

『Physical AIの先にあるもの — ロボットの知能獲得へ向けて』

早稲田大学 理工学術院 基幹理工学部 教授

おがた てつや

尾形哲也氏

講演会案内

生成AIや大規模基盤モデルの急速な発展により、Physical AIの概念が広がりつつある。

一方で、実世界は予測困難であり、単に大量のデータから行動パターンを学習するだけでは、人間のように環境に適応し、他者と相互作用しながら行動する知能を実現することは容易ではない。

本講演では、認知ロボティクス、模倣学習、深層予測学習、マルチモーダル学習、ロボット基盤モデルに至る研究の流れを振り返りながら、Physical AIによってロボット研究がどのように変わりつつあるのかを概観する。また、介護・福祉などの実環境を対象とするAIRECの研究開発を一つの具体例として、Physical AIの今後の方向性と可能性について議論する。



2026.10.27(火)
13:00～14:30

入場無料

お申込み



締め切り

10.22 (木) 12:00

ハイブリッド開催（会場参加定員60名/オンライン参加）

会場参加 OKB岐阜大学プラザ1階プレゼンテーションエリア

オンライン参加 Zoom



主催：岐阜大学人工知能研究推進センター

共催：東海国立大学機構 航空宇宙生産技術開発センター

岐阜大学 G-AI

