

# 金沢大学 高度モビリティ研究所 成果報告会

令和7年3月26日(水) 13:00~16:00

【開催方法】ハイブリッド形式(対面およびオンライン)

【現地会場】金沢大学自然科学本館 AV講義室

主催: 金沢大学 高度モビリティ研究所

13:00~13:05

開会

13:00~13:05

開会の挨拶

高度モビリティ研究所 所長 立矢 宏

13:05~14:15

成果報告第1部

13:05~13:25

「自動運転に関する金沢大学のこれまでの取り組みとその社会実装に向けた(株)ムービーズの取り組み」  
副所長 菅沼 直樹

13:25~13:45

「自動運転における仮想環境を活用した認識技術の評価事例の報告」  
准教授 米陀 佳祐

13:45~14:05

「市街地自動運転における認識技術の事例紹介」  
助教 福田 有輝也

14:15~15:00

基調講演

「AIは何を見ている？」

～映像からの物体認識における判断根拠の可視化とその活用～

講演概要: 深層学習は画像認識分野において高い性能を達成し、認識する際の判断根拠の説明性について注目が集まっている。その中で、視覚的説明は人が深層学習の判断根拠を理解しやすいような形で可視化できるだけでなく、認識精度を向上させたり、人の知見を深層学習に導入したりできる。本講演では、深層学習モデルの判断根拠の視覚的説明について紹介し、人の知見を取り入れる仕組みも合わせて紹介する。

中部大学 教授 山下 隆義



15:00~15:10

休憩

15:10~15:50

成果報告第2部

15:10~15:30

「走行路面状態を測定可能なインテリジェントタイヤの開発」 所長 立矢 宏

15:30~15:50

「自動運転向け周囲環境認識用実時間組込み AI システムの高精度・低電力化」  
准教授 深山 正幸

15:50~16:00

閉会

15:50~16:00

閉会の挨拶

金沢大学理事 中村 慎一



ADMORE  
高度モビリティ研究所  
Advanced Mobility Research Institute

お申し込み方法: 下記URLのお申し込みフォームからお申し込みください。

<https://forms.gle/GfiGLN9oRAuy9Dbd6>

(右側のQRコードからもアクセスいただけます)

オンライン参加の方にはアクセス先をメールでご連絡いたします。

お問い合わせ先: 成果報告会事務局 admore@se.kanazawa-u.ac.jp

