

ROBOMECH2023 OSスケジュール一覧

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6月29日	1A1 09:00 - 10:30	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (1)
		01-6	科学技術の社会実装指向研究開発 (1)
		01-8	狭隘環境ロボティクス (1)
		02-3	水中ロボット・メカトロニクス (1)
		02-4	宇宙ロボット (1)
		03-1	人間機械協調 (1)
		03-2	コミュニケーション・ロボット (1)
		04-2	福祉ロボティクス・メカトロニクス (1)
		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)
		06-1	ヒューマノイド (1)
		06-4	バイオメティクス・バイオメカトロニクス (1)
		06-8	スポーツ工学とロボティクス・メカトロニクス (1) ※2
		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 (1) ※3
	07-7	フルードパワーロボティクス (1)	
	08-4	作業移動ロボット	
	09-3	創造的ロボット機構とその制御 (1)	
	09-4	新素材ロボット設計 (1)	
	10-1	触覚と力覚 (1) ※4	
	10-3	SLAM/認識/3次元計測 (1)	
	13-1	東海地方から発信するロボメカ・機力・計測制御 (1) ※7 ※8	
	1A2 11:00 - 12:30	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (2)
		01-6	科学技術の社会実装指向研究開発 (2)
		01-8	狭隘環境ロボティクス (2)
		02-3	水中ロボット・メカトロニクス (2)
		02-4	宇宙ロボット (2)
03-1		人間機械協調 (2)	
03-2		コミュニケーション・ロボット (2)	
04-2		福祉ロボティクス・メカトロニクス (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 (2)	
06-1		ヒューマノイド (2)	
06-4		バイオメティクス・バイオメカトロニクス (2)	
06-8		スポーツ工学とロボティクス・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 (2) ※3	
07-3		自律分散型ロボットシステム (1)	
07-7	フルードパワーロボティクス (2)		
08-2	車輪型/クローラ型移動ロボット (1)		
09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (1)		
09-3	創造的ロボット機構とその制御 (2)		
09-4	新素材ロボット設計 (2)		
10-1	触覚と力覚 (2) ※4		
10-3	SLAM/認識/3次元計測 (2)		
13-1	東海地方から発信するロボメカ・機力・計測制御 (2) ※7 ※8		

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-	【ロボティクス・メカトロニクス部門, 機械力学・計測制御部門, 東海支部合同企画】

※1 交通・物流部門との連携

※2 スポーツ工学・ヒューマンダイナミクス部門との連携

※3 SICE SI部門との連携

※4 情報・知能・精密機器部門との連携

※5 マイクロ・ナノ工学部門との連携

※6 バイオエンジニアリング部門との連携

※7 機械力学・計測制御部門との連携

※8 東海支部との連携

ROBOMECH2023 OSスケジュール一覧

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6月29日	1P1 13:30 - 15:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス (3)
		01-5	エコ・グリーンメカトロニクス
		02-3	水中ロボット・メカトロニクス (3)
		03-1	人間機械協調 (3)
		03-4	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 (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 (3)
		05-1	ネットワークロボティクス
		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-
		06-6	バイオロボティクス
		07-3	自律分散型ロボットシステム (2)
		07-6	進化・学習とロボティクス
		08-2	車輪型/クローラ型移動ロボット (2)
		09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (2)
		09-5	刺激-応答メカニズム
		10-1	触覚と力覚 (3) ※4
		10-4	ロボットビジョン
11-3	マイクロロボット・インセクトスケールロボット		
12-1	ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ		

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-	【ロボティクス・メカトロニクス部門, 機械力学・計測制御部門, 東海支部合同企画】

