

DENSO Robotics Expo 2022 3/9~3/11@東京会場 (TFTビル)

	3月9日 水			3月10日 木			3月11日 金		
	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B
10:00		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	
11:00		11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現
12:00		12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現
13:00		13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット
14:00		13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化
15:00		14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説
16:00		15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現
17:00		16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	15:55~16:20 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	15:55~16:20 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	15:55~16:20 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現
18:00		16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	17:35~18:20 【特別講演】AI活用の最新事例およびOmniverseを活用したデジタルツインの紹介 エヌビディア合同会社 オートノマスマシン事業部 ビジネス推進マネージャー 梅本 邦範 氏	17:10~17:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	17:35~18:00 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	17:35~18:00 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	17:35~18:00 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット
19:00		18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	18:50~19:15 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	18:50~19:15 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	18:25~18:50 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	18:25~18:50 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	18:25~18:50 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化
		19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？			19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？				

DENSO Robotics Expo 2022 3/16~3/18@大阪会場（京セラドーム大阪）

	3月16日 水			3月17日 木			3月18日 金		
	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B
10:00		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	
11:00		11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム
12:00		12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立
13:00		13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？
14:00		13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム
15:00		14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立
16:00		15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？
17:00		16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	15:55~16:20 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	15:55~16:20 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	15:55~16:20 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム
18:00		16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	17:35~18:20 【特別講演】 触覚機能を内包する高速・高精度近接センサ 大阪大学大学院基礎工学研究科 システム創成専攻 原田研究室 助教 小山 佳祐 氏	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	17:35~18:20 【特別講演】 深層予測学習によるロボットの知能化コンセプトと事例 早稲田大学 理工学術院 基幹理工学部 教授 尾形 哲也 氏	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット
19:00		19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？

DENSO Robotics Expo 2022 3/23~3/25@愛知会場 (刈谷市産業振興センター)

	3月23日 水				3月24日 木				3月25日 金			
	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	工場見学	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	工場見学	展示会場	セミナー会場A	セミナー会場B	工場見学
10:00		10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?			10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?				10:30~10:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?			
11:00		11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現		11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現		11:20~11:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		10:55~11:20 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	
12:00		12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現		12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立		11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現		12:10~12:35 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立		11:45~12:10 [5] 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	
13:00		13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?	12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	12:50 集合	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?		12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	12:50 集合	13:00~13:25 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?		12:35~13:00 [6] RC9による統合制御のメリット	12:50 集合
14:00		13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:00~14:00 移動 (刈谷市産業振興センター→デンソーウェーブ本社電子工場)	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:00~14:00 移動 (刈谷市産業振興センター→デンソーウェーブ本社電子工場)	13:50~14:15 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		13:25~13:50 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	13:00~14:00 移動 (刈谷市産業振興センター→デンソーウェーブ本社電子工場)
15:00		14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:00~15:30 工場見学・質疑応答	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立		14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:00~15:30 工場見学・質疑応答	14:40~15:05 [2] COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立		14:15~14:40 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説	14:00~15:30 工場見学・質疑応答
16:00		15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?	15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~16:30 移動 (デンソーウェーブ本社電子工場→刈谷市産業振興センター)	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?		15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~16:30 移動 (デンソーウェーブ本社電子工場→刈谷市産業振興センター)	15:30~15:55 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?		15:05~15:30 [4] RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる"止まらないロボット"の実現	15:30~16:30 移動 (デンソーウェーブ本社電子工場→刈谷市産業振興センター)
17:00		16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット		16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット		16:20~16:45 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		16:45~17:10 [6] RC9による統合制御のメリット	
18:00		17:35~18:20 【特別講演】 触覚機能を内包する高速・高精度近接センサ 大阪大学大学院基礎工学研究科 システム創成専攻 原田研究室 助教 小山 佳祐 氏			17:35~18:00 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化				17:35~18:00 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化			
19:00		18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化			18:00~18:25 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム		18:25~18:50 [8] 3DビジョンMech-EyeのAI認識による不定形物ピッキングの技術解説		18:45~19:10 [7] AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化		18:00~18:25 [3] COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した"使える"プログラミングシステム	
		19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?			18:50~19:15 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?				19:10~19:35 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?		18:50~19:15 [1] 高速協働ロボット「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか?	

DENSO Robotics Expo 2022 セミナー・特別講演別スケジュール

		【1】 高速協働ロボット 「COBOTTA PRO」はいかにして生まれたのか？	【2】 COBOTTA PRO - 生産性と安全性の両立	【3】 COBOTTA PRO - 簡単+直感を追究した”使える”プログラミングシステム	【4】 RC9リアルタイム統合制御とインテリジェントグリッパによる“止まらないロボット”の実現	【5】 統合コントローラRC9 × Xplanarによるマスカスタマイゼーションの実現	【6】 RC9による統合制御のメリット	【7】 AI模倣学習による不定形・軟体物を取り扱う工程の自動化	【8】 3DビジョンMech-EyeのAI認識による 不定形物ピッキングの技術解説	【特別講演】 AI活用の最新事例および Omniverseを活用したデジタルツインの紹介 エヌビディア合同会社 オートノマスマシン事業部 ビジネス推進マネージャー 梅本 将範 氏	【特別講演】 触覚機能を内包する高速・高精度近接覚センサ 大阪大学大学院基礎工学研究科 システム創成専攻 原田研究室 助教 小山 佳祐 氏	【特別講演】 深層予測学習によるロボットの知能化コンセプトと事例 早稲田大学 理工学術院 基幹理工学部 教授 尾形 哲也 氏
		セミナー会場A	セミナー会場A	セミナー会場A	セミナー会場B	セミナー会場B	セミナー会場B	セミナー会場B	セミナー会場B	セミナー会場A・B	セミナー会場A・B	セミナー会場A・B
東京会場	3月9日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55 19:10~19:35	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15 16:20~16:45	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00 16:45~17:10	13:25~13:50 18:45~19:10	14:15~14:40	17:35~18:20		
	3月10日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55 18:50~19:15	12:10~12:35 14:40~15:05 17:10~17:35	11:20~11:45 13:50~14:15 16:20~16:45 18:00~18:25	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00 16:45~17:10	13:25~13:50 17:35~18:00	14:15~14:40 18:25~18:50			
	3月11日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00	13:25~13:50	14:15~14:40			
大阪会場	3月16日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55 19:10~19:35	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15 16:20~16:45	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00 16:45~17:10	13:25~13:50 18:45~19:10	14:15~14:40		17:35~18:20	
	3月17日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55 19:10~19:35	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15 16:20~16:45	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00 16:45~17:10	13:25~13:50 18:45~19:10	14:15~14:40			17:35~18:20
	3月18日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00	13:25~13:50	14:15~14:40			
愛知会場	3月23日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55 19:10~19:35	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15 16:20~16:45	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00 16:45~17:10	13:25~13:50 18:45~19:10	14:15~14:40		17:35~18:20	
	3月24日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55 18:50~19:15	12:10~12:35 14:40~15:05 17:10~17:35	11:20~11:45 13:50~14:15 16:20~16:45 18:00~18:25	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00 16:45~17:10	13:25~13:50 17:35~18:00	14:15~14:40 18:25~18:50			
	3月25日	10:30~10:55 13:00~13:25 15:30~15:55	12:10~12:35 14:40~15:05	11:20~11:45 13:50~14:15	10:55~11:20 15:05~15:30	11:45~12:10 15:55~16:20	12:35~13:00	13:25~13:50	14:15~14:40			