

2023/12/14 (木) インタラクティブセッション 10:35-11:20

- 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)


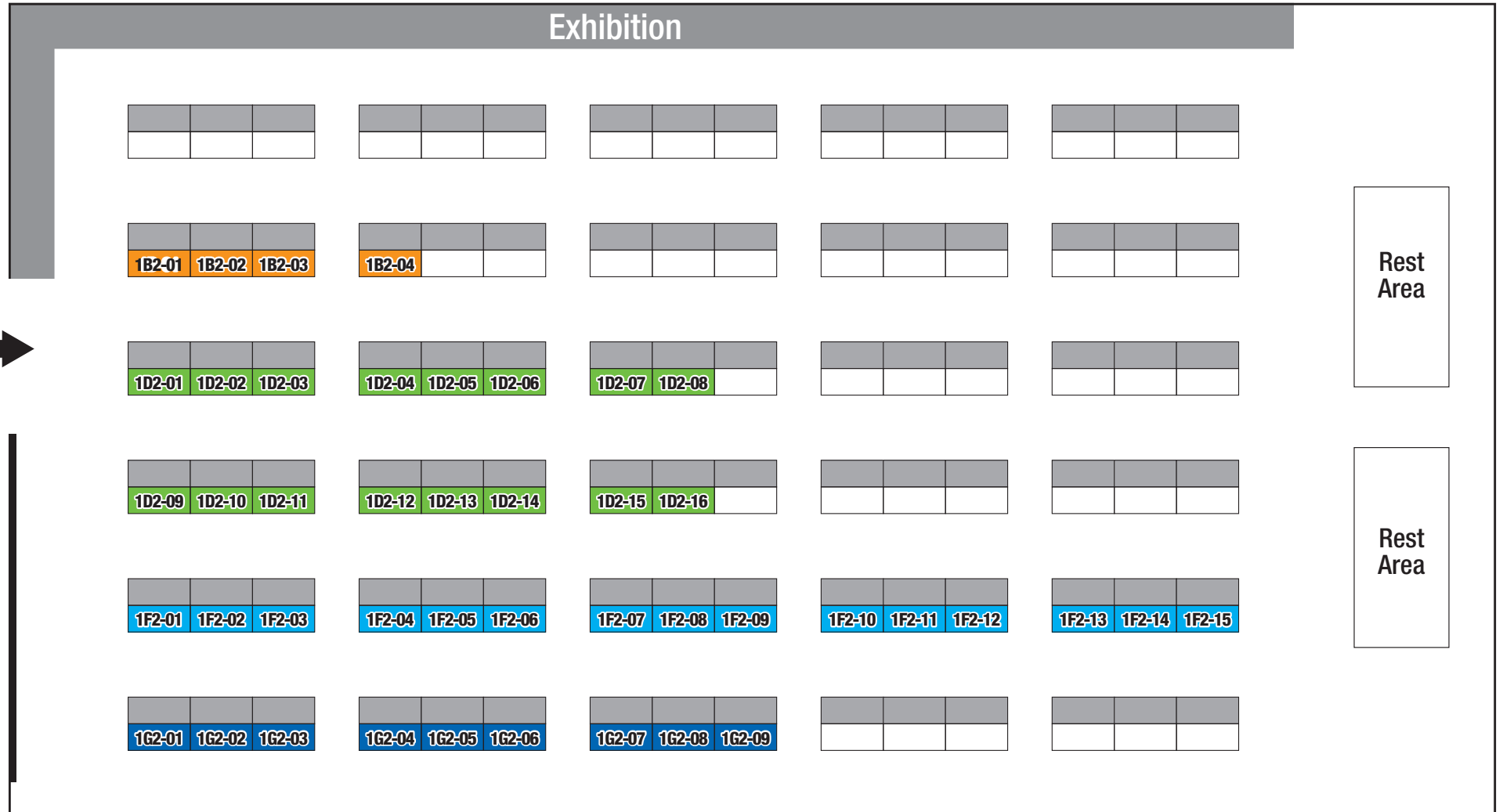


2023/12/14 (木) インタラクティブセッション 11:40 ~ 12:25

- 1B2 OS63: ロボット・セラピー・システム
- 1D2 OS58: 触覚・力覚 (1)
- 1F2 OS34: スwarmシステム
- 1G2 OS32: バイオミメティック知能とロボット (1)

Exhibition

Venue
Entrance

Rest
Area

Rest
Area

2023/12/14 (木) インタラクティブセッション 15:00 ~ 15:45

- 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)



