

2025/12/10(水)AM

	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		オープンフォーラム アステールプラザ	
	A室(ラン)	B室(コスモス2)	C室(コスモス1)	D室(サクラ)	E室(フェニックスホール)	F室(ヒマワリ)	G室(ダリア)	H室(中会議室)	I室(工作実習室)
9:30	1A1 OS15:レスキューを題材にしたロボットコンテスト	1B1 OS04:人工筋肉を目標したソフトアクチュエータ・センサ(1)	1C1 OS41:ITS	1D1 OS02:自動化・FA・作業をするロボット・システム(1) 【キーノート】	1E1 OS35:触覚・力覚(1)			1H1 【口頭発表】 OS51:RSNPを活用したロボットサービスコンテスト 2025 9:30～10:30	
10:00	移動								
10:05	1A2 OS59:レスキュー工学	1B2 OS22:循環産業創成を目標した自律型セル生産ロボットシステム	1C2 OS50:メカトロニクスシステム	1D2 OS19:ビジョンシステムとビジョン応用システム(1)	1E2 OS35:触覚・力覚(2) 【キーノート】				
10:35	移動					【10:40～12:10】 1A1, 1B1, 1C1 1A2, 1B2, 1C2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)	【10:40～12:10】 1D1, 1E1 1D2, 1E2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)	1H3 【口頭発表】 OS33:RTミドルウェアコンテスト2025 10:40～12:10	
10:40	1A3 OS25:受動歩行の新展開	1B3 OS10:ホームロボット&システム	1C3 OS5:ヒューマン・ロボット・インタラクション	1D3 OS64:人と機械システムとしての医療・福祉工学	1E3 OS20:移動ロボット(1)				
11:10	移動								
11:25	1A4 OS49: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	1B4 OS32:ロボット・セラピー・システム	1C4 OS56:JSAE-SICE未来を創るインテリジェントモビリティ						
11:55									
	ランチブレイク(1h)								

2025/12/10(水)PM

	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		オープンフォーラム アステールプラザ	
	A室(ラン)	B室(コスモス2)	C室(コスモス1)	D室(サクラ)	E室(フェニックスホール)	F室(ヒマワリ)	G室(ダリア)	H室(中会議室)	I室(工作実習室)
13:10	1A5 OS18:機構知	1B5 OS12: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)	1C5 OS21:飛行体とシステム 【キーノート】	1D5 OS34:ムーンショット型研 究開発(目標3)「多様な 環境に適応しインフラ構 築を革新する協働AIロ ボット」	1E5 OS35:触覚・力覚(3)	【13:10～14:40】 1A3, 1B3, 1C3 1A4, 1B4, 1C4 講演番号コアタイム 奇数 13:10～13:55 偶数 13:55～14:40 (例外あり)	【13:10～14:40】 1D3, 1E3 講演番号コアタイム 奇数 13:10～13:55 偶数 13:55～14:40 (例外あり)	OS33:RTミドルウェアコン テスト2025表彰式 13:10～14:10	OS51:RSNPを活用したロ ボットサービスコンテスト 2025表彰式 13:10～14:10
13:40									
移動									
13:55	1A6 OS08:実空間サービスシ ステム	1B6 OS12: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)	1C6 OS03:ソフトメカニズム(1)	1D6 OS19:ビジョンシステムと ビジョン応用システム(2)	1E6 OS35:触覚・力覚(4) 【キーノート】	【14:50～16:20】 1A5, 1B5, 1C5 1A6, 1B6, 1C6 講演番号コアタイム 奇数 14:50～15:35 偶数 15:35～16:20 (例外あり)	【14:50～16:20】 1D5, 1E5 1D6, 1E6 講演番号コアタイム 奇数 14:50～15:35 偶数 15:35～16:20 (例外あり)		
14:25									
移動									
14:50	1A7 OS40:次世代ロボット共通 プラットフォーム技術 【キーノート】	1B7 OS58:核融合炉遠隔保守 技術 【キーノート】	1C7 OS52:リコンフィギュラブル ロボット 【キーノート】	1D7 OS20:移動ロボット(2)	1E7 OS02:自動化・FA・作業を するロボット・システム(2)	【16:30～18:00】 1A7, 1B7, 1C7 1A8, 1B8, 1C8 講演番号コアタイム 奇数 16:30～17:15 偶数 17:15～18:00 (例外あり)	【16:30～18:00】 1D7, 1D8 1E7, 1E8 講演番号コアタイム 奇数 16:30～17:15 偶数 17:15～18:00 (例外あり)		
15:20									
移動									
15:35	1A8 OS23:無人機を用いた サービス・応用	1B8 OS06:測域センサを用い た計測と環境認識	1C8 OS37:人間認識システム	1D8 OS60:過酷環境ロボティク ス	1E8 OS02:自動化・FA・作業を するロボット・システム(3)				
16:05									
移動									
16:30						【16:30～18:00】 1A7, 1B7, 1C7 1A8, 1B8, 1C8 講演番号コアタイム 奇数 16:30～17:15 偶数 17:15～18:00 (例外あり)	【16:30～18:00】 1D7, 1D8 1E7, 1E8 講演番号コアタイム 奇数 16:30～17:15 偶数 17:15～18:00 (例外あり)		
18:00									
移動									
18:10	トワイライトシンポジウム(A室)								
19:30									

