

# SI2014 セッション日程

12月 15日 (月)

	開始時刻	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室
	終了時刻	101	102	601	604	607	608	609
1	10:30	RTミドルウェアコンテスト2014(1)	快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(1)	エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(1)	災害探査活動支援用モバイルロボット群の半自律化とインターネット遠隔制御	メカトロ教育のシステムと要素技術	つくばチャレンジ2014 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(1)	インテリジェントビークルのためのセンシングと制御
	12:00							
Lunch Time								
2	13:00	RTミドルウェアコンテスト2014(2)	快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(2)	エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(2)	レスキュー工学(1)	自動化システム部会50周年記念講演会	つくばチャレンジ2014 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(2)	ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)
	14:15							
3	14:30	RTミドルウェアコンテスト2014(3)	快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(3)	スワームシステム(1)	レスキュー工学(2)	自動化システム部会50周年記念講演会	つくばチャレンジ2014 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(3)	空間知能化とアプリケーション(1)
	16:15							
4	16:30	RTミドルウェアコンテスト2014(4)	快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(4)	スワームシステム(2)	レスキュー工学(3)	自動化システム・FAシステムの技術および一般	つくばチャレンジ2014 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(4)	空間知能化とアプリケーション(2)
	18:00							
	18:15 18:30							

12月 16日 (火)

	開始時刻	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室
	終了時刻	101	102	601	604	607	608	609
1	9:00	RTシステムとオープン化	人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)	エージェント・シンセシス・エンジニアリングの設計・応用(3)	消防防災とシステムインテグレーション(1)	OS10周年記念:受動的ロコモーションを忘れる瞬間、本質が見える！(1)	移動ロボットの制御と実装(1)	ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)
	9:15 9:30							
2	11:15	レスキューを題材にしたロボットコンテスト(1)	人間機械共存システムの操作支援制御技術(2)	バイオメトリック知能とロボット(1)	消防防災とシステムインテグレーション(2)	OS10周年記念:受動的ロコモーションを忘れる瞬間、本質が見える！(2)	つくばチャレンジ2014 普通の市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(5)	ヒューマン・ロボット・インタラクション(3)
	12:45							
Lunch Time								
3	13:45	レスキューを題材にしたロボットコンテスト(2)	快適生活支援の実現化～ヒューマンファクタを考慮した技術を用いて～(5)	バイオメトリック知能とロボット(2)	ユニバーサルデザインを考慮したシステム	OS10周年記念:受動的ロコモーションを忘れる瞬間、本質が見える！(3)	移動ロボットの制御と実装(2)	空間知(1)
	15:15							
	15:30 15:45							
<p>16:00-16:45 表彰式                      会場: 東京ビッグサイト 国際会議場                      16:45-17:45 特別講演「復興まちづくりにおける合意形成とシステムインテグレーション」――宮城県岩沼市における防災集団移転促進事業の事例から――                      講師: 石川幹子 先生(中央大学理工学部教授)                      会場: 東京ビッグサイト 国際会議場</p>								

12月 17日 (水)

	開始時刻	A室	B室	C室	D室	E室	F室	G室
	終了時刻	101	102	601	604	607	608	609
1	9:15	レスキューを題材にしたロボットコンテスト(3)	医用工学と障害者支援(1)	システムから見た社会インフラの維持管理(1)	身体動作を支援する計測・制御・システム(1)	受動歩行の新展開(1)	移動ロボットの制御と実装(3)	空間知(2)
	9:30							
2	11:15	ロボットのモデリングと制御	医用工学と障害者支援(2)	システムから見た社会インフラの維持管理(2)	身体動作を支援する計測・制御・システム(2)	受動歩行の新展開(2)	移動ロボットのナビゲーション	ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)
	12:45							
Lunch Time								
3	13:45	地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の新展開と事例発表(1)	医用工学と障害者支援(3)	サステナブルシステムデザインとインテグレーション(1)		遠隔操縦ロボットシステム(1)	移動ロボットの環境認識と自己位置推定(1)	ビジョンシステムとビジョン応用システム(2)
	15:15							
4	15:30	地域連携を活用した科学/技術/環境/教育の新展開と事例発表(2)	医用工学と障害者支援(4)	サステナブルシステムデザインとインテグレーション(2)	サービスロボットの安全化と関連安全技術者の育成	遠隔操縦ロボットシステム(2)	移動ロボットの環境認識と自己位置推定(2)	
	17:00							
	17:15 17:30							

