

12月20日(水)

スポットライトセッション					インタラクティブセッション
A室	B室	C室	D室	E室	展示室
9:00 1A1 受動歩行の新展開	1B1 触覚・力覚(1)	1C1 自動化システム・FA システムの技術および 一般	1D1 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	1E1	9:00
9:45					9:45
10:05 1A2 バイオロボティクスと システムインテグレーション (1)	1B2 無人機システム	1C2 ビジョンシステムと ビジョン応用システム	1D2 レスキューを題材にした ロボットコンテスト(1)	1E2	1A1, 1B1, 1C1, 1D1 10:05
10:50					10:50
11:10					1A2, 1B2, 1C2, 1D2 11:10
11:55					11:55
13:00 1A3 人工筋肉を目指した ソフトアクチュエータ・ センサ(1)	1B3 触覚・力覚(2)	1C3 レスキュー工学(1) 心身の働きを支援する システム・計測・制御 (1)	1D3 移動ロボット機構(1) ITS	1E3	13:00
13:45					13:45
14:05 1A4 バイオロボティクスと システムインテグレーション (2)	1B4 国際熱核融合実験炉 (ITER)用保守ロボットの 技術開発 サステナブルシステムズ デザインとインテグレーション	1C4 フレキシビリティを含む 技術を核とした人と人との インテグレーション(1)	1D4 ロボットのための通信	1E4	1A3, 1B3, 1C3, 1D3 14:05
14:50					14:50
15:10 1A5 人工筋肉を目指した ソフトアクチュエータ・ センサ(2) 作業をするロボット	1B5 触覚・力覚(3)	1C5 心身の働きを支援する システム・計測・制御 (2)	1D5 移動ロボット機構(2) 廃炉・廃止措置のための 技術開発とシステム インテグレーション	1E5	1A4, 1B4, 1C4, 1D4 15:10
15:55					15:55
16:30 1A6 農業システム	1B6 生物移動情報学	1C6 フレキシビリティを含む技術を核と した人と人とのインテグレーション(2) レスキュー工学(2) レスキューを題材にした ロボットコンテスト(2)	1D6 次世代ロボット共通 プラットフォーム技術 (1)	1E6	1A5, 1B5, 1C5, 1D5 16:30
17:15					17:15
17:35					1A6, 1B6, 1C6, 1D6 17:35
18:20					18:20

特別企画セッション・併催行事

- ・つくばチャレンジ:市街地における自律移動ロボットの公開走行実験(会場:F室,時間:9:30-18:00,詳細:pp.10-11)
- ・RTミドルウェアコンテスト2017(会場:G室,時間:11:00-16:30,詳細:p.12)
- ・WRS FUTURE CONVENIENCE STORE CHALLENGEトライアル大会(会場:展示棟,時間:12:30-17:20)

12月21日(木)

スポットライトセッション					インタラクティブセッション
A室	B室	C室	D室	E室	展示室
9:00 2A1 ソフトメカニズム	2B1 共創システム	2C1 レスキュー工学(3) レスキューを題材にした ロボットコンテスト(3)	2D1 快適生活支援技術 ～人間と環境と人工物 の調和～(1)	1E1	9:00
9:45					9:45
10:05 2A2 水中・海中システムと その応用	2B2 ロボット・セラピー・ システム	2C2 次世代ロボット共通 プラットフォーム技術 (2)	2D2 Society5.0に向けた 人が主役となる新たな ものづくりシステム	1E2	2A1, 2B1, 2C1, 2D1 10:05
10:50					10:50
11:10					2A2, 2B2, 2C2, 2D2 11:10
11:55					11:55
13:00 2A3 多指ハンドとインテリ ジェント物体操作	2B3 スポーツ応用システム	2C3 メカトロ教育の システムと要素技術	2D3 快適生活支援技術 ～人間と環境と人工物 の調和～(2)	1E3	13:00
13:45					13:45
14:05 2A4 機構知	2B4 実学としての医工融合 研究と次世代医療福祉 システム	2C4 次世代ロボット共通 プラットフォーム技術 (3)	2D4 バイオミメティック 知能とロボット	1E4	2A3, 2B3, 2C3, 2D3 14:05
14:50					14:50
15:10					2A4, 2B4, 2C4, 2D4 15:10
15:55					15:55
16:15	大ホール				16:15
	特別講演 杉山 将 氏 理化学研究所 革新知能統合研究センター センター長 東京大学 大学院新領域創成科学研究科 複雑理工学専攻 教授 「人工知能研究の現状と最近の取り組み」				
17:15	表彰式				17:15
18:00					18:00