2023/12/14 (木) インタラクティブセッション 16:05 ~ 16:50

- 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) / 1D5-01 ~ 03
- 1D5 OS19: レスキューを題材にしたロボットコンテスト / 1D5-04 ~ 15
- 1E5 OS23: 機構知 / 1E5-01 ~ 10
- 1E5 OS3: ソフトメカニズム (1) / 1E5-11 ~ 14
- 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: バイオミメティック知能とロボット (2)



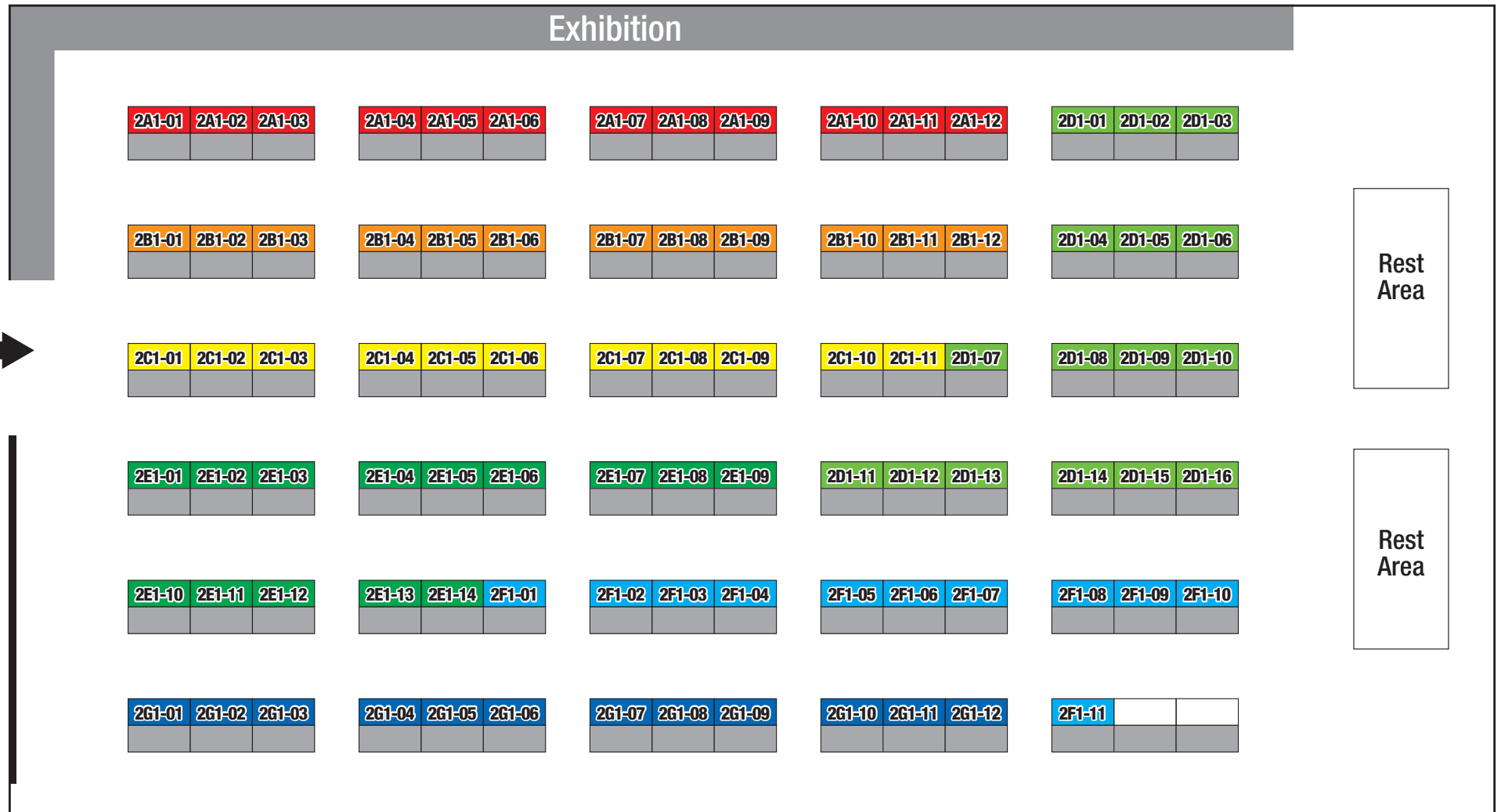
2023/12/14 (木) インタラクティブセッション 17:10 ~ 17:55

