

ROBOMECH2017 OSスケジュール一覧

日付	セッション時間帯	ID	OS名
5/11(木)	1A1 10:00-11:30	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス
		03-1	安心・安全なRT構築を目指して
		03-5	ホーム&オフィスロボット
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス (1/2)
		06-1	ヒューマノイド
		07-1	複数ロボットの協調制御
		07-3	自律分散型ロボットシステム
		08-1	脚移動ロボット(1/2)
		09-2	フレキシブル/ソフトロボティクス
		10-1	触覚と力覚(1/2)
		11-1	MEMSとナノテクノロジー
	1P1 12:30-14:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (1/2)
		02-3	飛行ロボット・メカトロニクス (1/2)
		03-4	ウェアラブルロボティクス (1/2)
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス (2/2)
		06-2	デジタルヒューマン
		07-4	動作計画と制御の新展開
		08-1	脚移動ロボット (2/2)
		08-3	車輪型/クローラ型移動ロボット (1/2)
		10-1	触覚と力覚 (2/2)
		11-6	時空間バイオインテグリティ
		14-1	ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ (1/3)
	1P2 14:30-16:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (2/2)
		02-2	サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス
		02-3	飛行ロボット・メカトロニクス (2/2)
		03-4	ウェアラブルロボティクス (2/2)
		05-1	ネットワークロボティクス
		05-3	空間知
		06-3	脳・神経・認知ロボティクス
		06-5	インフォマティブ・モーションとモーション・メディア-ロボットの身体性と運動-
		07-9	ロボットマニピュレーション
		08-3	車輪型/クローラ型移動ロボット (2/2)
		09-3	ワイヤ駆動系の機構と制御
		09-5	機能性材料と応用の新展開
		10-5	ロボットビジョン
		11-3	マイクロロボット・マイクロマシン
	14-1	ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ (2/3)	
	16:15-17:00	表彰式	
	17:00-18:00	特別講演: 浅尾芳宣 氏 (株式会社福島ガイナックス 代表取締役) 「アニメでイノベーション・コスト構想を盛り上げる！」	
	19:00-21:00	懇親会 (ホテルハマツ (郡山駅前))	

ID	OSカテゴリ	ID	OSカテゴリ
01-	【ロボメカ技術の応用システム】	08-	【移動ロボット】
02-	【屋外環境でのロボメカ技術】	09-	【機構と制御】
03-	【人間協調・共存システム】	10-	【感覚と計測】
04-	【医療・福祉システム】	11-	【ナノ・マイクロシステム】
05-	【ロボットシステムのための環境】	12-	【ロボメカを使った教育】
06-	【人間および生物規範】	13-	【JSME部門関係セッション】
07-	【ロボメカにおける基盤制御技術】	14-	【ストラテジック・セッション】

日付	セッション時間帯	ID	OS名	
5/12(金)	2A1 9:30-11:00	01-4	生産システム・生産機器メカトロニクス	
		02-1	極限作業ロボット	
		03-3	コミュニケーション・ロボット	
		04-2	福祉ロボティクス・メカトロニクス (1/2)	
		06-4	バイオミメティクス・バイオメカトロニクス	
		07-5	アクチュエータの機構と制御 (1/2)	
		07-7	スワームシステム	
		08-4	特殊移動ロボット	
		10-6	VR・ARとインタフェース	
		11-7	バイオアセンブラ	
		14-1	ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ (3/3)	
		14-2	ImPACTバイオニックヒューマノイドが拓く新産業革命	
		2A2 11:30-13:00	01-3	作業をするロボット
			01-5	エコ・グリーンメカトロニクス
	02-4		水中ロボット・メカトロニクス (1/2)	
	03-2		人間機械協調 (1/2)	
	03-6		アミューズメント・エンターテイナーロボット	
	04-2		福祉ロボティクス・メカトロニクス (2/2)	
	04-4		ユニバーサルデザインとロボメカ	
	05-4		RTミドルウェアとオープンシステム	
	06-8		スポーツのロボティクス・メカトロニクス	
	07-5		アクチュエータの機構と制御 (2/2)	
	08-6		移動ロボットのためのセンシング	
	09-4		スマートメカニズム"sMechanism"とその制御	
	10-3		非接触センシング	
	10-4		3次元計測/センサフュージョン	
	11-5	機能性界面		
	14-4	生物移動情報学		
	2P1 14:00-15:30	01-6	製造のロボット化	
		02-4	水中ロボット・メカトロニクス (2/2)	
		03-2	人間機械協調 (2/2)	
		04-3	リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (1/2)	
		06-6	バイオロボティクス	
		07-2	ロボットハンドの機構と把持戦略	
		07-6	進化・学習とロボティクス (1/2)	
		07-8	フルードパワーロボティクス	
08-5		作業移動ロボット		
09-1		パラレルロボット・メカニズム		
10-2		ハプティックインタフェース		
10-7		感覚・運動・計測 (1/2)		
11-2		ナノ・マイクロ流体システム		
12-2		ロボカップ・ロボットコンテスト		
14-3	原子力施設廃止措置のためのロボティクス・メカトロニクス			
2P2 16:00-17:30	01-7	システム生活学とロボティクス		
	02-5	宇宙ロボット		
	04-3	リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス(2/2)		
	05-2	インテリジェント・ロボティクス・スペース(IT, RTとETの融合)		
	06-7	筋骨格モデリングとアプリケーション		
	07-6	進化・学習とロボティクス(2/2)		
	08-2	受動歩行ロボット		
	08-7	移動ロボットの自己位置推定と地図構築		
	10-7	感覚・運動・計測 (2/2)		
	11-4	バイオマニピュレーション		
	12-1	ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ		
	13-1	《交通・物流部門》カー・ロボティクスとITS		