2025/12/11(木)AM

	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		オープンフォーラム アステールプラザ	
	A室(ラン)	B室(コスモス2)	C室(コスモス1)	D室(サクラ)	E室(フェニックスホール)	F室(ヒマワリ)	G室(ダリア)	H室(中会議室)	I室(工作実習室)
9:30	2A1 OS29:生物や人間の機能と機構に基づくバイオロボティクス	2B1 OS45:福祉工学・ケア工学(1)	2C1 OS14:水中・海中システムとその応用(1)	2D1 OS02:自動化・FA・作業をするロボット・システム(4)	2E1 OS67:フィールドロボティクス(1)				
10:00									
移動									
10:05	2A2 OS24:バイオメテック知能とロボット	2B2 OS45:福祉工学・ケア工学(2) 【キーノート】	2C2 OS14:水中・海中システムとその応用(2)	2D2 OS55:ロボットシステムのための生体模倣と模倣学習 【キーノート】	2E2 OS13:ロボットのための通信	【10:40～12:10】 2A1, 2B1, 2C1 2A2, 2B2, 2C2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)	【10:40～12:10】 2D1, 2D2 2E1, 2E2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)		
10:35									
移動									
10:40	2A3 OS43:人のデジタルツイン化とその応用	2B3 OS47:多指ハンドとインテリジェント物体操作	2C3 OS53:資源循環ロボティクス	2D3 OS57:ダブルブレイン(ヒト脳+人間脳)協働型の人間支援システム	2E3 OS16:主観・行動・生理計測とその応用(1)	【10:40～12:10】 2A1, 2B1, 2C1 2A2, 2B2, 2C2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)	【10:40～12:10】 2D1, 2D2 2E1, 2E2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)		
11:10									
移動									
11:25	2A4 OS27:RTシステムとオープン化 OS62:ユニバーサルデザインを考慮したシステム	2B4 OS04:人工筋肉を目指したソフトアクチュエータ・センサ(2)	2C4 OS03:ソフトメカニズム(2)	2D4 OS63:ヒューマノイド	2E4 OS16:主観・行動・生理計測とその応用(2)				
11:55									
	ランチブレイク(1h)								

2025/12/11(木)PM

	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			オープンフォーラム アステールプラザ		
	A室(ラン)	B室(コスモス2)	C室(コスモス1)	国際会議場 D室(サクラ)	E室(フェニックスホール)	F室(ヒマワリ)	G室(ダリア)	H室(中会議室)	I室(工作実習室)
13:10						【13:10～14:40】 2A3, 2B3, 2C3 2A4, 2B4, 2C4 講演番号コアタイム 奇数 13:10～13:55 偶数 13:55～14:40 (例外あり)	【13:10～14:40】 2D3, 2D4 2E3, 2E4 講演番号コアタイム 奇数 13:10～13:55 偶数 13:55～14:40 (例外あり)		
13:40									
移動									
15:00	表彰式 (国際会議場／E室 フェニックスホール)								
16:00									
移動									
16:00	特別講演 (国際会議場／E室 フェニックスホール)								
17:30									
移動									
18:30	技術交流会 (リーガロイヤルホテル広島 4F ロイヤルホール)								
20:30									

