

第24回 EAJ 中部レクチャー

モビリティ社会の未来をデザインする
～技術・人・社会の共進化～

講演1 「人と共生する未来のモビリティ ～思いやりのあるモビリティへの挑戦～」

歩車共生の空間に溶け込む「思いやりの感じられるモビリティ」はどうあるべきでしょうか。この学術的問いに対し、制御工学と認知科学を融合した視点に立ち、民間企業等とも連携した共同研究プロジェクトの成果概要を紹介します。また、各種シミュレータを活用したデータ取得の重要性や具体例についても述べ、より広い意味で人とのインタラクションを伴う多様なパーソナルモビリティの在り方、今後進むべき方向について意見交換をしたいと思います。

鈴木 達也 氏 （名古屋大学大学院工学研究科長・教授）



1991年名古屋大学博士後期課程電子機械工学専攻修了。工学博士。同年名古屋大学工学部助手。 2000年同助教授を経て、2006年同教授、2026年より工学研究科長、現在に至る。この間、1998 年から1年間, U.C.Berkeley 客員研究員。 2012年から2019年までJST-CREST研究代表者、2018年から2020年まで名古屋大学モビリティ社会研究所長、2026年から名古屋大学工学部長・工学研究科長、システム制御情報学会会長を務める。

講演2 「知能だけでは走れない ～フィジカルAI時代の「AIのためのクルマ」～ 」

昨今、AIによるクルマの知能化に関心が集中してますが、フィジカルAIの追求が進めば、臨界域・限界域の運転という壁に直面します。こうした領域は、熟練ドライバが長年の訓練で培った体性感覚や前庭感覚によって、物理センサではとらえきれない情報まで感じ取りながら乗りこなしているものであり、AIが同じように運転するのは容易ではありません。AIが運転しやすいように車両自らが挙動を整えるという発想から、AIと車両が役割を分かち合うモビリティのデザインについて考えます。

伊藤 章 氏 （愛知工業大学教授）



2016年名古屋大学大学院工学研究科博士後期課程修了。博士(工学)。株式会社デンソー、名古屋大学大学院工学研究科准教授を経て、2024年4月より愛知工業大学工学部機械学科教授。車両運動制御、高度運転支援・自動運転システム、人工知能応用の研究に従事。

パネルディスカッション　鈴木 達也 氏 × 伊藤 章 氏（ファシリテータ：伊藤みほ EAJ理事）

2026年 12月 4日（金） 16:00～18:00

【会　場】名城大学 天白キャンパス　タワー75　15階　レセプションホール
※地下鉄鶴舞線「塩釜口」下車 1番出口 徒歩4分
※Zoomによるオンライン参加も可能

【参加費】 無料　※18:00～交流会（有料）

【申　込】こちらから　※11月27日（金）〆切

公益社団法人
日本工学アカデミー 中部支部

お問合せ： info.eajc@gmail.com
協　賛： 日本工学アカデミー 関西支部