

# 金沢大学・北陸先端科学技術大学院大学 第3回 共同シンポジウム

2024年7月29日(月) 13:30-17:25

《シンポジウムテーマ》 **AI**



## <プログラム>

13:30- 共同シンポジウムの趣旨説明、講演者の紹介 等

13:35- 開会挨拶 北陸先端科学技術大学院大学 寺野 稔 学長

13:40- 講演①

### 無人移動ロボットによる過酷な環境への挑戦

池 勇勳 准教授 北陸先端科学技術大学院大学 人間情報学研究領域



14:30- 講演②

### 市街地自動運転の認識技術と実証実験の 取り組みについて

米陀 佳祐 准教授 金沢大学 融合研究域 融合科学系



15:15-15:45 休憩

15:45- 講演③

### AIを用いた戦略的次世代型橋梁点検支援 システムの開発

藤生 慎 准教授 金沢大学 融合研究域 融合科学系



16:35- 講演④

### マルチモーダルインタラクション研究の 展開と課題

岡田 将吾 准教授 北陸先端科学技術大学院大学 人間情報学研究領域



17:20- 閉会挨拶 金沢大学 和田隆志 学長

■ 終了後～18時位まで 研究者間の歓談時間



会場：北陸先端科学技術大学院大学 小ホール

(マテリアルサイエンス系講義棟 1階)

★オンラインにて同時配信 (ハイフレックス開催)

事前申込必要

●参加申込みは下記フォームから

<https://forms.office.com/r/Jt332kgkih>



<対象>  
両大学の  
教職員・学生

[お問合せ] 北陸先端科学技術大学院大学 研究推進課 学術研究推進係 <<参加申込用QRコード>>

TEL:0761-51-1907

E-mail: suishin@ml.jaist.ac.jp

2024年7月29日（月）13:30-17:25

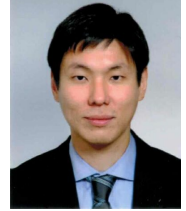
## 《シンポジウムテーマ》 AI

オンライン  
参加可能

## ＜講演概要＞

## 13:40- 無人移動ロボットによる過酷な環境への挑戦

本講演では、人の立ち入りが困難な過酷な環境条件における一部AI技術を応用した無人移動ロボットの運用に関する研究事例を紹介する。具体的には、遠隔操作による水中無人化施工作業支援システムの一環として遂行している超音波カメラによる水中マッピング技術や、除雪車の自動運転のための基盤技術となる冬期間の積雪環境及び不整地環境における移動ロボットの運動生成技術等を紹介する。

池 勇勲准教授  
(JAIST)

## 14:30- 市街地自動運転の認識技術と実証実験の取り組みについて

次世代のモビリティとして市街地向け自動運転の研究開発や実用化を目指した取り組みが進められている。自動運転ではLiDARやカメラ、ミリ波レーダ、GNSSなどの異なるセンサを統合して環境の変化にロバストな交通環境の理解が求められている。本講演では金沢大学の研究グループが実施している実証実験を事例としながら、悪環境下での認識技術の実現に関連した周辺環境認識技術について紹介する。

米陀 佳祐准教授  
(金沢大学)

## 15:45- AIを用いた戦略的次世代型橋梁点検支援システムの開発

日本のインフラメンテナンス分野は、人材不足、財源の不足、技術力の不足の3つの不足に見舞われており、今後継続的に、莫大な数の橋梁を対象として近接目視点検を行うことには限界がある。そこで、AI、ICT、IoTなどを活用した新しい点検手法の構築が急務である。そこで、本講演では、戦略的次世代型点検支援システムについて紹介する。

藤生 慎准教授  
(金沢大学)

## 16:35- マルチモーダルインタラクション研究の展開と課題

本講演では、人與人、人とシステム、人と機械の相互作用（インタラクション）において観察される非言語行動および言語を含むマルチモーダル情報を手掛かりに、個人の内面状態や認知状態、スキル・性格といった個人特性を推定するマルチモーダルインタラクションモデリングに関する研究事例を広く紹介する。また、この技術の応用可能性と課題について議論する。

岡田 将吾准教授  
(JAIST)

会場：北陸先端科学技術大学院大学 小ホール

(マテリアルサイエンス系講義棟 1階)

★オンラインにて同時配信（ハイフレックス開催）

●参加申込みは下記フォームから

<https://forms.office.com/r/Jt332kgkih>

《参加申込用QRコード》

【お問合せ】北陸先端科学技術大学院大学 研究推進課 学術研究推進係

TEL:0761-51-1907

E:mail : suishin@ml.jaist.ac.jp