12月 15日 (月)

H室	I室	J室	K室	L室	M室	開始時刻	終了時刻	
610	701	702	703	801	802	10:30	12:00	
作業をするロボット(1)	人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(1)	ナノ・マイクロシステムとその応用 ー超高速バイオセンサ、システム細胞工学、ナノ・マイクロロボットー(1)	身体認知・行動特性の計測と支援(1)	共創システム(1)	測域センサを用いた計測と環境認識(1)	10:30	12:00	1
Lunch Time						12:15	12:15	
作業をするロボット(2)	人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(2)	ナノ・マイクロシステムとその応用 ー超高速バイオセンサ、システム細胞工学、ナノ・マイクロロボットー(2)	身体認知・行動特性の計測と支援(2)	共創システム(2)	測域センサを用いた計測と環境認識(2)	13:00	14:15	2
生物・生体に学ぶシステムインテグレーション(1)	人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(3)	産業機器オープンネットワークインタフェースORIN(1)	触覚・力覚(1) 触力覚と身体化	共創システム(3)	測域センサを用いた計測と環境認識(3)	14:30	16:15	3
生物・生体に学ぶシステムインテグレーション(2)		産業機器オープンネットワークインタフェースORIN(2)	主観モデリング	共創システム(4)	知覚と運動のスケラブル知能	16:30	18:00	4
						18:15	18:15	
						18:30	18:30	

12月 16日 (火)

H室	I室	J室	K室	L室	M室	開始時刻	終了時刻	
610	701	702	703	801	802	9:00	9:15	
機構知	ソフトメカニズム(1)	軽労化システム	触覚・力覚(2) 応用提案	循環産業創成を目指した自律型セル生産ロボットシステム	実学としての医工融合研究と次世代医療福祉システム(1)	9:00	9:15	1
						9:30	11:00	
ホームロボット&システム(1)	ソフトメカニズム(2)	天体観測技術(1)	触覚・力覚(3) 皮膚に学ぶ	次世代ロボット共通プラットフォーム技術(1)	実学としての医工融合研究と次世代医療福祉システム(2)	11:15	12:45	2
Lunch Time								
ホームロボット&システム(2)	ソフトメカニズム(3)	天体観測技術(2)	触覚・力覚(4) 触覚センシング	次世代ロボット共通プラットフォーム技術(2)	実学としての医工融合研究と次世代医療福祉システム(3)	13:45	15:15	3
						15:30	15:30	
						15:45	15:45	
16:00-16:45 表彰式 会場: 東京ビッグサイト 国際会議場 16:45-17:45 特別講演「復興まちづくりにおける合意形成とシステムインテグレーション」ー宮城県岩沼市における防災集団移転促進事業の事例からー 講師: 石川幹子 先生(中央大学理工学部教授) 会場: 東京ビッグサイト 国際会議場								

12月 17日 (水)

H室	I室	J室	K室	L室	M室	開始時刻	終了時刻	
610	701	702	703	801	802	9:15	9:30	
ヒューマノイド(1)	スポーツ応用システム(1)	ロボットのための通信(1)	触覚・力覚(5) 新現象	多指ハンドとインテリジェント物体操作(1)	移動ロボット機構	9:15	9:30	1
						11:00	11:00	
ヒューマノイド(2)	スポーツ応用システム(2)	ロボットのための通信(2)	触覚・力覚(6) 新デバイス・新原理	多指ハンドとインテリジェント物体操作(2)	国際熱核融合実験炉(ITER)用保守ロボットの技術開発	11:15	12:45	2
Lunch Time								
ロボット・セラピーシステム(1)	フレキシブル・メカニズム/オブジェクト(1)	行動理解・動作認識・人体モーション計測(1)		柔軟物マニピュレーション	人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)	13:45	15:15	3
ロボット・セラピーシステム(2)	フレキシブル・メカニズム/オブジェクト(2)	行動理解・動作認識・人体モーション計測(2)			人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)	15:30	17:00	4
						17:15	17:15	
						17:30	17:30	