

2025年度 第3回 山彦シンポジウムプログラム 2026年2月20日～2026年2月21日

日付	時間	予定/セッション	司会 進行	マイク係	発表者		所要 時間	題目	
					名前	学年			
2月20日	8:45 ~ 9:00	集合・準備 注意事項説明						0:15	
	9:00 ~	セッション開始							
	9:00 ~ 9:35	LT1:農業ロボット	YKT	N/A	宮島 大知	M2	0:05		
					水田 蓮	B4	0:05		
					石橋 賢	B4	0:05		
					渡辺 樹	M2	0:05		
					坂田 綾真	D3	0:05		
					Siyu Pan	D3	0:05		
	9:35 ~ 9:50	休憩						0:15	
	9:50 ~ 11:15	session1:自律移動	MYJ	MZT	Steinmetz Raul	M1	0:20		
					関 義顕	M1	0:20		
					矢作 恒太	M1	0:20		
					高橋 尚太郎	社会人	0:20		
	11:15 ~ 11:30	休憩						0:15	
	11:30 ~ 11:50	LT2:画像処理・環境認識	SKY	N/A	貞光 修佑	M2	0:05		
					石岡 隼人	M2	0:05		
					宮城 青	B4	0:05		
	11:50 ~ 12:50	昼食						1:00	
	12:50 ~ 13:40	session2:建設ロボット	SAD	ISZ	榑林 紹	M1	0:20		
		session3:機構・アクチュエータ			外山 淳也	D2	0:25		
13:40 ~ 13:55	休憩						0:15		
13:55 ~ 14:25	LT3:建設ロボット・無人化施工	KRB	N/A	山内 耕佑	B4	0:05			
				丹野 康世	B4	0:05			
				高橋 陸翔	B4	0:05			
				釜形 幸大	M2	0:05			
				長澤 悠吾	B4	0:05			
14:25 ~ 14:40	休憩						0:15		
14:40 ~ 15:30	session4:環境認識	KOH	TAN	Bottega Jair Augusto	D1	0:25			
	session5:話題提供			嶋地 直広	社会人	0:20			
15:30	解散								

日付	時間	予定/セッション	司会 進行	マイク係	発表者		所要 時間	題目	
					名前	学年			
2月21日	8:45 ~ 9:00	集合・準備 注意事項説明						0:15	
	9:00 ~	セッション開始							
	9:00 ~ 9:25	LT4:機構・自律移動	RKT	N/A	百石 汰一	B4	0:05		
					佐々木 将太	M2	0:05		
					Adintaka Galih Sinara	M2	0:05		
					菅川 和範	M2	0:05		
	9:25 ~ 9:40	休憩						0:15	
	9:40 ~ 11:10	session6:自己位置推定	HYK	SSK	Moreno Fabian	D2	0:25		
		session7:画像処理			関 隼介	M1	0:20		
					上田 陸斗	M1	0:20		
					竹田 延貴	M1	0:20		
	11:10 ~ 11:25	休憩						0:15	
	11:25 ~ 11:55	LT5:経路計画・制御	SEK	N/A	伊藤 祐聖	B4	0:05		
					江原弘希	B4	0:05		
					坂本 輝太	M2	0:05		
					前田祥太郎	M2	0:05		
					森 湧真	M2	0:05		
	11:55 ~ 12:45	昼食						0:50	
	12:45 ~ 13:35	session8:行動認識	ITO	EBR	Benmoussat Mohammed Mouad	研究生	0:20		
		session9:生活支援ロボット			猪多 洋介	D1	0:25		
13:35 ~ 13:50	休憩						0:15		
13:50 ~ 14:15	LT6:話題提供	SKM	N/A	清水 美羽	M2	0:05			
				中尾拓遠	M2	0:05			
				松永 英樹	M2	0:05			
				小山 優輝	M2	0:05			
14:15 ~ 14:30	休憩						0:15		
14:30 ~ 15:40	session10:制御-MCMPC	SMZ	NKO	嶺山 晃希	M1	0:20			
				竹下 奏太	M1	0:20			
				橋 晃生	D2	0:25			
15:40	解散								