

RSJ2017 セッションプログラム (最終版, 座長付き)

9月11日(月)	
オープン フォーラム	10:00~17:00 1号館/1105室(第A室) OF1 ロボットシミュレータChoreonoid講習会 10:00~12:00 7号館/721室 OF2 在宅での介護や施設を選ぶ時代に~だれもが笑顔で過ごせるより良いケアとは~ 13:00~14:00 7号館/721室 OF3 「2020年World Robot Summitは何を競うのか?」 13:00~15:00 4号館/421室 OF4 パネル討論「ロボット事業における中小企業産学連携の在り方3」 14:30~17:30 7号館/721室 OF5 学会はどんな調査・研究をしているの?~研究専門委員会の活動を紹介します~ 15:30~17:30 4号館/421室 OF6 廃炉に向けた日本原子力学会との連携と課題3

9月12日(火)			
	10:30~	13:00~	15:00~
1号館1階 /第A室 (1105室)	1A1 10:00~12:00 OF: アクティブ・ラーニング、PBLを実現するロボット 教材	1A2 OS:学科教育としてのロボティクス(1/2) 柴田瑞穂(近畿大学)、出村公成(金沢工業大学)	1A3 OS:学科教育としてのロボティクス(2/2) 柴田瑞穂(近畿大学)、平井慎一(立命館大学)
1号館2階 /第B室 (1201室)	1B1 福祉・パワーアシスト(1/3) 榎田諭(佐世保高専)	1B2 福祉・パワーアシスト(2/3) 積際徹(同志社大学)	1B3 福祉・パワーアシスト(3/3) 加藤龍(横浜国立大学)
1号館2階 /第C室 (1202室)	1C1 IS:Special Issue on "Robotics x AI" Kazuhiro Nakadai(Honda RI)、Tomohiro Shibata (Kyushu Inst. of Tech.)	1C2 IS:Special Issue on Assistive Robotics Tomohiro Shibata (Kyushu Inst. of Tech.)、Kazuhiro Nakadai(Honda RI)	1C3 IS:Robotics, Mechatronics and Control Tomohiro Shibata (Kyushu Inst. of Tech.)、Kazuhiro Nakadai(Honda RI)
1号館2階 /第D室 (1203室)	1D1 生物模倣ロボット 藤川太郎(東京電機大学)	1D2 OS:ロボット技術のスポーツ&フィットネスへの展開 栗田雄一(広島大学)、田中孝之(北海道大学)	1D3 ロボットとスポーツ 栗田雄一(広島大学)
1号館2階 /第E室 (1204室)	1E1 OS:宇宙ロボティクス 石上玄也(慶應義塾大学)	1E2 OS:NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対 応システム開発プロジェクトにおけるロボット開発の 概要と成果(1/2) 安川裕介(NEDO)	1E3 OS:NEDOインフラ維持管理・更新等の社会課題対 応システム開発プロジェクトにおけるロボット開発の 概要と成果(2/2) 油田信一(芝浦工業大学)
1号館2階 /第F室 (1205室)	1F1 センサ 山本晃生(東京大学)	1F2 OS:人工筋アクチュエータ・センサシステム(1/2) 釜道紀浩(東京電機大学)、高嶋一登(九州工業大 学)	1F3 OS:人工筋アクチュエータ・センサシステム(2/2) 高木賢太郎(名古屋大学)、菊地邦友(和歌山大学)
1号館2階 /第G室 (1206室)	1G1 ヒューマンインタラクション(1/3) 久野義徳(埼玉大学)	1G2 ヒューマンインタラクション(2/3) 大武美保子(理化学研究所)	1G3 ヒューマンインタラクション(3/3) 杉正夫(電気通信大学)
1号館3階 /第H室 (1301室)	1H1 SLAM 渡辺桂吾(岡山大学)	1H2 環境認識・自己位置推定 石井裕之(早稲田大学)	1H3 車輪移動機構 横田和隆(宇都宮大学)
2号館1階 /第I室 (2106室)	1I1 OS:インテリジェントホームロボティクス(1/2) 佐野睦夫(大阪工業大学)	1I2 OS:インテリジェントホームロボティクス(2/2) 杉浦孔明(NICT)	1I3 ディープラーニング 金崎朝子(産業技術総合研究所)
2号館1階 /第J室 (2107室)	1J1 OS:倒立振り子型ロボット 島田明(芝浦工業大学)、鄭聖熹(大阪電気通信大 学)	1J2 OS:柔軟物の力学的機能の活用と理解 平井慎一(立命館大学)、望山洋(筑波大学)	1J3 ウェアラブル 橋本卓弥(東京理科大学)
2号館2階 /第K室 (2201室)	1K1 災害・レスキュー(1/3) 多田隼建二郎(東北大学)	1K2 災害・レスキュー(2/3) 栗栖正允(東京電機大学)	1K3 災害・レスキュー(3/3) 滝田好宏(防衛大学校)
2号館2階 /第L室 (2202室)	1L1 OS:ロボットマニピュレーション(1/3) 原田研介(大阪大学)	1L2 OS:ロボットマニピュレーション(2/3) 辻徳生(金沢大学)	1L3 OS:ロボットマニピュレーション(3/3) 渡辺哲陽(金沢大学)
オープン フォーラム	10:00~12:00 1号館/1105室(第A室) OF7 アクティブ・ラーニング、PBLを実現するロボット教材 12:00~13:30 7号館/721室 OF8 学術講演会参加学生向けランチセッション 14:30~17:30 7号館/721室 OF9 このロボットがすごい2017		

