

## 機械工学委員会ロボット学分科会(第26期・第4回) 議事要旨

1. 日時：令和6年12月16日(月) 9:00~11:00
2. 会場：日本学術会議6-A会議室(1) 及びオンライン(ハイブリッド開催)

出席者(対面)：田中真美(副委員長)、浅間一、新井史人(委員長)、山西陽子(幹事)、吉田英一(幹事) (5名、敬称略)

出席者(オンライン)：城山英明、永井由香里、光石衛、荒木稚子、鈴木健嗣、古江美保、増澤徹、宮崎久美子(8名、敬称略)

欠席者：池浦良淳、井村順一、竹内昌治、長井志江(4名、敬称略)

### 3. 配布資料

- 資料 26-4-1 第26期第4回機械工学委員会ロボット学分科会議事次第
- 資料 26-4-2 第26期第3回機械工学委員会ロボット学分科会議事要旨
- 資料 26-4-3 【参考】意思の表出説明資料(磯副会長総会資料抜粋)
- 資料 26-4-4 別紙様式1(申出書) ver.1
- 資料 26-4-5 申出書「別紙様式1」の記載要領
- 資料 26-4-6 2020年提言ファイル
- 資料 26-4-7 吉田先生講演資料

### 4. 議題

#### 1) 前回議事要旨の確認

- ・ 第26期 第3回機械工学委員会ロボット学分科会議事要旨を確認した。  
(資料 26-4-2)

#### 2) 話題提供1

- ・ 吉田英一先生(東京理科大学先進工学部機能デザイン工学科教授)より、「人型システム全身運動のデータ駆動による学習と生成に向けてー最近のロボティクス国際会議に参加して」と題して、ロボティクス関連の接触運動を含めた国内外会議での最近の研究動向及び学習・AIやヒューマノイドロボットの研究動向などについて話題提供をいただき、意見交換を行った(資料 26-4-7)。

#### 3) 提言へ向けての意見交換

- ・ ロボット教育、ELSI、身体能力の拡張等の意見が出された。総花的になら

ずポイントを絞った上での議論が大切という意見も出された。

- 過去にロボット学分科会により提出された提言の過去資料(資料 26-4-6)を参考にしながら、今後の提言提出に向けたスケジュールについて(資料 26-4-3, 4, 5)を参考にしながら確認を取った。
- 今後予定されている第5回(1/7)、第6回(2/18)、第7回(3/17)での分科会において、2～3月にストーリーを立て、4～5月で不足分を補い、7～8月で纏めて9月頃までに提出するスケジュール案の検討を行った。
- まずは各委員より提言に向けての簡単な文章(各分野の課題等)を2024年12月27日頃までにご提出頂き、2025年1月7日に開催される第26期第4回分科会において意見交換を行うこととなった。

#### 4) その他

- メールアドレスの共有の承認及び意見の表出に向けてのロボット学分科会の Slack を立ち上げることが承認された。