

9月4日(水)

	AM: 10:00~12:00	PM1: 13:00~15:00	PM2: 15:30~18:00
A室 (1-240室)	<b>1A1</b> OS:ロボット基礎講座(チュートリアル) 松日楽信人(芝浦工大)	<b>1A2</b> OS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(1/2) 比留川博久(AIST)、菅原淳(NEDO)	<b>1A3</b> OS:NEDO生活支援ロボット実用化プロジェクト(2/2) 比留川博久(AIST)、菅原淳(NEDO)
B室 (1-220室)			
C室 (1-210室)	<b>1C1</b> ヒューマノイド(開発・制御)(1/2) 中村明生(電機大)	<b>1C2</b> ヒューマノイド(開発・制御)(2/2) 玄相昊(立命館大)	<b>1C3</b> ヒューマノイド(応用) 中岡慎一郎(AIST)
D室 (1-209室)	<b>1D1</b> OS:身体性に基づく適応的運動機能の計測とモデル化 近藤敏之(農工大)、太田順(東大)、千葉龍介(首都大)	<b>1D2</b> OS:国際熱核融合実験炉(ITER)における遠隔保守ロボット技術の進展 角館聡(日本原子力研究開発機構)、松日楽信人(芝浦工大)	<b>1D3</b> ヘリコプタ・飛行ロボット 平井成興(千葉工大)
E室 (1-208室)	<b>1E1</b> ウェアラブルデバイス 高西淳夫(早大)	<b>1E2</b> ロボットビジョン(物体認識)(1/2) 喜多泰代(AIST)	<b>1E3</b> ロボットビジョン(物体認識)(2/2) 奥寛雅(東大)
F室 (1-206室)	<b>1F1</b> マイクロ・ナノ 長澤純人(芝浦工大)	<b>1F2</b> OS:生活構造化データに基づく生活デザイン 西田佳史(AIST)、松本吉央(AIST)	<b>1F3</b> OS:デジタルヒューマン 堀俊夫(AIST)
G室 (1-205室)	<b>1G1</b> 医療ロボット(1/2) 正宗賢(東大)	<b>1G2</b> 医療ロボット(2/2) 小林英津子(東大)	<b>1G3</b> ソーシャルロボット 稲島哲也(NII)
H室 (1-204室)	<b>1H1</b> 産業ロボット(1/2) 吉見卓(芝浦工大)、野田哲男(三菱電機)	<b>1H2</b> 産業ロボット(2/2) 大明準治(東芝)、吉田英一(産総研)	<b>1H3</b> 屋外作業・建築ロボット 坪内孝司(筑波大)
I室 (1-203室)	<b>1I1</b> サービスロボット(1/2) 増田寛之(神奈川大)	<b>1I2</b> サービスロボット(2/2) 和田一義(首都大)	<b>1I3</b> 家庭用ロボット 山崎公俊(信州大)
J室 (1-202室)	<b>1J1</b> レスキューロボット 滝田好宏(防衛大)	<b>1J2</b> OS:安心ロボティクス(1/2) 上出寛子(阪大)、新妻実保子(中央大)	<b>1J3</b> OS:安心ロボティクス(2/2) 上出寛子(阪大)、新妻実保子(中央大)
K室 (1-201室)	<b>1K1</b> OS:人間機械協調(1/2) 平田泰久(東北大)	<b>1K2</b> OS:人間機械協調(2/2) 平田泰久(東北大)	<b>1K3</b> 二足歩行ロボット 山北昌毅(東工大)
L室 (6-101室)		<b>1L2</b> OS:機構知 武居直行(首都大)、石橋良太(首都大)、望山洋(筑波大)	<b>1L3</b> OS:空間知 和田一義(首都大)、新妻実保子(中央大)
M室 (6-401室)		<b>1M2</b> OS:データ工学ロボティクス 大野和則(東北大)、下坂正倫(東大)、山崎公俊(信州大)	<b>1M3</b> ロボットアーム 滝康嘉(テクノ・シュタット)
N室 (6-402室)	<b>1N1</b> OS:家政学とロボティクス 小笠原司(NAIST)、稲葉雅幸(東大)	<b>1N2</b> OS:ハプティクスとモーションコントロール 大石潔(長岡技科大)、下野誠通(横国大)	<b>1N3</b> センシング 大野和則(東北大)
O室 (1-263室)			<b>1O3</b> OS:水中ロボット(1/2) 川村貞夫(立命館大)、坂上憲光(東海大)