RSJ2017 セッションプログラム (最終版, 座長付き)

9月13日(水)				
	10:30～	13:00～		
1号館1階 ／第A室 (1105室)	2A1 OF:我が企業のロボット～ロボット関連企業の取り組み～		<p>■会長挨拶・表彰式 時間:15:00～16:00 会場:7号館2階721室</p> <p>■特別講演 時間:16:15～17:30 会場:7号館2階721室 演題:IoTからIoSへ——社会に溶け込むロボット 講師:坂村健(INIAD東洋大学情報連携学部学部長)</p> <p>■懇親会 時間:18:00～20:00 会場:学生ホール食堂棟1階</p>	
1号館2階 ／第B室 (1201室)	2B1 OS/OF:RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2017～応募作品発表と審査、審査結果発表～ 成田雅彦(産業技術大学院大学)、鈴木昭二(公立はこだて未来大学)	2B2 OS/OF:インターネットとロボットサービス～IoTと人工知能を活用するロボットサービスとRSiの取り組み 鈴木昭二(公立はこだて未来大学)、成田雅彦(産業技術大学院大学)		
1号館2階 ／第C室 (1202室)	2C1 OS:剛性と柔軟性を融合するスマートメカニクス(1/2) 望山洋(筑波大学)、鈴木健嗣(筑波大学)、相山康道(筑波大学)	2C2 OS:剛性と柔軟性を融合するスマートメカニクス(2/2) 望山洋(筑波大学)、鈴木健嗣(筑波大学)、相山康道(筑波大学)		
1号館2階 ／第D室 (1203室)	2D1 OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(1/2) 三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(信州大学)	2D2 OS:産業分野におけるUAVの活用と安全管理(2/2) 三輪昌史(徳島大学)、鈴木智(信州大学)		
1号館2階 ／第E室 (1204室)	2E1 フィールドロボット 倉爪亮(九州大学)	2E2 調査・点検ロボット 昆陽雅司(東北大学)		
1号館2階 ／第F室 (1205室)	2F1 アクチュエータ(1/2) 菅原雄介(東京工業大学)	2F2 アクチュエータ(2/2) 菊池武士(大分大学)		
1号館2階 ／第G室 (1206室)	2G1 操作インターフェース 亀崎允啓(早稲田大学)	2G2 ハプティクス 倉重健太郎(室蘭工業大学)		
1号館3階 ／第H室 (1301室)	2H1 移動機構 伊達央(筑波大学)	2H2 OS:機構知 武居直行(首都大学東京)		
2号館1階 ／第I室 (2106室)	2I1 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) 松原崇充(奈良先端科学技術大学院大学)	2I2 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) 有木由香(SONY)		
2号館1階 ／第J室 (2107室)	2J1 医療ロボット(1/2) 近野敦(北海道大学)	2J2 医療ロボット(2/2) 木口量夫(九州大学)		
2号館2階 ／第K室 (2201室)	2K1 マニピュレータ・産業用システム 吉見卓(芝浦工業大学)	2K2 柔軟ロボットアーム 大隅久(中央大学)		
2号館2階 ／第L室 (2202室)	2L1 ヒューマノイド(1/2) 山本江(東京大学)	2L2 ヒューマノイド(2/2) 岡田慧(東京大学)		
オープン フォーラム	10:00～13:00 1号館/1105室(第A室)OF10 我が企業のロボット～ロボット関連企業の取り組み～ 10:00～14:30 2号館/2101室横ラウンジ OF11 学生と企業のための交流サロン 10:30～12:00, 13:00～13:30 1号館/1201室(第B室)OF12 RSNPを利用したロボットサービスコンテスト2017～応募作品発表と審査、審査結果発表～			