2025/12/12(金)AM

		スポットライトセッション				国際会議場		インタラクティブセッション		オープンフォーラム アステールプラザ	
		A室(ラン)	B室(コスモス2)	C室(コスモス1)	D室(サクラ)	E室(フェニックスホール)	F室(ヒマワリ)	G室(ダリア)	H室(中会議室)	I室(工作実習室)	
9:30	3A1 OS45:福祉工学・ケア工学(3)	3B1 OS42:共創システム(1)	3C1 OS28: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	3D1 OS26:エージェント・シナシス・エンジニアリングの設計・応用 OS38:セキュリティロボティクス	3E1 OS35:触覚・力覚(5)						
10:00	移動										
10:05	3A2 OS46:マニピュレーションのためのロボット知能と学習	3B2 OS42:共創システム(2)	3C2 OS16:主観・行動・生理計測とその応用(3)	3D2 OS67:フィールドロボティクス(2)	3E2 OS35:触覚・力覚(6) 【キーノート】						
10:35						【10:40～12:10】 3A1, 3B1, 3C1 3A2, 3B2, 3C2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)	【10:40～12:10】 3D1, 3D2 3E1, 3E2 講演番号コアタイム 奇数 10:40～11:25 偶数 11:25～12:10 (例外あり)				
移動											
10:40	3A3 OS07:遠隔操縦ロボットシステム	3B3 OS65: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	3C3 OS61: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)	3D3 OS01:空間知能化とアプリケーション	3E3 OS54:医用工学と障がい者支援(1)						
11:10											
移動											
11:25	3A4 OS09:産業機器オープンネットワークインタフェースORiN OS44:性能評価とロボット・ドローンイノベーション	3B4 OS39:スワームシステム	3C4 OS61: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)	3D4 OS48:心身一体感の理解と具現化技術	3E4 OS54:医用工学と障がい者支援(2)						
11:55											
	A 室 (広島国際会議場 ラン) ランチョンセミナー 12:20 - 13:00	ランチブレイク(1h)									

2025/12/12(金)PM 13:05～15:10									
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		オープンフォーラム アステールプラザ		
国際会議場									
A室(ラン)		B室(コスモス2)	C室(コスモス1)	D室(サクラ)	E室(フェニックスホール)	F室(ヒマワリ)	G室(ダリア)	H室(中会議室)	I室(工作実習室)
13:10	3A5 OS31:農業システム、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(1)	3B5 OS11:軽労化システム	3C5 OS17:人間機械共存システムの操作支援制御技術	3D5 OS20:移動ロボット(3)	3E5 OS35:触覚・力覚(7)	【13:10～14:40】 3A3, 3B3, 3C3 3A4, 3B4, 3C4 講演番号コアタイム 奇数 13:10～13:55 偶数 13:55～14:40 (例外あり)	【13:10～14:40】 3D3, 3D4 3E3, 3E4 講演番号コアタイム 奇数 13:10～13:55 偶数 13:55～14:40 (例外あり)		
13:40									
移動									
13:55	3A6 OS31:農業システム、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(2)	3B6 OS66:スポーツ応用システム	3C6 OS30: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【キーノート】	3D6 OS36:移動ロボット機構	3E6 OS35:触覚・力覚(8) 【キーノート】	【14:50～16:20】 3A5, 3B5, 3C5 3A6, 3B6, 3C6 講演番号コアタイム 奇数 14:50～15:35 偶数 15:35～16:20 (例外あり)	【14:50～16:20】 3D5, 3D6 3E5, 3E6 講演番号コアタイム 奇数 14:50～15:35 偶数 15:35～16:20 (例外あり)		
14:25									
移動									
14:50						【14:50～16:20】 3A5, 3B5, 3C5 3A6, 3B6, 3C6 講演番号コアタイム 奇数 14:50～15:35 偶数 15:35～16:20 (例外あり)	【14:50～16:20】 3D5, 3D6 3E5, 3E6 講演番号コアタイム 奇数 14:50～15:35 偶数 15:35～16:20 (例外あり)		
16:20									