

| 9月4日(木)        |  |  |  |
|----------------|--|--|--|
|                | AM: 10:00~   | PM1: 13:00~  | PM2: 15:30~  |
| A室<br>(8204室)  | <b>1A1</b><br>IS:Assistive Robotics(1/2)<br>Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)  | <b>1A2</b><br>IS:Assistive Robotics(2/2)<br>Tomohiro Shibata (Kyushu Institute of Technology)                                      | <b>1A3</b><br>IS:Human understanding using Humanoid Robotics<br>Venture Gentiane (TUAT)、Eiichi Yosida (AIST)               |
| B室<br>(8205室)  | <b>1B1</b><br>ヒューマノイド(1/3)<br>近野敦(北海道大学)   | <b>1B2</b><br>ヒューマノイド(2/3)<br>杉原知道(大阪大学)   | <b>1B3</b><br>ヒューマノイド(3/3)<br>森澤光晴(AIST)   |
| C室<br>(8206室)  | <b>1C1</b><br>OS:AIロボティクス(1/2)<br>平田泰久(東北大学)   | <b>1C2</b><br>OS:AIロボティクス(2/2)<br>鏡慎吾(東北大学)  | <b>1C3</b><br>OS:家政学とロボティクス<br>高松淳(奈良先端科学技術大学院大学)  |
| D室<br>(8207室)  | <b>1D1</b><br>OS:倒立振り子型ロボット<br>島田明(芝浦工業大学)、松本治(AIST)   | <b>1D2</b><br>OS:微細作業(1/2)<br>新井史人(名古屋大学)、谷川民生(AIST)   | <b>1D3</b><br>OS:微細作業(2/2)<br>谷川民生(AIST)、新井健生(大阪大学)  |
| E室<br>(8208室)  | <b>1E1</b><br>ロボット機構<br>牛見宣博(九州産業大学)   | <b>1E2</b><br>OS:モーションコントロールとハプティクス(1/2)<br>大石潔(長岡技科大)   | <b>1E3</b><br>OS:モーションコントロールとハプティクス(2/2)<br>桂誠一郎(慶應義塾大学)   |
| F室<br>(8209室)  |  | <b>1F2</b><br>オープンフォーラム:我が企業のRobotセッション ~学生へ向けての会社情報~<br>オーガナイザ:岩城敏(広島市立大学)、沢崎直之(富士通研究所)   |  |
| G室<br>(8210室)  | <b>1G1</b><br>OS:インターネットとロボットサービス ~クラウド時代のロボットサービスとRSIの取り組み~<br>岡林桂樹(富士通研究所)   | <b>1G2</b><br>OS:オープンフォーラム-RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2014~応募作品発表と審査、審査結果発表~(1/2)<br>オーガナイザ:成田雅彦(産業技術大学院大学)<br>成田雅彦(産業技術大学院大学)          | <b>1G3</b><br>OS:オープンフォーラム-RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2014~応募作品発表と審査、審査結果発表~(2/2)<br>オーガナイザ:成田雅彦(産業技術大学院大学)<br>鈴木昭二(公立はこだて未来大学) |
| H室<br>(8211室)  | <b>1H1</b><br>福祉・パワーアシスト(生活支援)(1/3)<br>高岩昌弘(岡山大学)  | <b>1H2</b><br>福祉・パワーアシスト(生活支援)(2/3)<br>岩田浩康(早稲田大学)   | <b>1H3</b><br>福祉・パワーアシスト(生活支援)(3/3)<br>小林宏(東京理科大学)   |
| I室<br>(8212室)  | <b>1I1</b><br>OS:ロボット聴覚(1/2)<br>奥乃博(早稲田大学)、中村圭佑(HRI-JP)、佐々木洋子(AIST)  | <b>1I2</b><br>OS:ロボット聴覚(2/2)<br>中臺一博(HRI-JP/東京工業大学)、公文誠(熊本大学)  | <b>1I3</b><br>OS:高次元システムの運動学習 ~確率的推論に基づく新たな展開~<br>松原崇亮(奈良先端科学技術大学院大学)、森本淳(ATR)   |
| J室<br>(8213室)  | <b>1J1</b><br>ロボットビジョン(物体認識)<br>梅田和昇(中央大学)   | <b>1J2</b><br>ロボットビジョン(3次元計測)(1/2)<br>倉爪亮(九州大学)  | <b>1J3</b><br>ロボットビジョン(3次元計測)(2/2)<br>石井和男(九州工業大学)   |
| K室<br>(8217室)  |  | <b>1K2</b><br>オープンフォーラム: Turtlebot2でロボカップ@ホームに挑戦しよう!<br>オーガナイザ:岡田浩之(玉川大学)、上田隆一(産業技術大学院大学)、中川友紀子(㈱アルティ)、Jeffrey Too Chuan TAN(東京大学) |  |
