

3 June AM

3 June PM

2A1(9:30-11:00)

Exhibition Area													
T	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	T
S	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	S
R	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	R
Q	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	Q
P	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	P
O	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	O
N	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	N
M	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	M
L	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	L
K	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	K
J	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	J
I	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	I
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	H
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	G
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	F
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	E
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	D
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	C
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	B
A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	A
Exhibition Area													

2A1-A01~12	リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (1) Rehabilitation Robotics and Mechatronics (1)
2A1-B01~08,C01~10	水中ロボット・メカトロニクス (1) Underwater Robot and Mechatronics (1)
2A1-D01~12,E01~12	福祉ロボティクス・メカトロニクス (1) Welfare Robotics and Mechatronics (1)
2A1-F01~12,G01~12	バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (1) Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics (1)
2A1-H01~09	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 Informative Motion & Motion Media -Embodiment and Motility of Robots-
2A1-I01~12	身体能力の理解と拡張 Understanding and Augmentation of Human Physical Abilities
2A1-J01~08,K01~06	ロボットハンドの機構と把持戦略 (1) Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy (1)
2A1-L01~09,M01~08	アクチュエータの機構と制御 (1) Mechanism and Control for Actuator (1)
2A1-N01~08,O01~06	ロボットマニピュレーション (1) Robotic Manipulation (1)
2A1-P01~12,Q01~12	バイオロボティクス Bio-Robotics
2A1-R01~12,S06~12	ソフトロボット学 / フレキシブルロボット学 (1) Soft Robotics/Flexible Robotics (1)
2A1-T01~05,U01~12	車輪型 / クローラ型移動ロボット (1) Tracked vehicle, Mobile robot, Wheeled robot (1)

2A2(11:30-13:00)

Exhibition Area													
T	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	T
S	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	S
R	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	R
Q	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	Q
P	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	P
O	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	O
N	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	N
M	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	M
L	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	L
K	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	K
J	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	J
I	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	I
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	H
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	G
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	F
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	E
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	D
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	C
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	B
A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	A
Exhibition Area													

2A2-A01~12	水中ロボット・メカトロニクス (2) Underwater Robot and Mechatronics (2)
2A2-B01~06,C01~06	福祉ロボティクス・メカトロニクス (2) Welfare Robotics and Mechatronics (2)
2A2-B10~12,C10~12	複数ロボットの協調制御 Cooperation Control of Multi Robots
2A2-D01~12,E09~12	リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス (2) Rehabilitation Robotics and Mechatronics (2)
2A2-E01~07	デジタルヒューマン Digital Human
2A2-F01~12	車輪型 / クローラ型移動ロボット (2) Tracked vehicle, Mobile robot, Wheeled robot (2)
2A2-G01~02,O5~10	バイオミメティクス・バイオメカトロニクス (2) Bio-Mimetics and Bio-Mechatronics (2)
2A2-H01~08,I01~05	スポーツ工学とロボティクス・メカトロニクス Robotics and Mechatronics for Sports Engineering
2A2-H09~12,I09~11	認知ロボティクス Cognitive Robotics
2A2-J01~12	ロボットハンドの機構と把持戦略 (2) Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy (2)
2A2-K01~12,L04~12	動作計画と制御の新展開 New Control Theory and Motion Control
2A2-M01~12	アクチュエータの機構と制御 (2) Mechanism and Control for Actuator (2)
2A2-N01~12	ロボットマニピュレーション (2) Robotic Manipulation (2)
2A2-O01~12	脚移動ロボット (2) Walking Robot (2)
2A2-P01~08,Q01~09	自律分散型ロボットシステム Robotic Systems Based on Autonomous Decentralized Architecture
2A2-R01~12,S04~10,12	ソフトロボット学 / フレキシブルロボット学 (2) Soft Robotics/Flexible Robotics (2)
2A2-T01~10	特殊移動ロボット Mobile Robot with Special Mechanism

2P1(14:00-15:30)

Exhibition Area													
T	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	T
S	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	S
R	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	R
Q	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	Q
P	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	P
O	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	O
N	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	N
M	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	M
L	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	L
K	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	K
J	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	J
I	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	I
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	H
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	G
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	F
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	E
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	D
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	C
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	B
A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	A
Exhibition Area													

2P1-A01~12	フルードパワーロボティクス Fluid Power Robotics
2P1-B01~12,C05~12	進化・学習とロボティクス Evolution and Learning for Robotics
2P1-D01~10,E01~08	作業移動ロボット Mobile Manipulation Robot
2P1-F01~12,G04~12	移動ロボットののためのセンシング Sensing Systems for Mobile Robots
2P1-H01~12,I05~12	移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (1) Localization, mapping and navigation for mobile robots (1)
2P1-J01~06,K01~08	ソフトロボット学 / フレキシブルロボット学 (3) Soft Robotics/Flexible Robotics (3)
2P1-J09~12,K09~11	パラレルロボット・メカニズム Parallel Robot/Mechanisms and its Control
2P1-L01~12,M04~12	創造的ロボット機構とその制御 Creative Robot Mechanism and Its Control
2P1-N01~12,O01~12	触覚と力覚 (1) Tactile and Force Sensation (1)
2P1-P01~11	ライディングロボティクス Riding Robotics
2P1-Q01~07	3次元計測 / センサフュージョン 3D Measurement/Sensor Fusion
2P1-R01~11	ロボットビジョン Robot Vision
2P1-R12,S01~12	機能性界面 (1) Functional Interface (1)
2P1-T01~12	感覚・運動・計測 (1) Sense, Motion and Measurement (1)

2P2(16:00-17:30)

Exhibition Area													
T	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	T
S	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	S
R	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	R
Q	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	Q
P	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	P
O	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	O
N	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	N
M	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	M
L	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	L
K	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	K
J	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	J
I	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	I
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	H
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	G
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	F
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	E
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	D
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	C
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	B
A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	A
Exhibition Area													

2P2-A01~12	ナノ・マイクロ流体システム Nano/Micro Fluid System
2P2-B01~12,C01~12	触覚と力覚 (2) Tactile and Force Sensation (2)
2P2-D01~12,E10~12	ハプティックインタフェース Haptic Interface
2P2-E01~09	マイクロロボット・インセクトスケールロボット Microrobot & Insect scale robot
2P2-F01~12,G05~12	VR・ARとインタフェース Virtual/Augmented Reality and Interfaces
2P2-H01~08,I01~05	感覚・運動・計測 (2) Sense, Motion and Measurement (2)
2P2-J01~08,K01~06	MEMSとナノテクノロジー MEMS and Nano-Technology
2P2-K08~12	ソフトロボット学 / フレキシブルロボット学 (4) Soft Robotics/Flexible Robotics (4)
2P2-L01~10,M01~08	移動ロボットの位置推定・地図構築・ナビゲーション (2) Localization, mapping and navigation for mobile robots (2)
2P2-N01~08,O01~07	バイオマニピュレーション Bio Manipulation
2P2-P01~08,Q01~04	機能性界面 (2) Functional Interface (2)
2P2-R09~12,S09~12	バイオアセンブラ Bio Assembler for 3D Cellular System Innovation
2P2-R01~04,S01~04	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 Robotics and Mechatronics for Nuclear Decommissioning
2P2-R05~12,S07~12	ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY
2P2-T01~08	ロボカップ・ロボットコンテスト RoboCup, robot contest, engineering education, STEM