- 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



2023/12/15 (金) インタラクティブセッション 10:35 ~ 11:20

- 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)



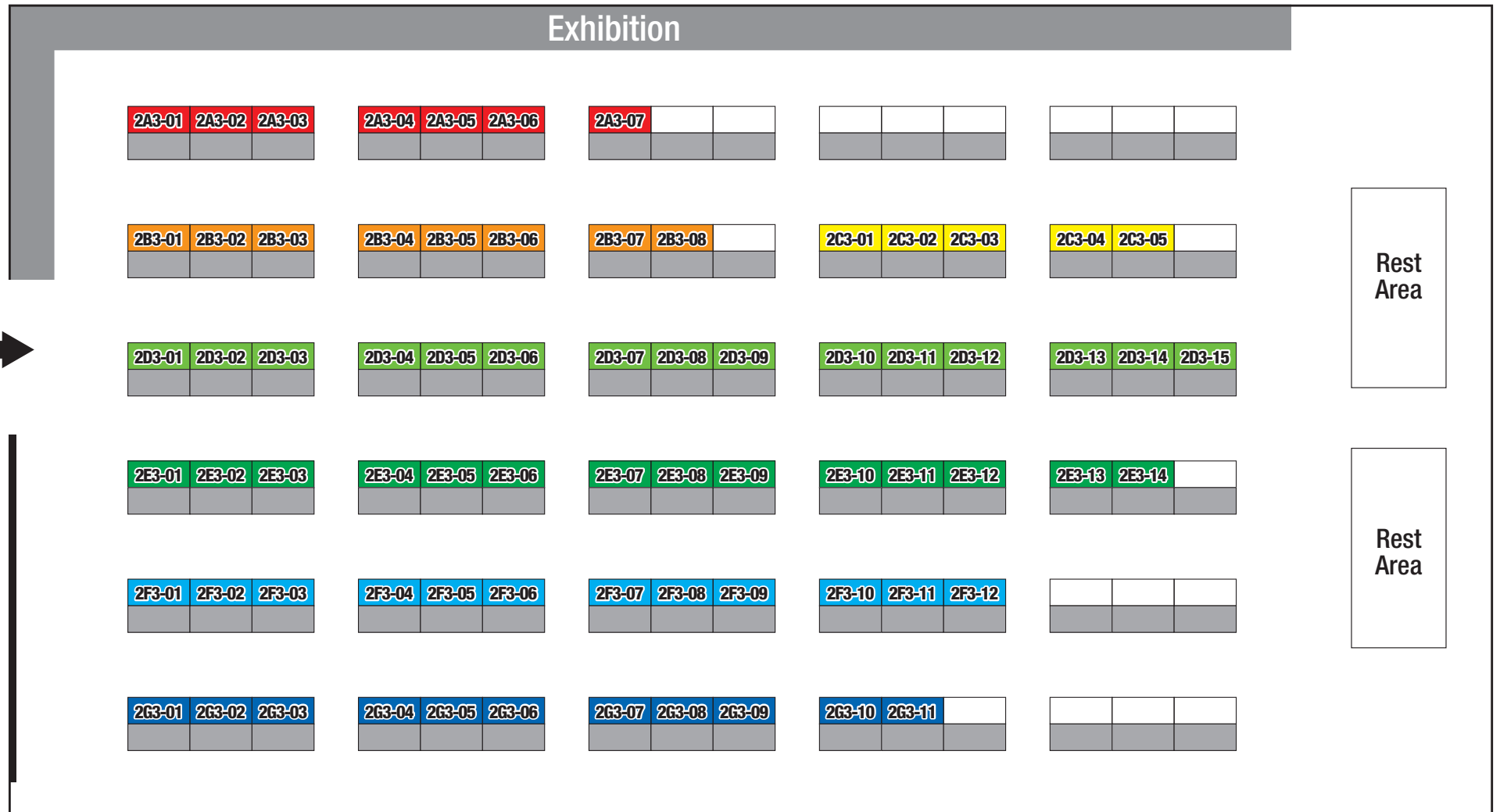
2023/12/15 (金) インタラクティブセッション 11:40 ~ 12:25

- 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 - 超高速バイオアセンブラ, システム細胞工学, ナノ・マイクロロボット - / 2D2-01 ~ 10
- 2D2 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) / 2D2-11 ~ 13
- 2E2 OS21: 主観・感覚・行動計測とその応用 (1)
- 2F2 OS13: 軽労化システム