| L室<br>(8315室)  |  |  | <b>1L3</b><br>オープンフォーラム: 学会活動上の法令遵守と活動倫理再考 ~RSJIにおける著作権・輸出管理・倫理を考えろ~<br>オーガナイザ: 小平紀生(一般社団法人日本ロボット学会 会長・三菱電機(株))            |
| M室<br>(12105室) | <b>1M1</b><br>OS:流体圧を利用した柔軟な機械システム(1/2)<br>木村仁(東京工業大学)   | <b>1M2</b><br>OS:流体圧を利用した柔軟な機械システム(2/2)<br>西岡靖貴(滋賀県立大学)  | <b>1M3</b><br>OS:ヒト足部機構の機能解明<br>細田耕(大阪大学)  |
| N室<br>(12106室) | <b>1N1</b><br>OS:RTミドルウェアとオープン化<br>山下智輝(前川製作所)   | <b>1N2</b><br>OS:宇宙ロボティクス<br>久保田孝(JAXA)  |  |
| O室<br>(12107室) | <b>1O1</b><br>生物模倣ロボット(1/3)<br>加納剛史(東北大学)  | <b>1O2</b><br>生物模倣ロボット(2/3)<br>中村太郎(中央大学)  | <b>1O3</b><br>生物模倣ロボット(3/3)<br>倉林大輔(東京工業大学)  |
| P室<br>(12108室) | <b>1P1</b><br>触覚<br>下条誠(電気通信大学)  | <b>1P2</b><br>ハンド(把持計画と制御)<br>辻徳生(九州大学)  | <b>1P3</b><br>ハンド(機構設計)<br>小澤隆太(立命館大学)   |
| Q室<br>(12109室) | <b>1Q1</b><br>ロボット制御(1/2)<br>山本元司(九州大学)  | <b>1Q2</b><br>ロボット制御(2/2)<br>鶴田和寛(九州産業大学)  | <b>1Q3</b><br>産業ロボット<br>吉見卓(芝浦工業大学)  |
| 交流サロン          |  | 【オープンフォーラム: 学生と企業のための交流サロン】13:00~17:30<br>オーガナイザ: 塩沢恵子(株式会社アドイン研究所)  |  |
| 8118室・ホール      | 【機器展示】 10:00-17:30<br>【オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー】<br>AM 9:30 ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー<br>PM 12:30/15:15 ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー |  |  |

| 9月5日(金)        |  |   |  |
|----------------|--|---|--|
|                | AM: 10:00~   | PM1: 13:00~   | 特別行事   |
| A室<br>(8204室)  | <b>2A1</b><br>IS:Robot Vision and Software<br><br>Yusuke Maeda (Yokohama Nat. Univ.), Shinichi Hirai (Ritsumeikan Univ.)                                     | <b>2A2</b><br>IS:Robot Design and Control<br><br>Yusuke Maeda (Yokohama Nat. Univ.), Shinichi Hirai (Ritsumeikan Univ.) | <b>■会長挨拶・表彰式</b><br>時間:15:20~16:10<br>会場:S201番教室(1号館2階)<br><br><b>■特別講演</b><br>時間:16:20~17:30<br>会場:S201番教室(1号館2階)<br>タイトル:「手術支援ロボット開発の現状」<br>講師:九州大学大学院医学研究院先端医療医学講座 橋爪 誠 教授<br><br><b>■懇親会</b><br>時間:19:00~21:00<br>会場:ホテル日航福岡 本館3階大宴会場「都久志の間」 |
| B室<br>(8205室)  | <b>2B1</b><br>二足歩行ロボット<br><br>梶田秀司(AIST)   | <b>2B2</b><br>多脚歩行<br><br>太田祐介(千葉工業大学)  |  |
| C室<br>(8206室)  | <b>2C1</b><br>OS:機構知(1/2)<br><br>武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都大学東京)、望山洋(筑波大学)   | <b>2C2</b><br>OS:機構知(2/2)<br><br>武居直行(首都大学東京)、石橋良太(首都大学東京)、望山洋(筑波大学)  |  |
| D室<br>(8207室)  | <b>2D1</b><br>筋骨格ロボット<br><br>水内郁夫(東京農工大学)  | <b>2D2</b><br>移動ロボット(経路計画)<br><br>遠藤玄(東京医科歯科大学)   |  |