※1 交通・物流部門との連携

※2 スポーツ工学・ヒューマンダイナミクス部門との連携

※3 SICE SI部門との連携

※4 情報・知能・精密機器部門との連携

※5 マイクロ・ナノ工学部門との連携

※6 バイオエンジニアリング部門との連携

※7 機械力学・計測制御部門との連携

※8 東海支部との連携

ROBOMECH2023 OSスケジュール一覧

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6月30日	2A1 09:00 - 10:30	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス (1)
		01-7	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 (1)
		02-1	交通・物流のロボティクスとITS (1) ※1
		02-2	飛行ロボット・メカトロニクス (1)
		03-3	ウェアラブルロボティクス (1)
		03-6	ロボティクス・メカトロニクスとデザイン思考の融合 (1)
		03-7	協働ロボットとラボラトリーオートメーション
		05-3	実空間サービスシステム
		06-2	デジタルヒューマン
		06-3	認知ロボティクス
		06-7	身体能力の理解と拡張 (1)
		07-4	動作計画と制御の新展開 (1)
		07-5	アクチュエータの機構と制御 (1)
		07-9	スワームシステム
		08-7	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 (1)
		09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (3)
		10-2	ハプティックインタフェース (1) ※4
		10-5	VR・ARとインタフェース (1)
		11-1	MEMSとナノテクノロジー (1)
		11-2	ナノ・マイクロ流体システム (1)
	12-2	ロボカップ・ロボットコンテスト	
	2A2 11:00 - 12:30	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス (2)
		01-7	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 (2)
		02-1	交通・物流のロボティクスとITS (2) ※1
		02-2	飛行ロボット・メカトロニクス (2)
		03-3	ウェアラブルロボティクス (2)
		03-5	アミューズメント・エンタテイナーロボット
		03-6	ロボティクス・メカトロニクスとデザイン思考の融合 (2)
		06-7	身体能力の理解と拡張 (2)
		07-4	動作計画と制御の新展開 (2)
		07-5	アクチュエータの機構と制御 (2)
		07-8	ロボットマニピュレーション (1) ※3
		08-1	脚移動ロボット (1)
		08-6	移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (1)
		09-1	パラレルロボット・メカニズム (2)
		09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (4)
		10-2	ハプティックインタフェース (2) ※4
		10-5	VR・ARとインタフェース (2)
		10-6	感覚・運動・計測 (1)
		11-1	MEMSとナノテクノロジー (2)
		11-2	ナノ・マイクロ流体システム (2)
11-4		バイオマニピュレーション (1)	
11-5	機能性界面 (1) ※4 ※5 ※6		

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-	【ロボティクス・メカトロニクス部門, 機械力学・計測制御部門, 東海支部合同企画】

※1 交通・物流部門との連携

※2 スポーツ工学・ヒューマンダイナミクス部門との連携

※3 SICE SI部門との連携

※4 情報・知能・精密機器部門との連携

※5 マイクロ・ナノ工学部門との連携

※6 バイオエンジニアリング部門との連携

※7 機械力学・計測制御部門との連携

※8 東海支部との連携

ROBOMECH2023 OSスケジュール一覧

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
6月30日	2P1 13:30 - 15:00	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス (3)
		01-3	生産システムのための機器とタスクデザイン (1)
		01-4	製造のロボット化 (1)
		02-2	飛行ロボット・メカトロニクス (3)
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス (1)
		05-2	空間知能化とアプリケーション (1)
		05-4	ロボットミドルウェアとオープンシステム (1)
		07-5	アクチュエータの機構と制御 (3)
		07-8	ロボットマニピュレーション (2) ※3
		08-1	脚移動ロボット (2)
		08-3	特殊移動ロボット (1)
		08-5	移動ロボットのためのセンシング (1)
		08-6	移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (2)
		09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (5)
		10-2	ハプティックインタフェース (3) ※4
	10-6	感覚・運動・計測 (2)	
	11-4	バイオマニピュレーション (2)	
	11-5	機能性界面 (2) ※4 ※5 ※6	
	2P2 15:30 - 17:00	01-3	生産システムのための機器とタスクデザイン (2)
		01-4	製造のロボット化 (2)
		02-5	自然を相手にするロボット
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス (2)
		04-4	ユニバーサルデザインとロボメカ
		04-5	看護とメカトロニクス
		05-2	空間知能化とアプリケーション (2)
		05-4	ロボットミドルウェアとオープンシステム (2)
		07-5	アクチュエータの機構と制御 (4)
07-8		ロボットマニピュレーション (3) ※3	
08-1		脚移動ロボット (3)	
08-3		特殊移動ロボット (2)	
08-5	移動ロボットのためのセンシング (2)		
08-6	移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (3)		
09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学 (6)		
10-6	感覚・運動・計測 (3)		
11-5	機能性界面 (3) ※4 ※5 ※6		
11-6	バイオアセンブラ		

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-	【ロボティクス・メカトロニクス部門, 機械力学・計測制御部門, 東海支部合同企画】

※1 交通・物流部門との連携

※2 スポーツ工学・ヒューマンダイナミクス部門との連携

※3 SICE SI部門との連携

※4 情報・知能・精密機器部門との連携

※5 マイクロ・ナノ工学部門との連携

※6 バイオエンジニアリング部門との連携

※7 機械力学・計測制御部門との連携

※8 東海支部との連携