

26th May, Floor 2nd

2A1(9:30-11:00)

A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	A
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	B
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	C
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	D
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	E
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	F
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	G
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	H

▼ Entrance ▼

- A12-19, B01-07** 生産システム・生産機器メカトロニクス
Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics
- A20-22, C08-11** 移動知
Mobiligence
- B12-16, C02-05** デジタルヒューマン
Digital Human
- B17-22, C06-11** ネットワークロボティクス
Network Robotics
- C12-20, D01-09** RTミドルウェアとオープンシステム①
RT Middleware and Open System①
- C21-22, D10-11** インテリジェント・ロボティックルーム
Intelligent and Robotic Room
- D12-22, E01-11** ヒューマノイド①
Humanoid①
- E12-15, F01-05** マルチエージェント・モジュールロボット
Multi-agent Robots/Modular Robots
- E19-22, F08-11, 20-22, G09-11** 認知ロボティクス
Cognitive Robotics
- F12-19, G01-08** 動作計画と制御の新展開
New Control Theory and Motion Control
- G17-22, H06-11** 空間知①
Integrating Ambient Intelligence①

2A2(11:30-13:00)

A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	A
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	B
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	C
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	D
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	E
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	F
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	G
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	H

▼ Entrance ▼

- A12-22, B01-11, B16-22, C06-11** ロボットハンドの機構と把持戦略
Robot Hand Mechanism and Grasping Strategy
- B12-14, C01-04, 12-16, D01-05** RTミドルウェアとオープンシステム②
RT Middleware and Open System②
- C18-22, D07-21, E01-11** 進化・学習とロボティクス
Evolution and Learning for Robotics
- E12-22, F01-013** 車輪移動ロボット
Wheeled Robot
- F14-16** 群ロボットの協調制御
Coordinated Control of Swarm Robots
- F17-22, G06-11** フレキシブルロボット・メカニズム
Flexible Robot/Mechanism and its Control
- G15-16, H04-05** パラレルロボット・メカニズム
Parallel Robot/Mechanisms and its Control
- G17-22, H06-F10** 空間知②
Integrating Ambient Intelligence②

2P1(14:00-15:30)

A	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	A
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
B	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	B
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
C	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	C
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
D	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	D
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
E	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	E
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
F	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	F
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
G	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	G
	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	
H	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	H

▼ Entrance ▼

- A12-21, B02-10** アクチュエータの機構と制御
Mechanism and Control for Actuator
- B12-21, C01-10** 脚移動ロボット
Walking Robot
- C12-19, D01-08** 受動歩行ロボット
Passive Walking Robot
- D12-21, E01-09** 特殊移動ロボット
Mobile Robot with Special Mechanism
- E12-22, F01-13, G01-02** 車輪移動ロボット②
Wheeled Robot②
- F14-21, G03-10** 移動ロボットのための視覚
Vision System for Mobile Robot
- G12-14** 作業移動ロボット
Mobile Manipulation Robot
- G15-16, H03-05** 冗長自由度ロボット・メカニズム
Redundant Robot/Mechanism and its Control
- G17-20, H06-08** ワイヤ駆動系の機構と制御
Mechanism and Control for Wire Actuation System

26th May, Floor 5th

2A1(9:30-11:00)

M	8	1	L	8	1	K	8	1	J	8	1
	9	2		9	2		9	2		9	2
	10	3		10	3		10	3		10	3
	11	4		11	4		11	4		11	4
	12	5		12	5		12	5		12	5
	13	6		13	6		13	6		13	6
	14	7		14	7		14	7		14	7

▼ Entrance ▼

- J01-13, K01-06** ナノ・マイクロバイオシステム
Nano/Micro Bio System
- K08-14, L01-14, M01-14** 医療ロボティクス・メカトロニクス
Medical Robotics and Mechatronics

2A2(11:30-13:00)

M	8	1	L	8	1	K	8	1	J	8	1
	9	2		9	2		9	2		9	2
	10	3		10	3		10	3		10	3
	11	4		11	4		11	4		11	4
	12	5		12	5		12	5		12	5
	13	6		13	6		13	6		13	6
	14	7		14	7		14	7		14	7

▼ Entrance ▼

- J01-14, K01-07** 触覚と力覚①
Tactile and Force Sensing①
- K08-14, L01-07** ナノ・マイクロ流体システム
Nano/Micro Fluid System
- L08-13, M01-05** ナノ・マイクロ作業システム
Nano/Micro Manipulation System
- M08-14** 脳科学・神経科学とロボティクス
Neurobotics

2P1(14:00-15:30)

M	8	1	L	8	1	K	8	1	J	8	1
	9	2		9	2		9	2		9	2
	10	3		10	3		10	3		10	3
	11	4		11	4		11	4		11	4
	12	5		12	5		12	5		12	5
	13	6		13	6		13	6		13	6
	14	7		14	7		14	7		14	7

▼ Entrance ▼

- J09-14, K01-08, L01-04** 触覚と力覚②
Tactile and Force Sensing②
- K13-14, L06-14, M02-07** MEMSとナノテクノロジー
MEMS and Nano-Technology