

2017年10月5日 プレゼンテーションスペースA プレゼンテーションタイムテーブル

	連番	テーマ名	大学・研究機関・企業名
10:30 10:58	1	人工知能研究センター（AIRC）の概要	国立研究開発法人産業技術総合研究所
入れ替え			
11:00 11:18	2	計算神経科学に基づく脳データ駆動型人工知能の研究開発	株式会社国際電気通信基礎技術研究所 株式会社フイ・アールテクノセンター
入れ替え			
11:20 11:28	3	メニーコアを活用するデータフロー型プログラミング言語の開発	株式会社トプシステムズ
入れ替え			
11:30 11:38	4	人工知能と実験自動化ロボットを統合した次世代創薬プラットフォームの開発	株式会社MOLCURE
入れ替え			
11:40 11:48	5	多様話者・多言語に対応可能な“End-to-End 音声認識AI”の実用化	Hmcomm株式会社
入れ替え			
11:50 11:58	6	人工知能による診療科推論等の調査研究	ARアドバンステクノロジー株式会社 株式会社島津製作所
昼休み			
13:30 13:38	7	スマホで育てる日本発個人向け人工知能	SOINN株式会社
入れ替え			
13:40 13:48	8	五感AIカメラの開発	アースアイズ株式会社
入れ替え			
13:50 13:58	9	契約書関連業務における抜本的バックオフィス改革人工知能の調査研究	株式会社シナモン
入れ替え			
14:00 14:08	10	産業ロボット用3次元ビジョンセンサの高度化開発	株式会社三次元メディア
入れ替え			
14:10 14:18	11	イメージセンサーを用いた環境認識処理の高速飛行体への適用	エアロセンス株式会社
入れ替え			
14:20 14:28	12	高速環境認識・飛行経路生成制御技術の研究開発	株式会社自律制御システム研究所 国立大学法人信州大学
入れ替え			
14:30 14:38	13	フライトレコーダを用いた安全性向上に向けた枠組みの研究開発	本郷飛行機株式会社
入れ替え			
14:40 14:48	14	UAV向けフライトレコーダと不時着技術の研究開発	株式会社菊池製作所
入れ替え			
14:50 14:58	15	フライトレコーダの標準化及び小型無人航空機の事故原因解析の研究開発	ブルーイノベーション株式会社 国立大学法人東京大学
入れ替え			
15:00 15:08	16	深層学習を利用した対話型インタフェースによる非構造化データ検索の調査研究	株式会社BEDORE
終了			

2017年10月5日 プレゼンテーションスペースB プレゼンテーションタイムテーブル

	連番	テーマ名	大学・研究機関・企業名
10:30	1	人検知ロボットのための嗅覚受容体を用いた匂いセンサの開発	国立大学法人東京大学
10:38			住友化学株式会社 地方独立行政法人神奈川県立産業技術総合研究所
入れ替え			
10:40	2	次世代ロボットのためのマルチセンサ実装プラットフォーム	国立大学法人東北大学
10:48			
入れ替え			
10:50	3	ロボットの全身を被覆する皮膚センサの確立と応用開発	国立大学法人熊本大学
10:58			
入れ替え			
11:00	4	高強度化学繊維を用いた『超』腱駆動機構と制御法の研究開発	国立大学法人東京工業大学
11:08			
入れ替え			
11:10	5	可塑性PVCゲルを用いたウェアラブルロボット用ソフトアクチュエータの研究開発	国立大学法人信州大学
11:18			国立研究開発法人産業技術総合研究所
入れ替え			
11:20	6	高効率・高減速ギヤを備えた高出力アクチュエータの研究開発	国立大学法人横浜国立大学
11:28			
入れ替え			
11:30	7	全方向駆動機構を核とした革新的アクチュエーション技術の研究開発	国立大学法人東北大学
11:38			
入れ替え			
11:40	8	スライドリング材料を用いた柔軟センサーおよびアクチュエータの研究開発	豊田合成株式会社
11:48			アドバンスド・ソフトマテリアルズ株式会社
入れ替え			
11:50	9	人間との親和性が高いウェアラブルアシスト機器のための可変粘弾性特性を有する革新的ソフトアクチュエータシステムの開発	学校法人中央大学
11:58			
昼休み			
13:20	10	人共存環境で活動するロボットのためのHR 行動シミュレーション技術	株式会社国際電気通信基礎技術研究所
13:28			
入れ替え			
13:30	11	接触を許容しながら安全かつ不快感を与えずに移動する自律移動技術の研究開発	パナソニック株式会社
13:38			学校法人早稲田大学
入れ替え			
13:40	12	知識の構造化によるロボットの知的行動の発現研究開発	学校法人明治大学
13:48			
入れ替え			
13:50	13	超低侵襲、超低負担な神経電極デバイス技術のBMI応用	国立大学法人豊橋技術科学大学
13:58			
入れ替え			
14:00	14	脳波によるヒト型ロボット高速制御技術の実現可能性に関する検討	国立研究開発法人産業技術総合研究所
14:08			
入れ替え			
14:10	15	機能性ポリマーを用いた移動ロボットの吸着機構の研究開発	学校法人名城大学
14:18			
入れ替え			
14:20	16	剛性と柔軟性を融合させるスマートメカニクス	国立大学法人筑波大学
14:28			
入れ替え			
14:30	17	IoT時代に対応したORiN3の戦略及び仕様作成	一般社団法人日本ロボット工業会
14:38			
入れ替え			
14:40	18	広角・多波長レーザーレーダーによる超高感度コグニティブ視覚システム	国立研究開発法人産業技術総合研究所
14:48			学校法人慶應義塾 株式会社ジェネシス
入れ替え			
14:50	19	非整備環境対応型高信頼ヒューマノイドロボットシステムの開発	国立研究開発法人産業技術総合研究所
14:58			
入れ替え			
15:00	20	自由曲面に貼れるナノチューブ面状電極の研究開発	富士化学株式会社
15:08			国立大学法人信州大学
入れ替え			
15:10	21	ロボットに実装可能なMEMS味覚センサ	国立大学法人東京大学
15:18			
入れ替え			
15:20	22	味覚センサの高機能化による食品生産ロボットの自動化	国立大学法人九州大学
15:28			
入れ替え			
15:30	23	分子人工筋肉の研究開発	国立大学法人東京工業大学
15:38			国立大学法人北海道大学 国立大学法人北陸先端科学技術大学院大学
入れ替え			
15:40	24	人の手に近い高性能で堅牢性を併せ持つロボットハンドの開発	ダブル技研株式会社
15:48			公立大学法人首都大学東京 東京都立産業技術高等専門学校
入れ替え			
15:50	25	支援・被支援双方にやさしい汎用人工手の研究開発	学校法人慶應義塾
15:58			
終了			