

# June 15 AM

1A1(9:30-11:00)

▲ Entrance ▲

A	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	A
B	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	B
C	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	C
D	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	D
E	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	E
F	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	F
G	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	G

- A17-26, B02-10 農業用ロボット・メカトロニクス  
Robotics and Mechatronics in Agriculture
- A27-30, B11-15 建設・解体ロボット・メカトロニクス  
Robotics and Mechatronics in Construction and Demolition
- B18-20 極限作業ロボット  
Robotics for Hazardous Fields
- B21-23, C03-08 サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス (1)  
Search and Rescue Robot and Mechatronics (1)
- B24-29, C09-14 ハプティックインタフェース  
Haptic Interface
- C16-23, D01-08 触覚と力覚 (1)  
Tactile and Force Sensing (1)
- C24-30, D09-10 ユニバーサルデザイン & ロボット・セラピー  
Universal Design & Robot Therapy
- D11-15, 24-30, E09-15, 24-28 福祉ロボティクス・メカトロニクス (1)  
Welfare Robotics and Mechatronics (1)
- D16-23, E01-08 移動ロボットの自己位置推定と地図構築 (1)  
Localization and Mapping (1)
- E17-23, F01-08 フレキシブルロボット・メカニズム  
Flexible Robot/Mechanism and its Control
- E29-30, F09-15 認知ロボティクス & 脳科学・神経科学とロボティクス  
Cognitive Robotics & Neurorobotics
- F17-23, G01-08 脚移動ロボット (1)  
Walking Robot (1)
- F25-30, G10-15, 26-29 感覚・運動・計測 (1)  
Sense, Motion and Measurement (1)
- G16-25 ネットワークロボティクス  
Network Robotics

# June 15 PM

1P1(14:00-15:30)

▲ Entrance ▲

A	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	A
B	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	B
C	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	C
D	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	D
E	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	E
F	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	F
G	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	G

- A16-20 状態推定を伴うメカトロシステムの実現 & ロボット構造要素のダイナミクスと最適化  
Realization of state estimation with Mechatro-system & Dynamics and optimization of robot structural elements
- A21-23 機械力学分野でのメカトロ技術  
Mechatronics in Dynamics, Measurement and Control
- A24 産業・化学機械におけるメカトロニクス  
Mechatronics in industrial, chemical machinery & safety
- A25-30, B12-15 自動車分野におけるロボティクス  
Robotics in the automotive
- B01-03 機能性流体アクチュエータ  
Functional Fluid Actuator
- B09-11 ITSとロボット・メカトロニクス  
ITS and Robot Technology
- B16-23, C01-08 生体計測と制御  
Biometric and Control
- B24-29 エコメカトロニクス  
Mechatronics for Ecology System
- C09-15 安全・安心なRT構築を目指して  
Robotics with Safety and Reliability
- C16-23, D02-08 コミュニケーション・ロボット  
Communication Robot
- C24-30, D09-15, 24-29 水中ロボット・メカトロニクス  
Underwater Robot and Mechatronics
- D16-23 作業移動ロボット  
Mobile Manipulation Robot
- E01-15 3次元計測/センサフュージョン  
3D Measurement/Sensor Fusion
- E17-23, F03-10 リハビリテーションロボティクス・メカトロニクス  
Rehabilitation Robotics and Mechatronics
- E26-30, F11-15 触覚と力覚 (3)  
Tactile and Force Sensing (3)
- F17-23, G01-08 福祉ロボティクス・メカトロニクス (3)  
Welfare Robotics and Mechatronics (3)
- F24-30 ロボカップ・ロボットコンテスト  
RoboCup and Robot Contest
- G09-13, 17-23 ものづくり教育・メカトロニクスで遊ぶ  
Manufacturing Education and Mechatronics/Enjoy Mechatronics DIY

1A2(11:30-13:00)

▲ Entrance ▲

A	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	A
B	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	B
C	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	C
D	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	D
E	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	E
F	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	F
G	1 2 3 4 5 6 7 8 16 17 18 19 20 21 22 23	9 10 11 12 13 14 15 24 25 26 27 28 29 30	G

- A03-13 脚移動ロボット (2)  
Walking Robot (2)
- A16-20, B01-05 生産システム・生産機器メカトロニクス  
Manufacturing System and Manufacturing Machinery Mechatronics
- A21-29, B06-13 作業をするロボット  
Robots for Works
- B16-23, C02-08 宇宙ロボティクス・メカトロニクス  
Space Robotics and Mechatronics
- B24-29, C09-14, 24-28 サーチ&レスキューロボット・メカトロニクス (2)  
Search and Rescue Robot and Mechatronics (2)
- C16-23, D01-08 飛行ロボット・メカトロニクス  
Aerial Robot and Mechatronics
- C27-30, D09-15 非接触センシング  
Non-contact Sensing
- D16-23, E01-08 触覚と力覚 (2)  
Tactile and Force Sensing (2)
- D24-30, E09-15, 24-30 移動ロボットの自己位置推定と地図構築 (2)  
Localization and Mapping (2)
- E18-23, F03-14 福祉ロボティクス・メカトロニクス (2)  
Welfare Robotics and Mechatronics (2)
- F16-21, G01-07, 16-18 インテリジェント・ロボティックルーム  
Intelligent and Robotic Room
- F24-29, G09-14 感覚・運動・計測 (2)  
Sense, Motion and Measurement (2)
- G19-23 パラレルロボット・メカニズム  
Parallel Robot/Mechanisms and its Control
- G24-30 インフォマティブ・モーションとモーショントメディア - ロボットの身体性と運動 -  
Informative Motion & Motion Media

