

2021/12/15(水)

	A	B	C	D	E	F	G	H	S
8:30- -10:00	OS22:レスキューを題材にしたロボットコンテスト(1) OS23:レスキュー工学(1)	OS29:ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)	OS55:医用ロボットの基礎と応用(1)	OS33:マニピュレーションのためのロボット知能と学習(1)	OS45:移動ロボット機構(1)	OS7:触覚・力覚(1)	OS13:ホームロボット&システム(1) OS58: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)	OS30:移動ロボット(1)	
10:10- -11:40	OS18: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 OS22:レスキューを題材にしたロボットコンテスト(2) OS23:レスキュー工学(2)	OS29:ビジョンシステムとビジョン応用システム(2)	OS39:ロボット・セラピー・システム OS55:医用ロボットの基礎と応用(2)	OS33:マニピュレーションのためのロボット知能と学習(2)	OS45:移動ロボット機構(2)	OS7:触覚・力覚(2)	OS13:ホームロボット&システム(2) OS58: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)	OS30:移動ロボット(2)	
昼食									
特別講演1 12:40-13:30									
13:40- -15:10	OS14:軽労化システム(1)	OS42:スワームシステム	OS40:バイオミメティック知能とロボット(1)	OS33:マニピュレーションのためのロボット知能と学習(3)	OS47:エージェント・シナシス・エンジニアリングの設計・応用	OS7:触覚・力覚(3)	OS27:農業システム,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)	OS30:移動ロボット(3)	13:55~ OS48:RTミドルウェアコンテスト2021(1)
15:20- -16:50	OS14:軽労化システム(2) OS57:人と垣根のない機械システム(1)	OS16:人と環境と人工物の調和技術~Newインタラクションのフロンティアへの挑戦~(1)	OS40:バイオミメティック知能とロボット(2)	OS59:多指ハンドとインテリジェント物体操作(1)	OS52:次世代ロボット共通プラットフォーム技術(1)	OS19:ロボットのための通信(1)	OS27:農業システム,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)	OS30:移動ロボット(4)	OS48:RTミドルウェアコンテスト2021(2)
17:00- -18:30	OS57:人と垣根のない機械システム(2)	OS16:人と環境と人工物の調和技術~Newインタラクションのフロンティアへの挑戦~(2)	OS40:バイオミメティック知能とロボット(3)	OS59:多指ハンドとインテリジェント物体操作(2)	OS52:次世代ロボット共通プラットフォーム技術(2)	OS19:ロボットのための通信(2)	OS27:農業システム,サステナブルシステムデザインとインテグレーション(3)	OS30:移動ロボット(5)	

2021/12/16(木)

	A	B	C	D	E	F	G	H	S
8:30- -10:00	OS35:無人機を用いたサービス・応用(1)	OS29:ビジョンシステムとビジョン応用システム(3)	OS6:医用工学と障害者支援(1)	OS60: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リシステム細胞工学,ナノ・マイクロロボット-	OS3:ソフトメカニズム(1)	OS7:触覚・力覚(4)	OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(1)	OS9:測域センサを用いた計測と環境認識(1)	
10:10- -11:40	OS35:無人機を用いたサービス・応用(2)	OS29:ビジョンシステムとビジョン応用システム(4)	OS17: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)	OS41:受動歩行の新展開(1)	OS3:ソフトメカニズム(2)	OS7:触覚・力覚(5)	OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(2)	OS9:測域センサを用いた計測と環境認識(2)	
昼食 特別講演2 12:40-13:30									
13:40- -15:10	OS32:飛行体とシステム(1) OS35:無人機を用いたサービス・応用(3)	OS37:ITS	OS17: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)	OS41:受動歩行の新展開(2)	OS38:ユニバーサルデザインを考慮したシステム	OS7:触覚・力覚(6) OS24:主観・感覚・行動計測とその応用(1)	OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(3)	OS9:測域センサを用いた計測と環境認識(3)	13:55~ OS54:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2021(1)
15:20- -16:50	OS32:飛行体とシステム(2)	OS21:水中・海中システムとその応用(1)	OS50:人と機械システムとしての医療・福祉工学(1)	OS43:スポーツ応用システム(1)	OS53:心身一体感の理解と具現化技術(1)	OS24:主観・感覚・行動計測とその応用(2)	OS1:空間知能化とアプリケーション(1)	OS44:性能評価とロボット・ドローンイノベーション(1)	OS54:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト2021(2)
17:00- -18:30	OS46:協調安全に向けた技術開発と人の行動の定量化技術-作業現場におけるウェルビーイングの提案 OS51:人と環境及び機械安全の融合に着目した安全管理システムの構築-ホリスティック・セーフティを指して	OS21:水中・海中システムとその応用(2)	OS50:人と機械システムとしての医療・福祉工学(2)	OS43:スポーツ応用システム(2)	OS53:心身一体感の理解と具現化技術(2)	OS24:主観・感覚・行動計測とその応用(3)	OS1:空間知能化とアプリケーション(2)	OS44:性能評価とロボット・ドローンイノベーション(2)	

2021/12/17(金)

	A	B	C	D	E	F	G	H
8:30- -10:00	OS10:遠隔操縦ロボットシステム(1)	OS28: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)	OS6:医用工学と障害者支援(2)	OS20:生物や人間の機能と機構に基づくバイオロボティクス(1)	OS26:機構知	OS61:福祉工学・ケア工学(1)	OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(4)	OS15: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)
10:10- -11:40	OS10:遠隔操縦ロボットシステム(2)	OS28: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)	OS6:医用工学と障害者支援(3)	OS20:生物や人間の機能と機構に基づくバイオロボティクス(2)	OS62:デジタルツインを活用したヒューマン・ロボット・コラボレーション	OS61:福祉工学・ケア工学(2)	OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(5)	OS15: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)
昼食								
表彰式 12:40-13:30								
13:40- -15:10	OS25:人間機械共存システムの操作支援制御技術(1)	OS36:核融合炉遠隔保守技術	OS4:人工筋肉を目標としたソフトアクチュエータ・センサ(1)	OS31:ヒューマノイド	OS12:産業機器オープンネットワークインタフェースORIN	OS61:福祉工学・ケア工学(3)	OS2:自動化・FA・作業をするロボット・システム(6)	OS56:ムーンショット型研究開発(目標3):自ら学習・行動し人と共生するAIロボット(1)
15:20- -16:50	OS25:人間機械共存システムの操作支援制御技術(2)	OS16:人と環境と人工物の調和技術～Newインタラクションのフロンティアへの挑戦～(3)	OS4:人工筋肉を目標としたソフトアクチュエータ・センサ(2)	OS5:ヒューマン・ロボット・インタラクション(1)	OS11:実空間サービスシステム(1)	OS8:共創システム(1)	OS34:循環産業創成を目標とした自律型セル生産ロボットシステム(1)	OS56:ムーンショット型研究開発(目標3):自ら学習・行動し人と共生するAIロボット(2)
17:00- -18:30	OS49:RTシステムとオープン化	OS16:人と環境と人工物の調和技術～Newインタラクションのフロンティアへの挑戦～(4)	OS4:人工筋肉を目標としたソフトアクチュエータ・センサ(3)	OS5:ヒューマン・ロボット・インタラクション(2)	OS11:実空間サービスシステム(2)	OS8:共創システム(2)	OS34:循環産業創成を目標とした自律型セル生産ロボットシステム(2)	OS56:ムーンショット型研究開発(目標3):自ら学習・行動し人と共生するAIロボット(3)
技術交流会 19:00～21:00								