

2023/12/14(木)

スポットライトセッション								インタラクティブセッション	
A	B	C	D	E	F	G	H		
9:30- 10:15	1A1 OS22:人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)	1B1 OS25:移動ロボット(1)	1C1 OS49:性能評価とロボット・ドローンイノベーション(1)	1D1 OS48:ムーンショット型研究開発(目標3)「多様な環境に適応しインフラ構築を革新する協働AIロボット」(1)	1E1 OS33:受動歩行の新展開(1)	1F1 OS17:ロボットのための通信(1)	1G1 OS24:ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)	1H1 OS37:【口頭講演】RTミドルウェアコンテスト2023(1)	
10:35- 11:20		1B2 OS63:ロボット・セラピー・システム		1D2 OS58:触覚・力覚(1)		1F2 OS34:スワームシステム	1G2 OS32:バイオメテック知能とロボット(1)	1H2 OS37:【口頭講演】RTミドルウェアコンテスト2023(2)	1A1, 1B1, 1C1, 1D1, 1E1, 1F1, 1G1,
11:40- 12:25	1A3 OS22:人間機械共存システムの操作支援制御技術(2)		1C3 OS49:性能評価とロボット・ドローンイノベーション(2)	1D3 OS48:ムーンショット型研究開発(目標3)「多様な環境に適応しインフラ構築を革新する協働AIロボット」(2) OS20:レスキュー工学(1)	1E3 OS33:受動歩行の新展開(2)	1F3 OS17:ロボットのための通信(2)		1H3 OS37:【口頭講演】RTミドルウェアコンテスト2023(3)	1B2, 1D2, 1F2, 1G2
昼休憩(1.5h)								ランチョンセッション	昼休憩(1.5h)
13:55- 14:40	1A4 OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(1)	1B4 OS25:移動ロボット(2)	1C4 OS14:人と環境と人工物の調和技術～Newインタラクションのフロンティアへの挑戦～(1)	1D4 OS58:触覚・力覚(2)			1G4 OS24:ビジョンシステムとビジョン応用システム(2)	1H4 OS56:【口頭講演】SIプラットフォームとエコシステムの形成	1A3, 1C3, 1D3, 1E3, 1F3
15:00- 15:45	1A5 OS6:医用工学と障害者支援(1)	1B5 OS10:実空間サービスシステム		1D5 OS20:レスキュー工学(2) OS19:レスキューを題材にしたロボットコンテスト	1E5 OS23:機構知 OS3:ソフトメカニズム(1)	1F5 OS27:マニピュレーションのためのロボット知能と学習	1G5 OS32:バイオメテック知能とロボット(2)		1A4, 1B4, 1C4, 1D4, 1G4
16:05- 16:50	1A6 OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(2)	1B6 OS25:移動ロボット(3)	1C6 OS14:人と環境と人工物の調和技術～Newインタラクションのフロンティアへの挑戦～(2)	1D6 OS58:触覚・力覚(3)	1E6 OS36:エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用	1F6 OS55:ムーンショット目標3:活力ある社会を創る適応自在AIロボット群	1G6 OS24:ビジョンシステムとビジョン応用システム(3)	1H6 OS50:フィールドロボティクス	1A5, 1B5, 1D5, 1E5, 1F5, 1G5
17:10- 17:55									1A6, 1B6, 1C6, 1D6, 1E6, 1F6, 1G6, 1H6

2023/12/15(金)

スポットライトセッション								インタラクティブセッション
	A	B	C	D	E	F	G	
9:30- 10:15	2A1 OS6:医用工学と障害者支援(2)	2B1 OS25:移動ロボット(4)	2C1 OS18:水中・海中システムとその応用(1)	2D1 OS35:スポーツ応用システム	2E1 OS3:ソフトメカニズム(2)	2F1 OS4:人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(1)	2G1 OS62:農業システム,サステナブルシステムズデザインとインテグレーション(1)	
10:35- 11:20	2A2 OS15:実学としての医工融合研究と次世代医療福祉システム(1)	2B2 OS7:共創システム(1)	2C2 OS14:人と環境と人工物の調和技術~Newインタラクションのフロンティアへの挑戦~(3)	2D2 OS42:ナノ・マイクロシステムとその応用 -超高速バイオセンブラ,システム細胞工学,ナノ・マイクロロボット- OS16:廃炉・廃止措置のための技術開発とシステムインテグレーション(1)	2E2 OS21:主観・感覚・行動計測とその応用(1)	2F2 OS13:軽劣化システム		2A1, 2B1, 2C1, 2D1, 2E1, 2F1, 2G1
11:40- 12:25	2A3 OS54:核融合炉遠隔保守技術	2B3 OS8:測域センサを用いた計測と環境認識	2C3 OS45:心身一体感の理解と具現化技術	2D3 OS58:触覚・力覚(4)	2E3 OS3:ソフトメカニズム(3)	2F3 OS4:人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(2)	2G3 OS62:農業システム,サステナブルシステムズデザインとインテグレーション(2)	2A2, 2B2, 2C2, 2D2, 2E2, 2F2
	昼休憩(1.5h)	ランチョンセッション	昼休憩(1.5h)					昼休憩(1.5h)
13:55- 14:40	2A4 OS15:実学としての医工融合研究と次世代医療福祉システム(2)	2B4 OS11:産業機器オープンネットワークインタフェースORIN OS28:循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム	2C4 OS18:水中・海中システムとその応用(2)	2D4 OS1:空間知能化とアプリケーション	2E4 OS21:主観・感覚・行動計測とその応用(2)	2F4 OS5:ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)		2A3, 2B3, 2C3, 2D3, 2E3, 2F3, 2G3
15:00- 15:45								2A4, 2B4, 2C4, 2D4, 2E4, 2F4
16:00- 18:00	特別講演, 表彰式 メインホール							

