

ROBOMECH2018 OSスケジュール一覧

(2018/3/27)

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6/4(月)	1A1 10:00-11:30	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス (1/2)
		01-4	製造のロボット化
		02-3	飛行ロボット・メカトロニクス (1/2)
		03-7	サイバーフィジカル空間による先駆的リハビリテーション教育学の構築 (1/2)
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス (1/3)
		04-4	ユニバーサルデザインとロボメカ
		06-3	脳・神経・認知ロボティクス
		07-6	進化・学習とロボティクス
		08-2	受動歩行ロボット
		08-5	作業移動ロボット
		08-6	移動ロボットのためのセンシング
		08-7	移動ロボットの自己位置推定と地図構築 (1/2)
		09-1	パラレルロボット・メカニズム
		10-1	触覚と力覚 (1/2)
		11-6	バイオアセンブラ
	1P1 12:30-14:00	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス (2/2)
		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 (1/2)
		03-7	サイバーフィジカル空間による先駆的リハビリテーション教育学の構築 (2/2)
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス (2/3)
		06-2	デジタルヒューマン
		07-2	ロボットハンドの機構と把持戦略 (1/2)
		07-3	自律分散型ロボットシステム
		08-7	移動ロボットの自己位置推定と地図構築 (2/2)
		09-2	フレキシブル/ソフトロボティクス (1/2)
		10-1	触覚と力覚 (2/2)
		11-4	バイオマニピュレーション
		13-2	ImPACTバイオニックヒューマノイドが拓く新産業革命
	1P2 14:30-16:00	01-3	生産システムのための機器とタスクデザイン
		02-1	カー・ロボティクスとITS
03-4		ウェアラブルロボティクス (2/2)	
04-1		医療ロボティクス・メカトロニクス (3/3)	
05-1		ネットワークロボティクス	
06-5		インフォーマティブ・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-	
07-1		複数ロボットの協調制御	
07-2		ロボットハンドの機構と把持戦略 (2/2)	
08-3		車輪型/クローラ型移動ロボット (1/2)	
08-4		特殊移動ロボット	
09-2		フレキシブル/ソフトロボティクス (2/2)	
10-2		ハプティックインタフェース	
10-3		非接触センシング	
11-1	MEMSとナノテクノロジー		
	13-3	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	

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

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6/5(火)	2A1 9:30-11:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (1/2)
		02-2	サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス
		02-6	極限作業ロボット
		03-2	人間機械協調
		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)
		05-3	空間知
		05-4	ロボットミドルウェアとオープンシステム
		06-7	筋骨格モデリングとアプリケーション
		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
		10-4	3次元計測/センサフュージョン
		10-5	ロボットビジョン (1/2)
	11-5	機能性界面	
	13-1	ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ (1/3)	
	2A2 11:30-13:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (2/2)
02-5		宇宙ロボット	
03-1		安全・安心なRT構築を目指して	
04-2		福祉ロボティクス・メカトロニクス (1/3)	
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		空間知能化とアプリケーション	
06-1		ヒューマノイド	
07-4		動作計画と制御の新展開	
07-5		アクチュエータの機構と制御 (1/2)	
08-8		ライディングロボティクス	
09-4		スマートメカニズム"sMechanism"とその制御	
10-5		ロボットビジョン (2/2)	
11-3		マイクロロボット/マイクロマシン	
13-1	ImPACTタフ・ロボティクス・チャレンジ (2/3)		
2P1 14:00-15:30	01-5	エコ・グリーンメカトロニクス	
	01-6	システム生活学とロボティクス	
	02-4	水中ロボット・メカトロニクス (1/2)	
	03-5	ホーム&オフィスロボット	
	04-2	福祉ロボティクス・メカトロニクス (2/3)	
	04-5	看護とメカトロニクス	
	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 (2/2)	
	07-8	フルードパワーロボティクス	
	09-5	機能性材料と応用の新展開	
	10-7	感覚・運動・計測 (1/2)	
	12-1	ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ	
	13-1	ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ (3/3)	
2P2 16:00-17:30	01-7	科学技術の社会実装指向研究開発	
	02-4	水中ロボット・メカトロニクス (2/2)	
	03-3	コミュニケーション・ロボット	
	03-6	アミューズメント・エンタテイナーロボット	
	04-2	福祉ロボティクス・メカトロニクス (3/3)	
	06-6	バイオロボティクス	
	06-8	スポーツ工学とロボティクス・メカトロニクス	
	07-7	スワームシステム	
	08-1	脚移動ロボット	
	10-6	VR・ARとインタフェース	
	10-7	感覚・運動・計測 (2/2)	
	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	
13-4	生物移動情報学		