

第4回

AI ロボット駆動科学研究会

実施レポート

< 2025.11/14 開催 >

AI ロボット駆動科学イニシアティブ事務局

2026.01.10 発行

開催概要

- 日時： 2025年11月14日（金）13:00~18:00
- 会場： 東京大学本郷キャンパス 11号館 Haseko Kuma hall
- 主催： ・一般社団法人 AI ロボット駆動科学イニシアティブ
・JST ムーンショット型研究開発事業「人と融和して知の創造・越境をする AI ロボット」
- 協賛： ・OMRON SINIC X Corporation（懇親会協賛）

■ プログラム

時刻	プログラム	備考
12:30	開場	
13:00	◆第一部 招待講演	
	開会挨拶	牛久 祥孝
	招待講演 01	尾形 哲也 「オープンなロボット基盤モデルへの取り組みと今後の展望」
	招待講演 02	神田 元紀 「当会の紹介と AI ロボット駆動科学イニシアティブに期待すること」
	招待講演 03	丸山 隆一 「(メタ)科学コミュニケーターからみた AI for Science の同床異夢」
	<休憩 20分>	
	招待講演 04	山田 涼太 「ライフサイエンス研究への AI エージェント活用」
	招待講演 05	石隈 徹 「国際標準 OPC UA (IEC62541) のラボ機器への展開」
	招待講演 06	小平 紀生 「ロボット産業の発展経緯と現状の課題」
	<休憩 20分>	
16:20	◆第二部 パネルディスカッション	
	イントロダクション	モデレーター：牛久 祥孝
	パネル討論	パネリスト：神田 元紀・丸山 隆一・山田 涼太・石隈 徹・小平 紀生・松嶋 達也
	閉会挨拶	吉川 成輝
17:30	◆ 第三部 懇親会	
	懇親会	軽食&ドリンク付き Supported by OMRON SINIC X Corporation
19:00	閉会	

■ 登壇者

- ▶ 尾形 哲也（一般社団法人 AI ロボット協会 理事長／早稲田大学教授）
- ▶ 神田 元紀（一般社団法人ラボラトリーオートメーション協会 代表理事／東京科学大学教授）
- ▶ 丸山 隆一（メタサイエンス研究会）
- ▶ 山田 涼太（Science Aid 株式会社 代表取締役）
- ▶ 石隈 徹（一般社団法人 日本分析機器工業会 技術委員会 調査小委員会 シニア・アドバイザー）
- ▶ 小平 紀生（一般社団法人 日本ロボット学会 名誉会長／一般社団法人 日本ロボットシステムインテグレータ協会 参与）
- ▶ 松嶋 達也（一般社団法人 AI ロボット協会 CTO／東京大学特任助教）

■ 実施報告書

イベント全体概要

2025年11月14日、東京大学本郷キャンパス Haseko Kuma hall において「第4回 AI ロボット駆動科学研究会」を開催した。本研究会は、AI とロボットの融合による研究プロセスの変革（AI ロボット駆動科学）の推進を目的に、アカデミアおよび産業界の実務者が最新動向と課題を共有し、今後の連携可能性を議論する場として企画された。当日は先着定員となる約 100 名が来場し、ロボット基盤モデル、研究自動化の施設共用、メタサイエンス、ライフサイエンスでの AI エージェント活用、国際標準 OPC UA のラボ展開、産業ロボット史と今後の課題まで、幅広い論点が提示された。終盤のパネルディスカッションおよび懇親会では、立場の異なる参加者同士の質疑・交流が活発に行われ、団体間協調と社会実装加速に向けた具体的な論点が浮き彫りになった。



第1部：招待講演

1. アカデミアセッション

1-1. 「オープンなロボット基盤モデルへの取り組みと今後の展望」：尾形 哲也 氏（一般社団法人 AI ロボット協会 理事長／早稲田大学 教授）

尾形氏は、AI ロボット協会（AIRoA）が進めるロボット基盤モデル構築に向けた取り組みとして、データ収集の活動状況と研究の最新動向を紹介した。ロボット分野における基盤モデルの実現には、多様な実環境データの蓄積と、オープンな形での研究開発エコシステム形成が重要であるとの問題意識が提示され、今後の展望としてコミュニティ連携の拡大が示された。

