

研究プロジェクト

認知科学と制御工学の融合による知能化機械と人間の共生 キックオフシンポジウム

日時：平成30年3月16日（金） 10:00開場／10:30開始（参加申込不要）
場所：名古屋大学 ナショナル・イノベーション・コンプレックス (NIC) 1階 Idea Stoa

知能を持った機械と人間が共生するためには、「その知能を合理的に説明できるAI」が求められます。本プロジェクトではまず、制御工学的モデルと認知科学的モデルの融合という観点から行動知能のモデル化に取り組み、知能化機械が持つべき「内部状態」を顕在化することで、合理的に説明可能なAIの実現を目指します。その結果と人間機械協調系の新概念を融合することで、知能化機械と人間との相互理解を保障する「共生知能」の設計に取り組みます。

プログラム

【午前の部】 司会：鈴木達也（名古屋大学大学院工学研究科・教授）

10:00 開場・受付開始

10:30 運営統括からの挨拶

國枝秀世（名古屋大学・審議役）

11:00 基調講演「深層学習の先にあるもの - 予期知能に向けて」

中島秀之（東京大学大学院情報理工学系研究科・特任教授）

12:00 休憩

【午後の部】 司会：平岡敏洋（名古屋大学未来社会創造機構・特任准教授）

13:00 「プロジェクトのねらいとアプローチ」

研究開発代表者 鈴木達也（名古屋大学大学院工学研究科・教授）

13:20 「行動知能における判断・制御モデルとその応用」

奥田裕之（名古屋大学大学院工学研究科・助教）

13:50 「行動知能における認識・予測モデルとその応用」

村瀬洋（名古屋大学大学院情報学研究科・教授）

14:20 「認知モデルによる行動知能の表現とその応用」

三輪和久（名古屋大学大学院情報学研究科・教授）

14:50 「新しい運転評価の実現に向けて」

井上聡（トヨタ自動車株式会社先進安全性能開発部・グループ長）

15:20 全体討議

16:00 サイトビジット（関係者のみ）

17:00 交流会@シェジロー（事前申込制／有料）



NICまでのアクセス
地下鉄名城線名古屋大学駅
3番出口から徒歩2分

制御工学的モデルと
認知科学的モデルの融合

行動知能の
形式化

人と機械の協調行動/
相互成長/合意形成

人と共生する
知能化機械



WebページURL（下記QRコードからも）

http://www.suzlab.nuem.nagoya-u.ac.jp/?page_id=1187



問合せ先

名古屋大学未来社会創造機構・平岡
toshihiro.hiraoka@mirai.nagoya-u.ac.jp