P室 (6-110室)	<b>1P1</b> DS:構成的発達科学 —胎児からの発達原理の解明に基づく発達障害のシステムの理解— 浅田稔(阪大)	<b>1P2</b> DS:GCOE 認知脳理解に基づく未来工学創成 長井志江(阪大)	<b>1P3</b> DS:構成的発達科学 —神経ダイナミクスから社会的相互作用へ至る過程の理解と構築— 國吉康夫(東大)
Q室 (1-109室)	<b>1Q1</b> 併設行事	<b>1Q2</b> 併設行事	<b>1Q3</b> 併設行事
R室 (1-101室)	<b>1R1</b> 併設行事	<b>1R2</b> 併設行事	<b>1R3</b> 併設行事
S室 (1-102室)	<b>1S1</b> 併設行事	<b>1S2</b> 併設行事	<b>1S3</b> 併設行事
併設行事	13:30~16:50(休憩20分) Z室(講堂 大ホール) シンポジウム「介護・リハビリ・自立のための実用的なロボット技術の創出」		

9月5日(木)			
AM: 10:00~12:35		PM: 13:00~15:15	
		特別行事	
A室 (1-240室)	<b>2A1</b> SS:製造業用ロボットの技術イノベーション(1) 川村貞夫(立命館大)、三治信一郎(三菱総合研究所)		■会長挨拶・表彰式 時間: 15:30~16:20 会場: 首都大学東京 南大沢キャンパス 講堂
B室 (1-220室)			■特別講演 時間: 16:30~17:30 会場: 首都大学東京 南大沢キャンパス 講堂 タイトル: 「メイド・イン・ジャパン」 講師: 作田 和秋 氏(デザイン戦略研究所合同会社 代表)
C室 (1-210室)	<b>2C1</b> OS:確率ロボティクス ~行動学習から記号創発まで~(1/2) 杉浦孔明(NICT)、長井隆行(電通大)、谷口忠大(立命館大)	<b>2C2</b> OS:確率ロボティクス ~行動学習から記号創発まで~(2/2) 杉浦孔明(NICT)、長井隆行(電通大)、谷口忠大(立命館大)	■懇親会 時間: 18:30~20:30 会場: サンリオピューロランド 1階ピューロヴィレッジ(東京都多摩市落合1-31)
D室 (1-209室)	<b>2D1</b> OS:インターネットとロボットサービス~クラウド時代のロボットサービスとRSiの取り組み~ 岡林桂樹(富士通研究所)	<b>2D2</b> OS:ロボティクス空間知能化 新妻実保子(中央大)、佐々木毅(芝浦工大)	
E室 (1-208室)	<b>2E1</b> アクチュエータ 神永拓(東大)	<b>2E2</b> ロボット機構 高山俊男(東工大)	
F室 (1-206室)	<b>2F1</b> ヒトの運動計測と解析(1/2) 木村仁(東工大)	<b>2F2</b> ヒトの運動計測と解析(2/2) 松戸徹郎(電通大)	
G室 (1-205室)	<b>2G1</b> 筋骨格ロボット(1/2) 水内郁夫(農工大)	<b>2G2</b> 筋骨格ロボット(2/2) 水内郁夫(農工大)	
H室 (1-204室)	<b>2H1</b> ヒューマンインタラクション(1/2) 加藤龍(電通大)	<b>2H2</b> ヒューマンインタラクション(2/2) 衣川潤(東北大)	
I室 (1-203室)	<b>2I1</b> ロボット制御(1/2) 衣川潤(東北大)、石橋良太(首都大)	<b>2I2</b> ロボット制御(2/2) 木野仁(福岡工大)	
J室 (1-202室)	<b>2J1</b> OS:RTミドルウェアとオープン化(1/2) 中本啓之(セック)、高倉広義(サンリツオートメーション)	<b>2J2</b> OS:RTミドルウェアとオープン化(2/2) 中村憲一(アップウィンドテクノロジー)、菅祐樹(SUGAR SWEET ROBOTICS)	
K室 (1-201室)	<b>2K1</b> OS:倒立振り子型ロボット 島田明(芝浦工大)、松本治(AIST)	<b>2K2</b> OS:環境情報との相互作用によるロボットの行動・知能の設計 高野渉(東大)、Vincent Berenz(理化学研究所)	
