

# 第 17 回ロボティクスシンポジア

## プログラム（暫定版）

### —— セッションテーブル ——

		A 室	B 室	C 室	D 室
3 月 14 日	12:00 ~ 14:00	<b>1A</b> バイオ・ナノ ロボティクス P120, P157 P137, P088	<b>1B</b> ロボット制御 P014, P032 P158, P100	<b>1C</b> 三次元計測 P145, P015 P079, P076	<b>1D</b> メカニズム P142, P082 P108, P117
	14:15 ~ 16:15	<b>2A</b> センシング P059, P033 P140, P039	<b>2B</b> ヒューマノイド P104, P081 P149, P093	<b>2C</b> ナビゲーション P035, P103 P110, P130	<b>2D</b> 移動機構 P113, P030 P007, P027
	16:30 ~ 18:30	<b>3A</b> 生体計測 P018, P046 P038, P085	<b>3B</b> ヒューマンアシスト P126, P060 P116, P067	<b>3C</b> S L A M P048, P047 P138, P094	<b>3D</b> 複数移動体 P063, P114 P065, P022
	19:30 ~ 21:30	懇 談 会 【 松 の 間 】			
	21:30 ~ 24:00	オーバーナイト・セッション【竹の間・梅の間・紅葉の間・桜の間】			
3 月 15 日	8:00 ~ 10:00	<b>4A</b> 人間特性 P090, P058 P075, P092	<b>4B</b> パワーアシスト I P040, P034 P054, P045	<b>4C</b> 光学計測 P053, P086 P160, P057	<b>4D</b> 特殊移動ロボット P064, P052 P156, P122
	10:15 ~ 12:15	<b>5A</b> マニピュレーション P099, P068 P056, P036	<b>5B</b> パワーアシスト II P013, P041 P062, P016	<b>5C</b> 認識・学習 P115, P123 P037, P026	<b>5D</b> フィールドロボット P135, P151 P011, P080
	13:00 ~ 15:30	<b>6A</b> システムと概念の創成 P009, P153 P017, P141, P070	<b>6B</b> 安心・安全ロボット P002, P031 P028, P095, P008	<b>6C</b> ロボット動作生成 P109, P004 P083, P055, P091	<b>6D</b> 知能移動ロボット P024, P133 P125, P074, P129

(P\*\*\*は論文 I Dを表す.)