

第2回AI共生型社会実現促進ワークショップ

6/19(木)
15:30-17:40

オンライン/参加費無料

※応募者多数の場合、申込早期締め切りの可能性有

主催:IPA(独立行政法人情報処理推進機構)

ヒトとAIが共生する社会を実現するためには、AI開発と日本の社会的課題を同時に解決するエコシステムの構築が必要です。この度、IPAでは、産官学の有識者と共にデータ・AIの利活用とリスクの両面から「AI共生型社会」の将来像を描き、開発と課題解決に関する知見・ノウハウを集積する場として、「AI共生型社会実現促進ワークショップ」を開催いたします。第2回は「ロボット・モビリティ・農林水産」をテーマに、多様な有識者が日本における産業競争力強化の観点から様々な知見を共有します。

プログラム

- 15:30-15:40 開会挨拶
IPA(独立行政法人情報処理推進機構)
理事長 齊藤 裕
- 15:40-16:00 基調講演①
「AI-driven Autonomous Farmingを実現するCognitive Support System 構想」
NECソリューションイノベータ株式会社 シニアプロフェッショナル
関谷 和樹 氏
- 16:00-16:20 基調講演②「ドローンから広がる自律モビリティ交通管理の未来」
Intent Exchange株式会社 代表取締役 CEO
中台 慎二 氏
- 16:20-16:40 基調講演③「大規模データに基づくロボット基盤モデル」
国立研究開発法人産業技術総合研究所 人工知能研究センター
実体知能研究チーム長
堂前 幸康 氏
- 16:40-16:50 休憩
- 16:50-17:30 パネル討論
パネリスト:
NECソリューションイノベータ 関谷 和樹 氏
Intent Exchange 中台 慎二 氏
産業技術総合研究所 堂前 幸康 氏
ファシリテーター:
ロボット革命・産業IoTイニシアティブ協議会(RRI)事務局長 芹沢 哲 氏
- 17:30-17:40 クロージング
IPA(独立行政法人情報処理推進機構)
理事 奥村 明俊

<Contact Us>

東京都文京区本駒込2-28-8文京グリーンコートセンターオフィス

IPA (独立行政法人情報処理推進機構) 国際・産業調査部

E-mail: ga-ra-info@ipa.go.jp



Information-technology
Promotion
Agency, Japan

お申込みは2次元コードもしくは下記URLから

<https://info.ipa.go.jp/form/pub/application/ai-workshop202506>



第2回AI共生型社会実現促進ワークショップ

2025年6月19日(木)15:30-17:40

講演者紹介 (ご講演順)



「AI-driven Autonomous Farmingを実現する Cognitive Support System 構想」

NECソリューションイノベータ株式会社 シニアプロフェッショナル
関谷 和樹 氏

略歴：東京都立大学大学院工学研究科修了（機械工学）。2000年にパイオニア株式会社に入社。生産技術部で5年間、複数のPDP工場建設プロジェクトに参画し、生産設備設計、運用設計および製造ラインの自動化システム開発に従事。組込み技術者に転身後、テレビやDJ機器などの映像・音響制御システム開発プロジェクトでリーダーを務める。2009年にNEC ソフトウェア北海道（現NEC ソリューションイノベータ）に転職後、Computer Visionと深層学習を専門とするAI技術者として様々な国プロで実用化研究に取り組み、農業分野での研究成果を社会実装するためQuantomicsを共同創業、取締役就任。2024年より現職のビジネスプロデューサーとしてAmbient Intelligence技術を軸とする新事業開発を主導。北海道大学情報科学研究院博士課程単位取得退学（情報工学）。



「ドローンから広がる自律モビリティ交通管理の未来」

Intent Exchange株式会社 代表取締役 CEO
中台 慎二 氏

略歴：2001年東京大学工学部卒業、2003年同大学大学院工学系研究科修了。同年NECに入社し、中央研究所配属。2012～13年カリフォルニア大学バークレー校に客員研究員留学し、並列分散基盤Sparkを生んだAMPLabで機械学習を研究。2017年頃に自動交渉AIの研究を開始。産総研と理研を兼務し、サプライチェーン管理と自律モビリティへの自動交渉の適用を推進。特に、交渉プロトコルが国際標準化されるドローン運航管理（UTM）に注目し、国際業界団体GUTMAの理事に就任。2023年にNEC発カーブアウト会社としてIntent Exchangeを設立。UTMに関するNEDOプロジェクトDRESSやReAmoに従事し、2025年に整備される認定UTMサービスプロバイダとなることを目指している。また、空飛ぶクルマの運航管理も研究しており、NEDOドローン航路・自動運転支援道プロジェクトにも参画するなど、調整が必要となる自律モビリティや物流の領域で、研究開発と事業化を進めている。



「大規模データに基づくロボット基盤モデル」

国立研究開発法人産業技術総合研究所
人工知能研究センター 実体知能研究チーム長
堂前 幸康 氏

略歴：現在、産業技術総合研究所 人工知能研究センター 実体知能研究チーム長。大阪大学招へい教授を兼務。2008年より三菱電機株式会社 先端技術総合研究所 研究員、2013年より同主席研究員、2018年より産総研に異動。AI・ロボティクス・サイバーフィジカル技術を基盤とした産業知能化に注力し、身体性知能の視覚化、ロボット基盤モデル、人・機械協調デジタルツインなど、次世代の知能システム構築に向けた研究を推進。米国R&D100賞、情報処理学会喜安記念業績賞などを受賞。博士（情報科学、北海道大学）。