| E室<br>(8208室)  | <b>2E1</b><br>OS:安心ロボティクス(1/2)<br><br>上出寛子(大阪大学)   | <b>2E2</b><br>OS:安心ロボティクス(2/2)<br><br>新井健生(大阪大学)  |  |
| F室<br>(8209室)  | <b>2F1</b><br>オープンフォーラム:製造業向けロボットの技術イノベーション<br><br>オーガナイザ:川村貞夫(立命館大学)  | <b>2F2</b><br>オープンフォーラム:日本ロボット学会論文誌(和文誌)の改革 ~査読方針、査読手順~<br><br>オーガナイザ:田中一男(電気通信大学)、川村貞夫(立命館大学)                          |  |
| G室<br>(8210室)  | <b>2G1</b><br>OS:人工筋アクチュエータ・センサーシステム<br><br>安積欣志(AIST)   | <b>2G2</b><br>OS:バイオマニピュレーション<br><br>中島正博(名古屋大学)、森島圭祐(大阪大学)   |  |
| H室<br>(8211室)  | <b>2H1</b><br>福祉・パワーアシスト(リハビリ)<br><br>木口量夫(九州大学)   | <b>2H2</b><br>ヒューマンインタラクション<br><br>小谷信司(山梨大学)   |  |
| I室<br>(8212室)  | <b>2I1</b><br>OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(1/5)<br><br>杉浦孔明(NICT)  | <b>2I2</b><br>OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~認識・行動学習・記号創発~(2/5)<br><br>長井隆行(電気通信大学)   |  |
| J室<br>(8213室)  | <b>2J1</b><br>画像認識(1/2)<br><br>山下淳(東京大学)   | <b>2J2</b><br>画像認識(2/2)<br><br>前泰志(大阪大学)  |  |
| K室<br>(8217室)  |  |   |  |
| L室<br>(8315室)  |  |   |  |
| M室<br>(12105室) | <b>2M1</b><br>OS:水中環境と水中ロボット(1/2)<br><br>加藤直三(大阪大学)  | <b>2M2</b><br>OS:水中環境と水中ロボット(2/2)<br><br>田中敏成(港湾空港技術研究所)  |  |
| N室<br>(12106室) |  | <b>2N2</b><br>OS:経産省ロボット介護機器開発・導入促進プロジェクト<br><br>中坊嘉宏(AIST)   |  |
| O室<br>(12107室) | <b>2O1</b><br>アクチュエータ(1/2)<br><br>坂井伸郎(九州工業大学)   | <b>2O2</b><br>アクチュエータ(2/2)<br><br>神永拓(東京大学)   |  |
| P室<br>(12108室) | <b>2P1</b><br>OS:人間機械協調<br><br>辻俊明(埼玉大学)、平田泰久(東北大学)  | <b>2P2</b><br>OS:柔軟物マニピュレーション<br><br>音田弘(AIST)、工藤俊亮(電気通信大学)   |  |
| Q室<br>(12109室) | <b>2Q1</b><br>OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/2)<br><br>藤江正克(早稲田大学)、安藤健(パナソニック)   | <b>2Q2</b><br>OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/2)<br><br>王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)  |  |
| 交流サロン          | 休憩所  |   |  |
| 8118室・ホール      | <b>【機器展示】</b> 10:00-15:30<br><br><b>【オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー】</b><br>AM 9:30 ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー<br>PM 12:30/15:15 ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー |   |  |

| 9月6日(土)        |  |   |  |
|----------------|--|---|--|
|                | AM: 10:00~   | PM1: 13:00~   | PM2: 15:30~  |
| A室<br>(8204室)  |  |   |  |
| B室<br>(8205室)  | <b>3B1</b><br>ヒトの運動計測と解析<br>岡田昌史(東京工業大学)   | <b>3B2</b><br>OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解<br>平井慎一(立命館大学)、望山洋(筑波大学)   |  |
| C室<br>(8206室)  | <b>3C1</b><br>OS:空間知<br>和田一義(首都大学東京)   | <b>3C2</b><br>OS:空間知能化とその応用(1/2)<br>梅谷智弘(甲南大学)、新妻美保子(中央大学)  | <b>3C3</b><br>OS:空間知能化とその応用(2/2)<br>中村杜亮(中央大学)、佐々木毅(芝浦工業大学)              |
