

Robomech2020 OSスケジュール一覧

2020/4/15

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
5月28日 (木)	1A1 10:30~12:00	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス(1/2)
		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(1/3)
		06-4	バイオミメティクス・バイオメカトロニクス
		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-
		07-4	動作計画と制御の新展開(1/2)
		08-3	特殊移動ロボット
		09-1	パラレルロボット・メカニズム
		09-2	ソフトロボット学/フレキシブルロボット学(1/3)
		10-3	非接触センシング
		10-6	VR・ARとインタフェース
		10-7	感覚・運動・計測(1/3)
		11-5	機能性界面
		13-2	生物移動情報学
	1P1 13:00~14:30	01-1	農業用ロボット・メカトロニクス(2/2)
		01-4	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)
		03-5	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)
		05-1	ネットワークロボティクス
		06-3	認知ロボティクス
		07-4	動作計画と制御の新展開(2/2)
		07-7	スワームシステム
		08-4	作業移動ロボット
		08-5	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(2/3)
		09-5	機能性材料と応用の新展開
		10-2	ハプティックインタフェース
		10-7	感覚・運動・計測(2/3)
	11-4	バイオマニピュレーション	
	1P2 14:45~16:15	01-5	エコ・グリーンメカトロニクス
		01-7	科学技術の社会実装指向研究開発
		02-1	交通・物流のロボティクスとITS
		02-6	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(3/3)
		06-8	スポーツ工学とロボティクス・メカトロニクス
		07-8	フルードパワーロボティクス
		08-5	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(3/3)
		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
		10-7	感覚・運動・計測(3/3)
		11-1	MEMSとナノテクノロジー
11-6		バイオアセンブラ	

ID	
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】

Robomech2020 OSスケジュール一覧

2020/4/15

日付	セッション時間帯	ID	セッション名
5月29日 (金)	2A1 9:15~10:45	01-8	企業におけるロボメカ実用化技術
		02-3	飛行ロボット・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(1/3)
		04-4	ユニバーサルデザインとロボメカ
		05-3	実空間サービスシステム
		06-2	デジタルヒューマン
		06-7	身体能力の理解と拡張
		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
		07-6	進化・学習とロボティクス(1/2)
	07-9	ロボットマニピュレーション(1/2)	
	08-2	車輪型/クローラ型移動ロボット(1/2)	
	08-7	ライディングロボティクス	
	10-1	触覚と力覚(1/3)	
	11-3	マイクロロボット・インセクトスケールロボット	
	12-2	ロボカップ・ロボットコンテスト	
	2A2 11:00~12:30	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス(1/3)
		02-3	飛行ロボット・メカトロニクス(2/2)
		03-2	人間機械協調(2/2)
		04-1	医療ロボティクス・メカトロニクス(2/3)
		04-3	リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス(1/3)
		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
		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)
		07-6	進化・学習とロボティクス(2/2)
		07-9	ロボットマニピュレーション(2/2)
		08-1	脚移動ロボット(1/3)
	08-2	車輪型/クローラ型移動ロボット(2/2)	
	10-1	触覚と力覚(2/3)	
	2P1 13:30~15:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス(2/3)
		02-5	宇宙ロボット
		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(3/3)
		04-3	リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス(2/3)
		04-5	看護とメカトロニクス
		05-4	ロボットミドルウェアとオープンシステム
		07-1	複数ロボットの協調制御
		07-5	アクチュエータの機構と制御(1/2)
		08-1	脚移動ロボット(2/3)
08-6		移動ロボットの自己位置推定と地図構築(1/2)	
09-4		スマートメカニズム"sMechanism"とその制御	
10-1		触覚と力覚(3/3)	
10-5	ロボットビジョン(1/2)		
11-2	ナノ・マイクロ流体システム		
13-1	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 15:15~16:00	01-2	建設&インフラ用ロボット・メカトロニクス(3/3)	
	01-3	生産システムのための機器とタスクデザイン	
	02-2	サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス	
	03-4	ウェアラブルロボティクス(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(3/3)	
	04-6	バイオニックヒューマノイドが拓く新産業革命	
	07-5	アクチュエータの機構と制御(2/2)	
	08-1	脚移動ロボット(3/3)	
	08-6	移動ロボットの自己位置推定と地図構築(2/2)	
	10-5	ロボットビジョン(2/2)	
	12-1	ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ	