

第1回 宇宙着陸探査技術シンポジウム プログラム（確認用）

[日時] 2026年2月19-20日

[場所] 福島ロボットテストフィールド 第1-2会議室 及び 月面模擬クレータエリア

[開催方式] 講演（ハイブリッド方式 Zoom+現地開催）

デモンストレーション（現地開催のみ）

[発表言語] 日本語（英語でも可）

[講演時間] （発表）20分+（質疑応答）5分 または（発表）15分+（質疑応答）5分

[プログラム]（案）

（1日目）2/19（木）

○第1セッション（プロジェクトセッション）13:00～14:55（司会：山田竜平）

（1）13:00～13:05 オープニング

（2）13:05～13:30 ARC-SET+地図生成研究紹介 山田 竜平（会津大学）

（3）13:30～13:55 リモート箱庭+遠隔通信研究紹介 小川 佳子（会津大学）

（4）13:55～14:15 分光カメラデータ解析研究紹介 大竹 真紀子（岡山大学）
（オンライン）

（5）14:15～14:35 VR オペレーション研究紹介 Nassani Alaeddin（会津大学）

（6）14:35～14:55 バーチャル箱庭研究紹介 山本 圭香（会津大学）

14:55～15:20 休憩

○第2セッション（宇宙関連企業セッション）15:20～16:50（司会：小川佳子）

（7）15:20～15:40 クレアリンクテクノロジー事業紹介

クレアリンクテクノロジー講演者（クレアリンクテクノロジー）

（8）15:40～16:00 G-Clue 事業紹介 佐々木 陽（株式会社 G-Clue）

（9）16:00～16:20 東日本計算センター事業紹介 EAC 講演者（東日本計算センター）

(10)16:20～16:40 トヨタテクニカルデベロップメント事業紹介
TTDC 講演者 (株式会社トヨタテクニカルデベロップメント)

(2日目) 2/20 (金)

○第3セッション (探査ローバーデモンストレーション) 10:00～12:30
(司会 小川佳子&鈴木崇正)

(場所) 福島ロボットテストフィールド(RTF)月面模擬クレータエリア

※各自ヘルメットを受け取り、着用して移動

(デモ内容)

- ・三朝研究所-福島 RTF 間ローバー遠隔操縦
- ・地球-月間遅延付与での複数ローバー遠隔操縦
- ・VR オペレーションによるローバー操縦体験
- ・ ユーザ持ち込みローバー走行会・実験デモ

12:30～13:30 昼休み

○第4セッション (ユーザーズセッション) 13:30～14:40 (司会 山本圭香)

(11) 13:30～13:50 JAXA 研究事例紹介 調整中 (宇宙航空研究開発機構)
(オンライン)

(12) 13:50～14:10 スマートインプリメント研究事例紹介
スマートインプリメント講演者 (株式会社スマートインプリメント)

(13) 14:10～14:30 ARES Project 研究事例紹介 阿依ダニシ (ARES Project)
(オンライン)

(14) 14:30～14:40 クロージング