| D室<br>(8207室)  | <b>3D1</b><br>移動ロボット(運動制御・解析)<br>杉内肇(横浜国立大学)   | <b>3D2</b><br>移動ロボット(移動機構)<br>多田隼建二郎(大阪大学)  | <b>3D3</b><br>移動ロボット(軌道計画・環境認識)<br>関山浩介(名古屋大学)                           |
| E室<br>(8208室)  | <b>3E1</b><br>センサ機構とセンサフュージョン<br>余永(鹿児島大学)   | <b>3E2</b><br>ウェアラブルデバイス<br>妻木勇一(山形大学)  |  |
| F室<br>(8209室)  | <b>3F1</b><br>オープンフォーラム:災害対応ロボットの社会実装<br>オーガナイザ:浅間一(東京大学)、布谷貞夫((株)小松製作所)   |   |  |
| G室<br>(8210室)  | <b>3G1</b><br>OS:ロボット感動教育<br>琴坂信哉(埼玉大学)  | <b>3G2</b><br>OS:オープンフォーラム:ヤングロボットセッション<br>オーガナイザ:滝康嘉(テクノ・シュタット)、本田久平(大分工業高等専門学校)<br>滝康嘉(テクノ・シュタット) |  |
| H室<br>(8211室)  | <b>3H1</b><br>医療ロボット(1/3)<br>郭書祥(香川大学)   | <b>3H2</b><br>医療ロボット(2/3)<br>佐久間一郎(東京大学)  | <b>3H3</b><br>医療ロボット(3/3)<br>荒田純平(九州大学)                                  |
| I室<br>(8212室)  | <b>3I1</b><br>OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~ 認識・行動学習・記号創発~(3/5)<br>下坂正倫(東京大学)   | <b>3I2</b><br>OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~ 認識・行動学習・記号創発~(4/5)<br>大野和則(東北大学)                            | <b>3I3</b><br>OS:確率ロボティクスとデータ工学ロボティクス ~ 認識・行動学習・記号創発~(5/5)<br>山崎公俊(信州大学) |
| J室<br>(8213室)  | <b>3J1</b><br>自己位置推定<br>山崎公俊(信州大学)   | <b>3J2</b><br>学習・適応制御<br>渡辺桂吾(岡山大学)   |  |
| K室<br>(8217室)  | <b>3K1</b><br>オープンフォーラム:目の見えない子どもも参加できる小中学生向けロボットプログラミング教室<br>オーガナイザ:木室義彦(福岡工業大学)  |   |  |
| L室<br>(8315室)  |  |   |  |
| M室<br>(12105室) | <b>3M1</b><br>ヘリコプタ・飛行ロボット(1/2)<br>鈴木智(信州大学)   | <b>3M2</b><br>ヘリコプタ・飛行ロボット(2/2)<br>西田健(九州工業大学)  |  |
| N室<br>(12106室) | <b>3N1</b><br>OS:製造業向けロボット(1/3)<br>川村貞夫(立命館大学)   | <b>3N2</b><br>OS:製造業向けロボット(2/3)<br>野田哲男(三菱電機)   | <b>3N3</b><br>OS:製造業向けロボット(3/3)<br>平井慎一(立命館大学)                           |
| O室<br>(12107室) | <b>3O1</b><br>OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(1/2)<br>古荘純次(福井工業大学)、大西謙吾(東京電機大学)   | <b>3O2</b><br>OS:リハビリテーション・介護とロボティクス(2/2)<br>池田博康(労働安全衛生総合研究所)、武居直行(首都大学東京)                         |  |
| P室<br>(12108室) | <b>3P1</b><br>ソーシャルロボット(1/2)<br>大矢晃久(筑波大学)   | <b>3P2</b><br>ソーシャルロボット(2/2)<br>稲邑哲也(国立情報学研究所)  |  |
| Q室<br>(12109室) | <b>3Q1</b><br>屋外作業・建築ロボット(1/2)<br>栗栖正充(東京電機大学)   | <b>3Q2</b><br>屋外作業・建築ロボット(2/2)<br>酒井悟(信州大学)   |  |
| 交流サロン          | 休憩所  |   |  |
| 8118室・ホール      | 【機器展示】 10:00-15:30<br>【オープンフォーラム:ロボスクエアロボットパフォーマンスショー・ふれあい体験コーナー】<br>AM 9:30 ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー<br>PM 12:30/15:15 ロボスクエア ロボットパフォーマンスショー |   |  |