RSJ2017 セッションプログラム (最終版, 座長付き)

9月14日(木)			
	10:30～	13:00～	15:00～
1号館1階 ／第A室 (1105室)	3A1 飛行ロボット 菊池耕生(千葉工業大学)	3A2 OS:ロボット聴覚およびその展開(1/2) 干場功太郎(東京工業大学)、佐々木洋子(産業技術総合研究所)	3A3 OS:ロボット聴覚およびその展開(2/2) 糸山克寿(京都大学)、小島諒介(京都大学)
1号館2階 ／第B室 (1201室)	3B1 移動ロボット 田村雄介(東京大学)	3B2 OS:ロボットと生きる(1/2) 上出寛子(名古屋大学)	3B3 OS:ロボットと生きる(2/2) 江間有沙(東京大学)
1号館2階 ／第C室 (1202室)	3C1 ロボットビジョン(1/3) 見浪護(岡山大学)	3C2 ロボットビジョン(2/3) 武居直行(首都大学東京)	3C3 ロボットビジョン(3/3) 奥寛雅(群馬大学)
1号館2階 ／第D室 (1203室)	3D1 OS:ヒューマンサポートロボティクス(1/3) 藤江正克(早稲田大学)、王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)	3D2 OS:ヒューマンサポートロボティクス(2/3) 藤江正克(早稲田大学)、王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)	3D3 OS:ヒューマンサポートロボティクス(3/3) 藤江正克(早稲田大学)、王碩玉(高知工科大学)、安藤健(パナソニック)
1号館2階 ／第E室 (1204室)	3E1 OS:微細作業(1/2) 谷川民生(産業技術総合研究所)、新井史人(名古屋大学)	3E2 OS:微細作業(2/2) 新井史人(名古屋大学)、谷川民生(産業技術総合研究所)	
1号館2階 ／第F室 (1205室)	3F1 群ロボット 横倉勇希(長岡技術科学大学)	3F2 ソーシャルロボット 前泰志(大阪大学)	3F3 OS:遊びとロボット 橋本秀紀(中央大学)、望山洋(筑波大学)
1号館2階 ／第G室 (1206室)	3G1 OS:人間機械協調(1/2) 平田泰久(東北大学)	3G2 OS:人間機械協調(2/2) 辻俊明(埼玉大学)	
1号館3階 ／第H室 (1301室)	3H1 OS:科学技術の社会実装指向研究開発と技術者教育(1/2) 久池井茂(北九州高専)	3H2 OS:科学技術の社会実装指向研究開発と技術者教育(2/2) 多羅尾進(東京高専)	3H3 OS:ロボット感動教育 琴坂信哉(埼玉大学)、林原靖男(千葉工業大学)
2号館1階 ／第I室 (2106室)	3I1 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) 中村友昭(電気通信大学)	3I2 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) 原祥堯(千葉工業大学)	3I3 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) 中村友昭(電気通信大学)
2号館1階 ／第J室 (2107室)	3J1 安全・倫理 木村哲也(長岡技術科学大学)	3J2 OS:AMEDロボット介護機器開発・導入促進事業 中坊嘉宏(産業技術総合研究所)	
2号館2階 ／第K室 (2201室)	3K1 ロボットハンド 毛利哲也(岐阜大学)	3K2 ピッキング・マニピュレーション 山野辺夏樹(産業技術総合研究所)	3K3 水中・水上ロボット 相良慎一(九州工業大学)
2号館2階 ／第L室 (2202室)	3L1 二足歩行・バイオメカニクス 梶田秀司(産業技術総合研究所)	3L2 二足歩行・歩容制御 星野隆行(東京大学)	3L3 多脚ロボット 太田祐介(千葉工業大学)
オープン フォーラム	12:00～14:30 7号館/721室 OF13 学術論文の査読の作法と、それを知ることでわかる論文の書き方 ～投稿論文掲載までの道～		