特別企画セッション・併催行事

- ・つくばチャレンジ：市街地における自律移動ロボットの公開走行実験（会場：F室，時間：9:15-12:00，詳細：pp.10-11）
- ・WRS FUTURE CONVENIENCE STORE CHALLENGEトライアル大会（会場：展示棟，時間：9:30-15:30）
- ・懇談会（会場：ホテルメトロポリタン仙台 4F「千代」（せんだい），時間：19:00-21:00，詳細：p.7）

12月22日(金)

スポットライトセッション					インタラクティブセッション		
A室	B室	C室	D室	E室	展示室		
9:00	3A1 空間知能化とアプリケーション	3B1 RTシステムとオープン化	3C1 ヒューマン・ロボット・インタラクション	3D1 ホームロボット&システム	3E1 移動ロボット(1)	9:00	
9:45						9:45	
10:05	3A2 エージェント・シシセシス・エンジニアリングの設計・応用(1) 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	3B2 ユニバーサルデザインを考慮したシステム	3C2 ナノ・マイクロシステムとその応用 —超高速バイオアセンブラ, システム細胞工学, ナノ・マイクロロボット—	3D2 軽労化システム	3E2 測域センサを用いた計測と環境認識	3A1, 3B1, 3C1, 3D1, 3E1	10:05
10:50						10:50	
11:10					3A2, 3B2, 3C2, 3D2, 3E2	11:10	
11:55						11:55	
13:00	3A3 人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)	3B3 人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)	3C3 医用工学と障害者支援(1)	3D3 主観・感覚・行動計測とその応用(1)	3E3 移動ロボット(2)		13:00
13:45						13:45	
14:05	3A4 マニピュレーションのためのロボット知能と学習(1)	3B4 ソフトロボット機構(1)	3C4 遠隔操縦ロボットシステム(1)	3D4 スワームシステム(1)	3E4 飛行体とシステム	3A3, 3B3, 3C3, 3D3, 3E3	14:05
14:50						14:50	
15:10	3A5 主観・感覚・行動計測とその応用(2) 触覚・力覚(4)	3B5 人と機械システムとしての医療・福祉工学(2) 人間機械共存システムの操作支援制御技術(2) 遠隔操縦ロボットシステム(2)	3C5 医用工学と障害者支援(2)	3D5 空間知	3E5 移動ロボット(3)	3A4, 3B4, 3C4, 3D4, 3E4	15:10
15:55						15:55	
16:30	3A6 マニピュレーションのためのロボット知能と学習(2) ソフトロボット機構(2)	3B6 ヒューマノイド	3C6 スワームシステム(2) エージェント・シシセシス・エンジニアリングの設計・応用(2)	3D6 システムから見た社会インフラの維持管理	3E6 産業機器オープンネットワークインタフェースORiN	3A5, 3B5, 3C5, 3D5, 3E5	16:30
17:15						17:15	
17:35					3A6, 3B6, 3C6, 3D6, 3E6	17:35	
18:20						18:20	

特別企画セッション・併催行事

- ・ 特別企画セッション: SICE 論文集へのお誘い(会場: スポットライトセッションA室(会議室1), 時間: 12:00-13:00, 詳細: p.13)