L室 (6-101室)	<b>2L1</b> OS:作業をするロボット 辰野恭市(名城大)	<b>2L2</b> OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム 山北昌毅(東工大)、釜道紀浩(電機大)	
M室 (6-401室)		<b>2M2</b> OS:バイオマニピュレーション 中島正博(名大)、森島圭祐(阪大)、福田敏男(名大/名城大)	
N室 (6-402室)	<b>2N1</b> OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解 平井慎一(立命館大)、望山洋(筑波大)	<b>2N2</b> 多脚歩行 菅沼直孝(東芝)	
O室 (1-263室)		<b>2O2</b> OS:水中ロボット(2/2) 川村貞夫(立命館大)、坂上憲光(東海大)	
P室 (6-110室)			
Q室 (1-109室)	<b>2Q1</b> 併設行事	<b>2Q2</b> 併設行事	
R室 (1-101室)	<b>2R1</b> 併設行事	<b>2R2</b> OS:ヤングロボットセッション/ロボット感動教育 深谷直樹(都立産技高専)、琴坂信哉(埼玉大)	
S室 (1-102室)	<b>2S1</b> IS:Humanoid and Human-centered Robotics Eiichi Yoshida (CNRS-AIST JRL)、Adrien Escande (CNRS-AIST JRL)	<b>2S2</b> IS:Assistive Robotics Tomohiro Shibata (NAIST)	
併設行事	2Y1-01 科学館におけるパーソナルモビリティ「UNI-CUB」の実証実験 時間: 11:00-11:30 場所: Y室(講堂 小ホール) 聴衆: 一般公開、デモ展示あり 講演: 日本科学未来館/協力: 株式会社本田技術研究所 ※講演中にUNI-CUBの動作デモを予定		

9月6日(金)

	AM: 10:00~12:15	PM1: 13:00~15:00	PM2: 15:30~17:45
A室 (1-240室)	<b>3A1</b> OS:製造業用ロボットの技術イノベーション(2) 平井慎一(立命館大)、野田哲男(三菱電機)		
B室 (1-220室)			
C室 (1-210室)	<b>3C1</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/3) 安藤健(パナソニック)、藤江正克(早大)、王碩玉(高知工科大)	<b>3C2</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/3) 安藤健(パナソニック)、藤江正克(早大)、王碩玉(高知工科大)	<b>3C3</b> OS:ヒューマンサポートロボティクス(3/3) 安藤健(パナソニック)、藤江正克(早大)、王碩玉(高知工科大)
D室 (1-209室)	<b>3D1</b> OS:流体圧を用いた柔軟駆動機構(1/2) 木村仁(東工大)、鈴森康一(岡山大)、塚越秀行(東工大)、西岡靖貴(滋賀県立大)	<b>3D2</b> OS:流体圧を用いた柔軟駆動機構(2/2) 木村仁(東工大)、鈴森康一(岡山大)、塚越秀行(東工大)、西岡靖貴(滋賀県立大)	<b>3D3</b> OS:ロボット聴覚 中臺一博(HRI-JP/東工大)、奥乃博(京大)、加賀美聡(AIST)、公文誠(熊本大)、糸山克寿(京大)
E室 (1-208室)	<b>3E1</b> マニピュレーション 望山洋(筑波大)	<b>3E2</b> 人間・機械協調 橋本卓弥(電通大)	
F室 (1-206室)	<b>3F1</b> 福祉・パワーアシスト(リハビリ) 榊泰輔(九産大)	<b>3F2</b> 福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/2) 脇田優仁(AIST)	<b>3F3</b> 福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/2) 伊祐根(AIST)
G室 (1-205室)	<b>3G1</b> ハンド(把持解析) 前田雄介(横国大)	<b>3G2</b> ハンド(機構設計) 小澤隆太(立命館大)	<b>3G3</b> ハンド(把持計画と制御) 永田和之(AIST)