2023/12/15 (金) インタラクティブセッション 13:55 ~ 14:40

- 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)



2023/12/15 (金) インタラクティブセッション 15:00 ~ 15:45

- 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 / 2B4-01 ~ 04
- 2B4 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 / 2B4-05 ~ 07
- 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)



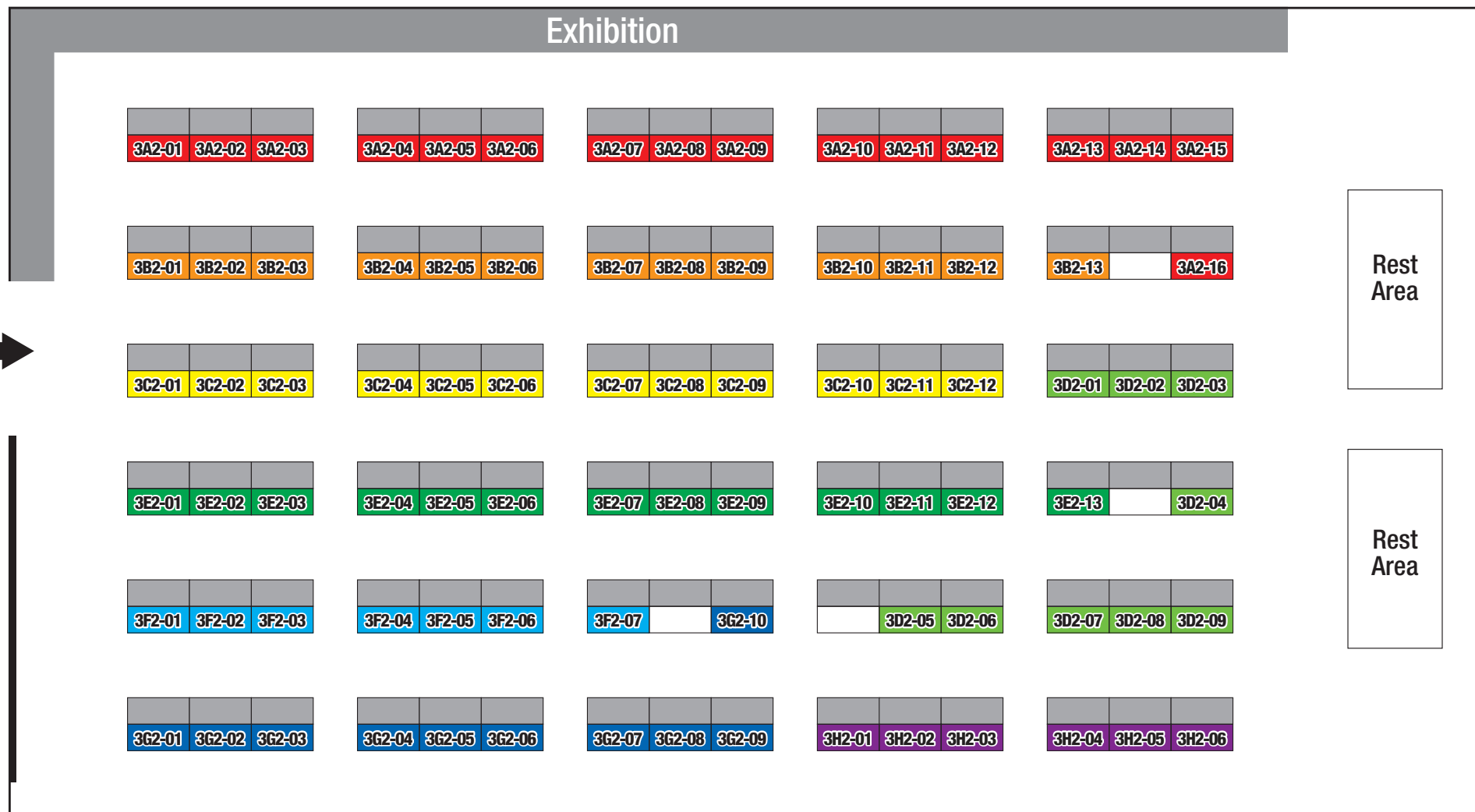
2023/12/16 (土) インタラクティブセッション 10:35 ~ 11:20

- 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ロボティクス (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)



