

セッションテーブル

一般講演の発表時間は質疑を含め 25 分

	A 室 (セミナールーム 5)	B 室 (セミナールーム 6)	C 室 (会議室 4)	D 室 (会議室 5)	E 室 (会議室 7)
21 日	1A1 ヒューマンマシンインタラクション <企画:マンマシンシステム部会> (10:30 ~ 11:45) < 1 ~ 3 >			1D1 先端ナチュラルコンピューティングとその応用 (1) <企画:先端ナチュラルコンピューティングとその応用調査研究会> (10:30 ~ 11:45) < 1 ~ 3 >	1E1 一般 (システム工学分野) (1) (10:30 ~ 11:45) < 1 ~ 3 >
	昼休				
	1A2 スマートモビリティを支えるヒューマンマシンシステム (1) <企画:マンマシンシステム部会・スマートモビリティ調査研究会> (13:10 ~ 14:25) < 1 ~ 3 >	1B2 知能化技術の最新動向 <企画:知能工学部会> (12:45 ~ 14:25) < 1 ~ 4 >	1C2 一般 (生体・生理工学分野) (13:10 ~ 14:25) < 1 ~ 3 >	1D2 先端ナチュラルコンピューティングとその応用 (2) <企画:先端ナチュラルコンピューティングとその応用調査研究会> (13:10 ~ 14:25) < 1 ~ 3 >	1E2 一般 (システム工学分野) (2) (13:10 ~ 14:00) < 1 ~ 2 >
	休憩				
	1A3 スマートモビリティを支えるヒューマンマシンシステム (2) <企画:マンマシンシステム部会・スマートモビリティ調査研究会> (14:40 ~ 16:45) < 1 ~ 5 >	1B3 次世代システム工学 (1) <企画:システム工学部会> (14:40 ~ 16:45) < 1 ~ 5 >	1C3 生物のリアリティ感覚を操作する <企画:生体・生理工学部会> (14:40 ~ 16:20) < 1 ~ 4 >	1D3 先端ナチュラルコンピューティングとその応用 (3) <企画:先端ナチュラルコンピューティングとその応用調査研究会> (14:40 ~ 16:20) < 1 ~ 4 >	1E3 自律分散システムの最新動向 <企画:自律分散システム部会> (14:40 ~ 16:20) < 1 ~ 4 >
22 日	2A1 スマートモビリティを支えるヒューマンマシンシステム (3) <企画:マンマシンシステム部会・スマートモビリティ調査研究会> (9:40 ~ 11:20) < 1 ~ 4 >	2B1 次世代システム工学 (2) <企画:システム工学部会> (9:15 ~ 11:20) < 1 ~ 5 >	2C1 知能化技術の最前線 (1) <企画:知能工学部会> (9:15 ~ 11:20) < 1 ~ 5 >	2D1 震災対応 <企画:社会システム部会> (9:40 ~ 11:20) < 1 ~ 4 >	2E1 一般 (自律分散システム分野) (9:40 ~ 10:30) < 1 ~ 2 >
	昼休				
	2A2 スマートモビリティを支えるヒューマンマシンシステム (4) <企画:マンマシンシステム部会・スマートモビリティ調査研究会> (12:30 ~ 13:45) < 1 ~ 3 >	2B2 次世代システム工学 (3) <企画:システム工学部会> (12:30 ~ 14:10) < 1 ~ 4 >	2C2 知能化技術の最前線 (2) および一般 (知能工学分野) <企画:知能工学部会> (12:30 ~ 14:10) < 1 ~ 4 >	2D2 東北大震災の復興プロジェクト (横幹連合) <企画:横幹連合> (12:30 ~ 14:10) < 1 ~ 4 >	
	休憩				
	特別招待講演 1) ありうる未来, あるべきクルマ ~いま求められているグリーンモビリティ~ 名古屋大学グリーンモビリティ連携研究センター 特任教授 原口 哲之理 先生 2) 人間特性を踏まえた予防安全・運転支援装置の設計 香川大学工学部知能機械システム工学科 教授 土居 俊一 先生 ウィルホール (4 階) (14:30 ~ 16:30)				
技術交流会 ウィルあいち B1 「レストラン ウィル」 (17:30 ~ 19:30)					

	A室 (セミナールーム5)	B室 (セミナールーム6)	C室 (会議室4)	D室 (会議室5)	E室 (会議室7)
23 日	3A1 不便の効用を活用したシステム論の展開 ＜大型プロジェクトセッション＞ (9:15～11:45) ＜1～6＞	3B1 Computational Intelligence and Motion Control ＜企画：ニューラルネットワーク部会＞ (9:15～12:10) ＜1～7＞	3C1 社会システム & シミュレーション (1) ＜企画：社会システム部会＞ (9:15～11:45) ＜1～6＞	3D1a ベトリネット理論と応用 ＜企画：離散事象システム部会＞ (9:15～10:55) ＜1～4＞ 3D1b 離散事象・ハイブリッドシステムの応用 (1) ＜企画：離散事象システム部会＞ (10:55～11:45) ＜1～2＞	3E1 関係論的システムデザイン ＜企画：関係論的システム科学調査研究会＞ (9:15～12:10) ＜1～7＞
	昼休				
			3C2 社会システム & シミュレーション (2) ＜企画：社会システム部会＞ (13:10～14:25) ＜1～3＞	3D2 離散事象・ハイブリッドシステムの応用 (2) ＜企画：離散事象システム部会＞ (13:10～14:50) ＜1～4＞	3E2 科研費新学術領域研究「分子ロボティクス」および一般 (分子ロボティクス分野) ＜大型プロジェクトセッション＞ ＜企画：調査研究会 分子ロボティクス研究会＞ (13:10～15:15) ＜1～5＞
	休憩				
		3C3 一般 (社会システム分野) (15:05～16:20) ＜1～3＞	3D3 離散事象・ハイブリッドシステムの応用 (3) ＜企画：離散事象システム部会＞ (15:05～16:45) ＜1～4＞		