2023/12/16(土)

スポットライトセッション								インタラクティブセッション	
	A	B	C	D	E	F	G	H	
9:30- 10:15	3A1 OS2:自動化・FA・作業をする ロボット・システム(3)	3B1 OS46:生物や人間の機能と機 構に基づくバイオリボティク ス(1)	3C1 OS44:人と機械システムとし ての医療・福祉工学(1)	3D1 OS16:廃炉・廃止措置のため の技術開発とシステムイン テグレーション(2)	3E1 OS9:遠隔操縦ロボットシステ ム	3F1 OS5:ヒューマン・ロボット・イン タラクション(2)	3G1 OS47:福祉工学・ケア工学(1)	3H1 OS53:【口頭講演】RSNPを活用 したロボットサービスコンテ スト2023(1)	
10:35- 11:20	3A2 OS26:飛行体とシステム	3B2 OS7:共創システム(2)	3C2 OS14:人と環境と人工物の調 和技術~Newインタラクション のフロンティアへの挑戦~ (4)	3D2 OS31:ユニバーサルデザイン を考慮したシステム OS38:RTシステムとオープン 化	3E2 OS21:主観・感覚・行動計測と その応用(3)	3F2 OS40:地域連携を活用した科 学/技術/環境/教育の新 展開と事例発表	3G2 OS12:ホームロボット&システ ム(1)	3H2 OS64:ヒューマノイド	3A1, 3B1, 3C1, 3D1, 3E1, 3F1, 3G1
11:40- 12:25	3A3 OS2:自動化・FA・作業をする ロボット・システム(4)	3B3 OS46:生物や人間の機能と機 構に基づくバイオリボティク ス(2)	3C3 OS44:人と機械システムとし ての医療・福祉工学(2)	3D3 OS16:廃炉・廃止措置のため の技術開発とシステムイン テグレーション(3)	3E3 OS41:多指ハンドとインテリ ジェント物体操作(1)	3F3 OS60:移動ロボット機構(1)	3G3 OS39:次世代ロボット共通プ ラットフォーム技術(1)	3H3 OS53:【口頭講演】RSNPを活用 したロボットサービスコンテ スト2023(2)	3A2, 3B2, 3C2, 3D2, 3E2, 3F2, 3G2, 3H2
昼休憩(1.5h)								ランチョンセッション	昼休憩(1.5h)
13:55- 14:40		3B4 OS43:人のデジタルツイン化 とその応用	3C4 OS14:人と環境と人工物の調 和技術~Newインタラクション のフロンティアへの挑戦~ (5)	3D4 OS30:ITS	3E4 OS21:主観・感覚・行動計測と その応用(4)	3F4 OS29:無人機を用いたサービ ス・応用	3G4 OS47:福祉工学・ケア工学(2)		3A3, 3B3, 3C3, 3D3, 3E3, 3F3, 3G3
15:00- 15:45	3A5 OS2:自動化・FA・作業をする ロボット・システム(5)	3B5 OS52:フレキシビリティを含む 技術を核とした人と人とのイ ンテグレーション	3C5 OS44:人と機械システムとし ての医療・福祉工学(3)		3E5 OS41:多指ハンドとインテリ ジェント物体操作(2)	3F5 OS60:移動ロボット機構(2)	3G5 OS12:ホームロボット&システ ム(2) OS39:次世代ロボット共通プ ラットフォーム技術(2)	3H5 OS59:協調安全に向けた技術開発 と人の行動の定量化技術-作業 現場におけるウェルビーイング の提案 OS61:人と環境及び機械安全の融 合に着目した安全管理システム の構築-ホリスティック・セーフ ティを目指して	3B4, 3C4, 3D4, 3E4, 3F4, 3G4
16:05- 16:50									3A5, 3B5, 3C5, 3E5, 3F5, 3G5, 3H5