

Robomech2019 OSスケジュール一覧

2019/04/02

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6月6日 (木)	1A1 10:00~11:30	01- 1	農業用ロボット・メカトロニクス
		03- 3	コミュニケーション・ロボット
		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 (1/2)
		05- 1	ネットワークロボティクス
		06- 1	ヒューマノイド
		07- 6	進化・学習とロボティクス
		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
		09- 3	ワイヤ駆動系の機構と制御
		10- 6	VR・ARとインタフェース
	11- 5	機能性界面	
	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 (2/2)
		03- 6	アミューズメント・エンタテイナーロボット
		04- 1	医療ロボティクス・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
		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-
		06- 8	スポーツ工学とロボティクス・メカトロニクス
		07- 5	アクチュエータの機構と制御 (1/2)
		07- 9	ロボットマニピュレーション (1/2)
		08- 6	移動ロボットのためのセンシング (1/2)
	09- 2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (1/2)	
	10- 1	触覚と力覚 (1/2)	
	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- 3	飛行ロボット・メカトロニクス (2/2)
		04- 5	看護とメカトロニクス
		06- 3	認知ロボティクス
		07- 5	アクチュエータの機構と制御 (2/2)
		07- 7	スワームシステム
		07- 9	ロボットマニピュレーション (2/2)
		08- 4	特殊移動ロボット
		08- 6	移動ロボットのためのセンシング (2/2)
		09- 2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (2/2)
		09- 5	機能性材料と応用の新展開
10- 1		触覚と力覚 (2/2)	
11- 3		マイクロロボット・マイクロマシン	
12- 2		ロボカップ・ロボットコンテスト	

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】

Robomech2019 OSスケジュール一覧

2019/04/02

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6月7日 (金)	2A1 9:30~11:00	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
		02- 4	水中ロボット・メカトロニクス (1/2)
		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 (1/2)
		05- 4	ロボットミドルウェアとオープンシステム
		06- 4	バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (1/2)
		07- 1	複数ロボットの協調制御
		07- 8	フルードパワーロボティクス
		08- 1	脚移動ロボット (1/2)
		08- 5	作業移動ロボット
		10- 2	ハプティックインタフェース
		10- 4	3次元計測/センサフュージョン
		11- 4	バイオマニピュレーション
	13- 2	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	
	2A2 11:30~13:00	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 (2/2)
		03- 2	人間機械協調 (1/2)
		04- 2	福祉ロボティクス・メカトロニクス (2/2)
		06- 4	バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (2/2)
		07- 2	ロボットハンドの機構と把持戦略 (1/2)
		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- 8	ライディングロボティクス
		09- 1	パラレルロボット・メカニズム
		10- 7	感覚・運動・計測 (1/2)
		11- 6	バイオアセンブラ
		13- 1	ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ (1/2)
	2P1 14:00~15:30	01- 4	製造のロボット化
		01- 6	システム生活学とロボティクス
		02- 5	宇宙ロボット
		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)
		05- 3	空間知
		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 (2/2)
		08- 3	車輪型/クローラ型移動ロボット (1/2)
		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 (1/2)
		10- 7	感覚・運動・計測 (2/2)
		11- 2	ナノ・マイクロ流体システム
	13- 1	ImPACT タフ・ロボティクス・チャレンジ (2/2)	
2P2 16:00~17:30	01- 7	科学技術の社会実装指向研究開発	
	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- 5	ホーム&オフィスロボット	
	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)	
	04- 6	バイオニックヒューマノイドが拓く新産業革命	
	05- 2	空間知能化とアプリケーション	
	06- 2	デジタルヒューマン	
	06- 7	身体能力の理解と拡張	
	07- 3	自律分散型ロボットシステム	
	08- 3	車輪型/クローラ型移動ロボット (2/2)	
	10- 3	非接触センシング	
	10- 5	ロボットビジョン (2/2)	
	11- 1	MEMSとナノテクノロジー	
	12- 1	ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ	
	13- 3	生物移動情報学	