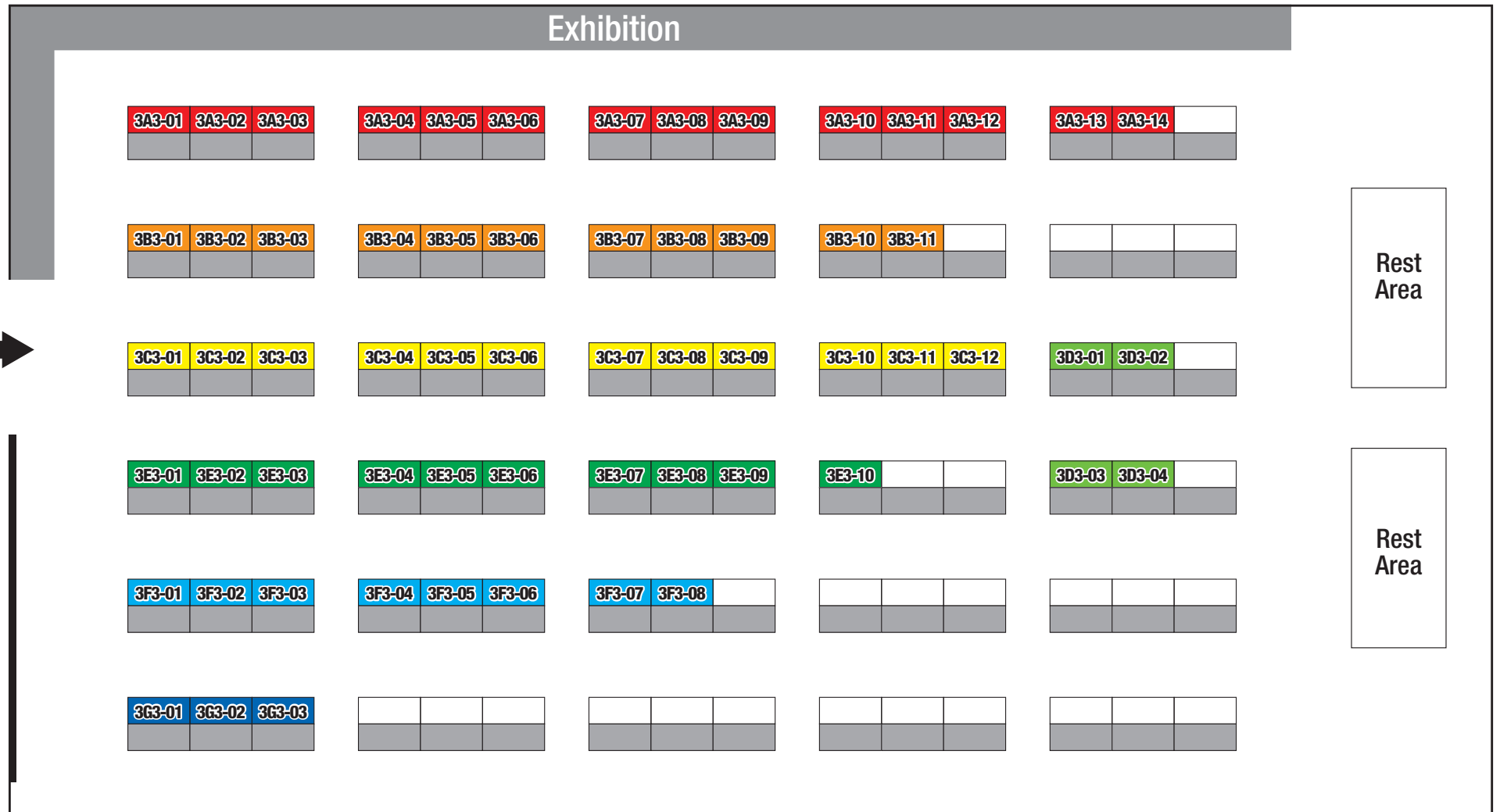
2023/12/16 (土) インタラクティブセッション 11:40 ~ 12:25

- 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 / 3D2-01 ~ 04
- 3D2 OS38: RT システムとオープン化 / 3D2-05 ~ 09
- 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



2023/12/16 (土) インタラクティブセッション 13:55 ~ 14:40

- 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ロボティクス (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)



2023/12/16 (土) インタラクティブセッション 15:00 ~ 15:45

- 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)



2023/12/16 (土) インタラクティブセッション 16:05 ~ 16:50

- 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) / 3G5-01 ~ 10
- 3G5 OS39: 次世代ロボット共通プラットフォーム技術 (2) / 3G5-11 ~ 18
- 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ールビーイングの提案 / 3H5-01 ~ 03
- 3H5 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 / 3H5-04 ~ 08

