

第2回 製造DX 分科会

令和7年度 次世代デジタルものづくり研究会 オープンセミナー

AIとロボットが創る“協働の未来”

—次世代ものづくりを支えるAI×ロボティクス技術—

AI技術の急速な進展により、ロボットは単なる自動化装置から「人と協働して働く存在」へと進化しつつあり、その未来はもはや遠いものではありません。製造現場では、人手不足や生産性向上、柔軟な生産対応といった課題の解決に向け、AIとロボットの組み合わせによる新しい活用が注目されています。

本セミナーでは、AIとロボティクス分野の最先端でご活躍する専門家を講師に迎え、技術動向や最新研究、そして人とロボットが協働する未来のものづくりの可能性についてご紹介します。

日 時

令和7年**12月10日**(水) 13:30~16:00 (受付開始13:00)

会 場

米百俵プレイスミライエ長岡 5F スタジオA・B (長岡市大手通2-3-10)

※公共交通機関でおいでいただくか、近隣の有料駐車場(裏面参照)をご利用願います

対 象

経営者、技術開発担当者、DX推進担当者、SIer等 ※会員以外も参加可

定 員

50 名(参加無料) ※1社2名以内でお願いいたします

【開会挨拶】 13:30~13:35

【講演1】ロボティクスで生成AIをリアル世界へ召喚する

13:35~14:35

<講師> 株式会社デンソー 研究開発センター

シニアアドバイザー 成迫 剛志 氏

生成AIは急速な進化を遂げており、人と自然に協力できる存在へと変わり始めています。この生成AIをロボティクスに応用しようという研究が数多く行われています。本講演では、株式会社デンソーが研究開発を行っている「生成AI×ロボティクス(物理AI)」の取り組みを紹介します。



<休憩 14:35~14:45>

【講演2】汎用自律ロボットの社会実装を目指して

～産総研におけるAIロボット研究の最前線～

14:45~15:45

<講師> 国立研究開発法人 産業技術総合研究所 次世代ものづくり実装研究センター

ロボットソフトウェアPF研究チーム 室岡 雅樹 氏

少子高齢化や人手不足が進む社会で、人と協働し柔軟に作業できる汎用自律ロボットの実現は不可欠です。海外のビッグテックやスタートアップが急速に研究を進める中、本講演では世界的潮流を概観しつつ、産総研における研究成果と外部連携の事例を紹介します。特に、大規模データセット「AIST-Bimanual Manipulation」と模倣学習基盤「RoboManip Baselines」を取り上げ、AIとロボティクスを融合した最前線と社会実装への展望を解説します。



【名刺交換・情報交換】 15:45~16:00

申込方法

参加申し込みは、こちらのフォームからお願いします

<https://forms.office.com/r/PFF0c1dWRV>

申込期限

令和7年12月3日(水) ※定員に達し次第締め切ります



申込フォーム

主催:



Nagasaki Industrial Creative Organization

公益財団法人

にいがた産業創造機構



新潟県工業技術総合研究所

後援:



長岡市



NPO法人長岡産業活性化協会 NAZE

【お問合せ】(公財)にいがた産業創造機構 次世代産業チーム 星野 TEL.025-246-0068 / E-mail:challenge@nico.or.jp

【講師ご略歴】

株式会社デンソー 成迫 剛志（なりさこ たけし）氏

日本IBM、伊藤忠商事、独SAP、中国方正集団、米エクウスなどを経て

2016年 株式会社デンソーへ入社。コネクティッドカーにおけるIoT推進担当

2017年 デジタルイノベーション室新設

2018年 MaaS開発部長

2021年 研究開発センター 執行幹部

2025年1月 研究開発センター シニアアドバイザー就任

また、トヨタ自動車株式会社を兼務し、トヨタソフトウェアアカデミー チーフエンジニアとして活動中

国立研究開発法人 産業技術総合研究所 室岡 雅樹（むろおか まさき）氏

2018年 東京大学大学院 情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻 博士課程修了

東京大学大学院 情報理工学系研究科 知能機械情報学専攻 特任助教

2020年 産業技術総合研究所 情報・人間工学領域AIST-CNRSロボット工学連携研究ラボ 研究員

2022年 同 主任研究員

2023年 経済産業省 製造産業局 産業機械課 ロボット政策室(産総研からの出向)

2025年4月 次世代ものづくり実装研究センター ロボットソフトウェアPF研究チーム 主任研究員

【参考】長岡駅近隣駐車場MAP

