

12月13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

8階

9階

09:00	1A1 受動歩行の新展開(1)	1B1 ロボットのための通信	1C1 産業機器オープンネット ワークインタフェース ORiN RTシステムとオープン化	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(1)	1E1 【特別企画セッション1】 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 (1)	09:00	
09:45						09:45	
10:05	1A2 人と機械システムとしての 医療・福祉工学(1)	1B2 主観・感覚・行動計測 とその応用(1)	1C2 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 レスキュー工学(1)	1D2 スポーツ応用システム		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 人と機械システムとしての 医療・福祉工学(2)	1B3 主観・感覚・行動計測 とその応用(2) 触覚・力覚(1)	1C3 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 ヒューマン・ロボット・ インタラクション(1)	1D3 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(2) 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 農業システム(1)	1E3 【特別企画セッション1】 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 (2)	13:00	
13:45						13:45	
14:05	1A4 受動歩行の新展開(2) 水中・海中システムと その応用	1B4 医用工学と障害者支援(1)	1C4 レスキュー工学(2)	1D4 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)		1A3, 1B3 1C3, 1D3	14:05
14:50							14:50
15:10	1A5 ヒューマノイド	1B5 触覚・力覚(2)	1C5 ヒューマン・ロボット・ インタラクション(2)	1D5 農業システム(2)		1A4, 1B4 1C4, 1D4	15:10
15:55							15:55
16:15	1A6 レスキューを題材にした ロボットコンテスト	1B6 医用工学と障害者支援(2)	1C6 エージェント・シンセシス・ エンジニアリングの設計・応用 スワームシステム	1D6 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) システムから見た社会 インフラの維持管理	1A5, 1B5 1C5, 1D5	16:15	
17:00						17:00	
17:20					1A6, 1B6 1C6, 1D6	17:20	
18:05						18:05	

併催行事【会場: 2階セミナー室204】

- ・12:00~13:00 学会活性化ランチョンセミナー「SICE支部-部門連携のあり方」(SICE関西支部・SI2018合同企画)
- ・13:30~17:00 公開シンポジウム「ロボットのシステムインテグレーション」

12月14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	8階	9階	
09:00 2A1 共創システム	2B1 移動ロボット(1)	2C1 遠隔操縦ロボットシステム システム制御の基礎と応用	2D1 バイオリボティクスとシステムインテグレーション	2E1 【特別企画セッション2】 RTミドルウェアコンテスト2018	09:00		
09:45					09:45		
10:05 2A2 触覚・力覚(3)	2B2 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)	2C2 人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(1)	2D2 作業をするロボット		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 触覚・力覚(4)	2B3 移動ロボット(2)	2C3 人工筋肉を指したソフトアクチュエータ・センサ(2)	2D3 自動化システム・FAシステムの技術および一般	2E3 【特別企画セッション3】 次世代ロボット共通プラットフォーム技術	13:00		
13:45					13:45		
14:05 2A4 多指ハンドとインテリジェント物体操作	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(2) メカトロ教育のシステムと要素技術	2C4 人間機械共存システムの操作支援制御技術	2D4 空間知能化とアプリケーション		2A3, 2B3	2C3, 2D3	14:05
14:50							14:50
15:10					2A4, 2B4	2C4, 2D4	15:10
15:55							15:55
16:15	3階 常翔ホール					16:15	
	特別講演 システム統合技術としてのロボットミドルウェア 安藤 慶昭氏(産業技術総合研究所 ロボットイノベーション研究センターロボットソフトウェアプラットフォーム研究チーム長)						
17:15	表彰式					17:15	
18:00						18:00	

併催行事【会場: 2階セミナー室204】

- ・12:00~12:50 WRS(World Robot Summit)ものづくり競技ランチョンセミナー(競技委員会企画)
- ・12:50~13:50 企業セミナー「未来社会の実現に向けたHondaの取り組み」-AI・モデルベース制御を用いたパーソナルカー自動運転システム-

12月15日(土)

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	8階	9階
09:00 3A1 ホームロボット&システム バイオミメティック 知能とロボット	3B1 機構知	3C1 測域センサを用いた 計測と環境認識	3D1 ITS ロボット・セラピー・ システム			09:00
09:45						09:45
10:05 3A2 マニピュレーションの ためのロボット知能と 学習(1)	3B2 快適生活支援技術 ～人間と環境と人工物 の調和～(1)	3C2 移動ロボット(3)	3D2 ビジョンシステムと ビジョン応用システム(1)		3A1, 3B1	3C1, 3D1
10:50						10:50
11:10					3A2, 3B2	3C2, 3D2
11:55						11:55
13:00 3A3 マニピュレーションの ためのロボット知能と 学習(2) 生物移動情報学	3B3 空間知	3C3 ソフトメカニズム(1)	3D3 ユニバーサルデザイン を考慮したシステム 飛行体とシステム			13:00
13:45						13:45
14:05 3A4 軽労化システム	3B4 快適生活支援技術 ～人間と環境と人工物 の調和～(2)	3C4 移動ロボット機構	3D4 ビジョンシステムと ビジョン応用システム(2)		3A3, 3B3	3C3, 3D3
14:50						14:50
15:10 3A5 ナノ・マイクロシステム とその応用 ～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～	3B5 高校生セッション	3C5 ソフトメカニズム(2)	3D5 無人機システム		3A4, 3B4	3C4, 3D4
15:55						15:55
16:15					3A5, 3B5	3C5, 3D5
17:00						17:00
17:20						17:20
18:05						18:05

12月15日(土)併催行事

- ・12:00～13:00 2階セミナー室204
SICE論文塾ランチョンセミナー
(SICE論文編集委員会・SI2018合同企画)

12月16日(日)併催行事

- ・9:00～18:00 11階1105教室(受付は1階)
マニピュレーション冬の学校(企画:SI部門マニピュレーション部会)
開催後に技術交流会を予定