

2026 年 2 月 20 日(金)

UTmobI フォーラム開催のご案内



主催：東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構

東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構（UTmobI）は、学内の8部局が連携し、自動運転を中心とした革新的なモビリティ研究を行う研究組織です。柏キャンパスを主なフィールドとして活動し、イノベーションのデザイン・ビッグデータ解析・ヒューマンインタフェース(HMI)の基礎研究を推進し、学の連携・融合によるモビリティ・イノベーションに資する知の体系化と地域社会実装を推進しています。

今年度は、柏の葉地区で特定自動運行(レベル 4 自動運転)が開始されました。フォーラムでは、主に自動運転開発に関わった UTmobI に所属するメンバーによる最新の研究活動をご紹介します。

ご多忙中とは存じますが、企業・地方公共団体・公設試験研究機関・大学・産業支援機関等の幅広い方々に、奮ってご参加いただきますようご案内申し上げます。

日 時	2026 年 2 月 20 日(金) 【受付開始】9:30 【フォーラム】10:00-17:10
場 所	オンサイトとオンラインのハイブリッド開催 東京大学柏の葉キャンパス駅前サテライト 1階多目的ホール 〒277-0871 千葉県柏市若柴178-4-4 https://www.satellite.u-tokyo.ac.jp/accessmap/
定 員	オンサイト(50 名程度)、オンライン(定員なし) *オンサイトでの参加希望者が多い場合は、抽選とさせていただきます
参 加 費	無料
資 料 代	無料 *資料については参加お申込みの方に追ってご連絡いたします
お申込み	参加ご希望の方は下記 Web ページか左の QR コードからお申込みください モビリティ・イノベーション連携研究機構ホームページ: https://utmobi.u-tokyo.ac.jp/ 【参加申込締切】 2026 年 2 月 13 日(金)



プログラム

10:00-10:10	開講挨拶 年吉 洋 東京大学生産技術研究所 所長
10:10-10:50	大口 敬 東京大学モビリティ・イノベーション連携研究機構長・生産技術研究所 教授 「新たなモビリティ社会に向けたモビリティ・イノベーション」
当機構とその関連活動概要の紹介と、モビリティ技術やモビリティ社会の過去の経緯を整理する。その上で、膨大なデータや情報社会、人工知能や自動化技術などの進展、一方で地球規模の課題や日本でも顕著な大都市化、過疎化、少子高齢化などの社会課題を踏まえて、モビリティ・イノベーションの実相と、そこに秘められた可能性を論ずる。	
10:50-11:30	中野 公彦 東京大学生産技術研究所 ハーモニック・モビリティ研究センター長 教授 「柏の葉地区におけるレベル4自動運転の実装」
2019 年 11 月から東京大学柏キャンパスと柏の葉キャンパス駅間のシャトルバスルートで自動運転(レベル 2 運用)サービスの実証実験を行ってきたが、経済産業省・国交省事業を通じて技術開発を行い、2026 年 1 月よりレベル 4 自動運転サービスを行うことになった。その経緯と概要を説明する。	
11:30-13:30	～ 昼休み ～ 自動運転バスの試乗 (オンサイト参加者限定)

13:30-14:10	鳥海 梓 東京大学 生産技術研究所 特任准教授 「自動運転と歩行者が共存する街路空間を目指して～ITS R&R フィールドで探る、街路幾何構造と交通運用の果たす役割～」
自動運転をはじめとするモビリティ技術が進展する一方で、歩行を基本とした「人」中心の空間づくりの重要性が認識されてきている。自動運転車が歩行者をはじめとする「人」中心の街路空間の利用者の一員として安全に通行するためには、どのような街路構造や交通運用が望ましいのか。本講演では、横断歩道とバス停周辺に焦点を当て、東京大学柏キャンパス ITS R&R フィールドでの実験を紹介する。	
14:10-14:50	塚田 学 東京大学 大学院情報理工学系研究科 准教授 「協調型 End-to-End 自動運転が拓くモビリティ社会の未来」
自動運転技術は、AI が認知から操作までを一貫して担う End-to-End(E2E)型へと進化しています。本講演では、車両単独の限界を超え、通信(V2X)による「協調」がもたらす安全性と快適性の向上について解説します。インフラ連携や人との共存を見据えた、次世代モビリティ社会に向けた最新の研究成果と展望を紹介します。	
14:50-15:30	水谷 司 東京大学 生産技術研究所 准教授 「車載型地中レーダー・LiDAR による道路地下空間の三次元可視化―八潮市道路陥没事故を踏まえて―」
昨年発生した八潮市の道路陥没事故に代表されるように、老朽化したインフラに起因する道路陥没事故は重大な社会課題となっている。本講演では、その強力な対策となりうる車載型地中レーダーおよび LiDAR を用いた広域・高頻度な地下の三次元可視化技術の最新動向について紹介する。	
15:30-15:40	休憩
15:40-16:20	深尾 隆則 東京大学 大学院情報理工学系研究科 教授 「交差点周辺における協調型自動運転」
道路インフラである信号機にカメラ等のセンサを取り付け、交差点周辺の自転車や歩行者の移動予測を行うことにより、交差点に進入する自動運転車と衝突する可能性がある事象を検知し、自動運転車に通信により情報共有することで衝突を防ぐ協調型自動運転に関する研究やその関連研究を紹介する。	
16:20-17:00	山川 雄司 東京大学 生産技術研究所 准教授 「高速ロボットからモビリティへ:高速ビジョンが創る未来」
高速ビジョンを用いた知能システムとして、これまで高速ロボットの開発とその応用を進めてきた。本講演では、それらの高速ロボットについて紹介した後、新たに研究開発を進めている高速ビジョンのモビリティ応用について紹介する。特に、複数台の高速ビジョンを用いたリアルタイムでの環境認識技術等について概説する。	
17:00-17:10	閉講挨拶



ITS R&R 実験フィールド



非接触給電装置



協調型システム路側機



自動運転バス

アクセス

- 東京大学柏の葉キャンパス駅前サテライト1階多目的ホール

駐輪場、駐車場はありません。

近隣の施設の駐車場等をご利用ください。

