタログ 9:00～ 15:45	9:00～ 10:00
3H2 GS27:経路計画・動作計画 [2/4] 松﨑成道（トヨタ自動車株式会社）、高橋正樹（慶應義塾大学）	3I2 GS12:ロボットハンド・グリッパ [2/2] 村上弘記（株式会社IHI）、山野井佑介（東京理科大学）	3J2 GS07:生物模倣 三木章寛（東京大学）、亀川哲志（岡山大学）	3K2 GS08:ヒューマノイド [2/2] 梶田秀司（中部大学）、小島邦生（東京大学）	3L2 OS24:インターネットとロボットサービス [2/2] 成田雅彦（東京都立産業技術大学院大学）、村川賀彦（帝京平成大学）	3M2 GS11:群ロボット・群知能 [2/2] 菅原研（東北学院大学）、鈴木健司（工学院大学）	3N2 GS04:触覚 小山佳祐（株式会社Thinker，大阪大学）、柴田瑞穂（京都橘大学）		10:20 ～ 12:00
3H3 GS27:経路計画・動作計画 [3/4] 江丸貴紀（北海道大学）、本田康平（名古屋大学）	3I3 GS22:サービスロボット [1/2] 岡朋宏（白山工業株式会社極限環境ロボット研究所）、小柳健一（富山県立大学）	3J3 GS03:アクチュエータ 部矢明（名古屋大学）、渡辺将広（大阪大学）	3K3 GS01:ロボットと社会 [1/2] 長谷川峻（東京大学）、大西祐輝（国立情報学研究所）	3L3 OS31:社会実装に向けた医療機器搭載ロボット 正宗賢（東京女子医科大学）、小関義彦（産業技術総合研究所）	3M3 GS25:産業用ロボット 野口直昭（株式会社日立製作所）、野田哲男（大阪工業大学）	3N3 GS19:生活支援ロボット 矢野倉伊織（東京大学）、三宅太文（早稲田大学）		13:20 ～ 15:00
3H4 GS27:経路計画・動作計画 [4/4] 原祥尭（千葉工業大学）、秋山靖博（信州大学）	3I4 GS22:サービスロボット [2/2] 熊谷和実（理化学研究所）、大日方慶樹（東京大学）	3J4	3K4 GS01:ロボットと社会 [2/2] 生田幸士（大阪大学／立命館大学）、中坊嘉宏（産業技術総合研究所）	3L4	3M4	3N4		15:20 ～ 17:00