1-2. 「研究を自動化する AI・ロボット施設の整備と共用利用による研究者の支援環境の構築」：神田 元紀 氏（一般社団法人ラボラトリーオートメーション協会 代表理事／東京科学大学 教授）

神田氏は、双腕ロボット「まほろ」を活用した自動化研究施設の事例を取り上げ、研究作業の自動化を実現する設備整備と運用の実際を具体的な成果とともに紹介した。加えて、研究者がこれらの施設・設備を共用利用できる仕組みづくりが、分野横断の研究推進や人材不足への対応において重要であると述べ、研究支援環境としての“共用インフラ化”の必要性を強調した。

1-3. 「(メタ)科学コミュニケーターからみた AI for Science の同床異夢」：丸山 隆一 氏 (メタサイエンス研究会)

丸山氏は、「AI for Science」を取り巻く現状を、(メタ)科学コミュニケーターという独自の立場から整理し、関係者間で目指す姿や前提が必ずしも一致していない点を批判的に捉えた。コミュニティが拡大する中で、期待値や目的の“ずれ”を可視化し対話を設計することが、今後の健全な発展に不可欠であるとして、議論の枠組みづくりに関する提言がなされた。

2. 産業界セッション

2-1. 「ライフサイエンス研究への AI エージェント活用」：山田 涼太 氏 (Science Aid 株式会社 代表取締役)

山田氏は、バイオ実験領域における AI エージェント活用の事例を紹介し、研究現場での実装が進む最新動向を共有した。あわせて、実験自動化に関するコンペティションなど、技術検証と普及を加速させる取り組みも提示され、現場起点での導入・評価の重要性が示された。

2-2. 「製造オートメーションで普及している国際標準 OPC UA (IEC62541) のラボ機器への展開」：石隈 徹氏 (一般社団法人 日本分析機器工業会 技術委員会 調査小委員会 シニア・アドバイザー)

石隈氏は、製造領域で広く普及している国際標準規格「OPC UA (IEC62541)」をラボ機器へ展開する動きとして、「LADS OPC UA」の概要と狙いを解説した。ラボ機器の相互接続性を高めることにより、機器連携・データ連携が進み、研究自動化の実装速度や拡張性が高まる可能性が示され、標準化がもたらす将来的なインパクトが論じられた。

2-3. 「ロボット産業の発展経緯と現状の課題」：小平 紀生 氏 (一般社団法人 日本ロボット学会 名誉会長)

小平氏は、産業用ロボットの発展史を俯瞰しながら、現状で直面する課題と、今後解決すべき論点を大局的に整理した。技術進歩の積み重ねによって産業ロボットが社会実装されてきた過程を踏まえつつ、次の発展段階に向けて克服すべき課題が存在することを示し、研究・産業双方にとっての示唆を提示した。

第2部：パネルディスカッション

第2部では、モデレーターに牛久 祥孝氏を迎え、登壇者全員（松嶋 達也氏、神田 元紀氏、丸山 隆一氏、山田 涼太氏、石隈 徹氏、小平 紀生氏）がステージに上がり、会場からの質問も交えたパネルディスカッションを実施した。

議論では、アカデミアと産業界それぞれの立場から、「団体間の協調」をいかに設計するか、また「AI ロボット 駆動科学の未来像」をどう共有するかが中心テーマとなった。標準化、研究インフラの共用、データ・モデルのオープン化、現場実装を進めるための評価の枠組みなど、複数の論点が交差し、予定時間を超えるほど活発な意見交換が行われた。

第3部：懇親会

第3部では、同会場ラウンジにて懇親会を開催した。登壇者と参加者が直接交流し、講演内では扱いきれなかった疑問点の深掘りや、新たなコラボレーションの可能性に関する議論が生まれるなど、ネットワーキングの場として大いに盛り上がった。