H室 (1-204室)	<b>3H1</b> 移動ロボット(1/3) 星野智史(宇都宮大)	<b>3H2</b> 移動ロボット(2/3) 杉正夫(電通大)	<b>3H3</b> 移動ロボット(3/3) 菅原研(東北学院大)
I室 (1-203室)	<b>3I1</b> ロボットビジョン(3次元計測) 倉爪亮(九州大)	<b>3I2</b> 認識・推定 塩見昌裕(ATR)	<b>3I3</b> 運動学習 小林祐一(静岡大)
J室 (1-202室)	<b>3J1</b> 自己位置推定 富沢哲雄(電通大)	<b>3J2</b> 学生のための交流サロン/我が企業のRobotセッション(各社相談窓口)(1/2)	<b>3J3</b> 学生のための交流サロン/我が企業のRobotセッション(各社相談窓口)(2/2)
K室 (1-201室)	<b>3K1</b> OS:我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~(1/2) 大明準治(東芝)、岩城敏(広島市立大)	<b>3K2</b> OS:我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~(2/2) 大明準治(東芝)、岩城敏(広島市立大)	<b>3K3</b> 生物模倣ロボット 倉林大輔(東工大)
L室 (6-101室)	<b>3L1</b> 触覚センシング 下条誠(電通大)		<b>3L3</b> OS:微細作業 新井健生(阪大)、新井史人(名大)、谷川民生(AIST)
M室 (6-401室)			
N室 (6-402室)	<b>3N1</b> OS:小惑星表面移動探査ロボット 吉田和哉(東北大)	<b>3N2</b> OS:宇宙ロボティクス 久保田孝(JAXA)	<b>3N3</b> OS:カーロボティクス 菅沼直樹(金沢大)
O室 (1-263室)	<b>3O1</b> DS:経産省ロボット介護機器開発・導入促進プロジェクト 田中孝之(北大)、比留川博久(産総研)		
P室 (6-110室)	<b>3P1</b> DS:ヒト足部機構の機能解明-ロボティクス・バイオメカニクスからのアプローチ 細田耕(阪大)	<b>3P2</b> SS:日本ロボット学会の次世代構想 小平紀生(日本ロボット学会/三菱電機)、原田達也(次世代構想委員会/東京大学)	
Q室 (1-109室)	<b>3Q1</b> 併設行事	<b>3Q2</b> OS:システム運用空間における電磁環境 ~ロボット技術・情報通信技術を安心安全に運用できる電磁環境空間~ 川瀬隆治(東急建設)、神徳徹雄(AIST)	<b>3Q3</b> 併設行事
R室 (1-101室)	<b>3R1</b> OS:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2013 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~(1/3) 成田雅彦(産技大)	<b>3R2</b> OS:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2013 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~(2/3) 成田雅彦(産技大)	<b>3R3</b> OS:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2013 ~応募作品発表と審査、審査結果発表~(3/3) 成田雅彦(産技大)
S室 (1-102室)	<b>3S1</b> IS:Research by Foreign Researchers in Japan Yasuhisa Hasegawa(Univ. of Tsukuba)、Yusuke Maeda(Yokohama Nat. Univ.)	<b>3S2</b> IS:Applications of Computational Intelligence in Robotics Janos Botzheim(TMU)	<b>3S3</b> 併設行事
併設行事			