

フィジカルAIによる 臨機応変なロボット作業の実現

現状の産業用ロボットやヒューマノイドに見られる特定の形態と位置教示機能+力制御のみを有する汎用ロボットでは人のように対象や環境に適応した柔軟な動作ができず、多様な社会課題を解決するプレイヤーとしては不十分である。

未来社会の持続的な発展のためには「社会が受容できる新しいロボット」、すなわち視覚に加えて力触覚を有し、フィジカルAIにより臨機応変に動作する次世代ロボットが必要である。その具体的な姿を展望する。

■ 日時：令和8年 7月9日(木)

14:00 - 15:30

■ 開催方法：

Zoomウェビナーを使ったライブ配信

(注意:会場での視聴は、ありません。)

■ 募集人員：先着100名

■ 対象者： デジタル技術基盤分野研究会
会員企業、大学等の研究機関の方等

■ 申込み方法：

・次のURLあるいはQRコードのフォームから申込みください。

https://us02web.zoom.us/webinar/register/WN_e2VQEmmrRPGKdf-gSQo5Vw

・デジタル技術基盤分野研究会への新規入会ご希望の方は、
「裏面:入会申込書」で申込みください。(FAX, Eメール、電話でも可)



講師

慶應義塾大学
新川崎先端教育連携
スクエア 特任教授
大西 公平 氏



講師

大西 公平

(おおにし こうへい)

プロフィール

【学歴】

1975年3月 東京大学工学部電気工学科卒業

1980年3月 東京大学大学院工学系研究科 電気工学専門課程 博士課程修了

1980年3月 工学博士（東京大学）

【職歴】

1980年4月1日 慶應義塾大学工学部電気工学科助手

1988年4月1日 慶應義塾大学理工学部電気工学科助教授

1996年4月1日 慶應義塾大学理工学部システムデザイン工学科教授

2018年4月～ 慶應義塾大学 名誉教授

2018年4月～2021年3月 慶應義塾大学 グローバルリサーチイニシアチブ 特任教授

2021年4月1日～ 慶應義塾大学 新川崎先端研究教育連携スクエア 特任教授（主務）

2024年4月1日～ 福島国際研究教育機構 遠隔操作研究ユニットリーダー（兼務）

2008年1月1日～2009年12月31日 IEEE Industrial Electronics Society President

2014年10月1日～2020年9月30日 日本学術会議 第3部会員

2015年5月29日～2016年5月27日（一社）電気学会 会長

【主な受賞】

1994年3月 精密工学会賞

2004年10月 IEEE-IES Eugene Mittelman Achievement Award

2012年 9月 産学官連携功労者表彰（内閣府）

2016年11月 紫綬褒章

2017年6月 電気学会 功績賞

2019年7月 第60回藤原賞

2023年3月 第3回ヒロセ賞

デジタル技術基盤分野研究会入会申込書

(入会希望の方は、下記に記入ください。)

デジタル技術分野関連産業にご興味や、新たに事業参入・利活用への意欲のある企業・団体等に所属される方が対象です。

必要事項をご記入の上、e-mail 又は FAX にてお申込みください。

(セミナーの開催案内や、ロボットに関する情報提供をさせていただきます。登録人数に制限はありません。)

研究会加入申込書(加入希望者の方のお名前等をご記入ください)

※ご記入頂いた事項は、当該事業の運営の為のみに使用し、他の目的には使用しません。

企業名・団体名			
所在地	(〒)		
連絡担当者		FAX	
TEL		E-mail	
会員希望者名			
E-mail		FAX	
所属部署		職位・職名	
会員希望者名			
E-mail		FAX	
所属部署		職位・職名	