



私の研究が未来を変える

## 第5回GCLSプレゼンコンペティション

2025年3月15日（土） 13:00-17:00  
東京大学本郷キャンパス

# スケジュール

2025年3月15日（土） 13:00-17:00

12:45	開場
13:00	開会式
13:15	プレゼンテーション①
	1. 田北 陽士 AIとの身体融合による運動学習効率化の研究
	2. 高下 修聡 身体化から変身へ：メタバースのアバター文化を起点とする非ヒト型身体の社会的・工学的設計論
	3. 近藤 佑亮 Charting New Waters: Revolutionizing Ship Finance with an AI-Native Order Management System
	4. 樺 俊介 手軽で楽しいモバイル内視鏡トレーニングシステム“MyEndoscope”の開発
14:25	休憩
14:35	プレゼンテーション②
	5. 乗濱 駿平 日常のストレス解消を支援するチャットインタフェースの開発
	6. 栗林 雅希 PathFinder：視覚障害者のための事前準備した地図を必要としない案内ロボット
	7. 松井 大輔 自然言語処理を用いたグリーンウォッシュの検知
	8. Vishal Chauhan Transforming Urban Interactions: A Human-Centric Approach to Shared Spaces for Pedestrians and Autonomous Vehicles
15:50	休憩
16:05	講演
16:20	授賞式・審査員講評
17:00	閉会

# ご案内

## ご参加の皆様へ

### 【プログラム・抄録集】

電子媒体をWebサイト (<https://gcls.jp/competition2025/>) で配布いたします。

## 発表募集要項

### ■ テーマ：私の研究が未来を変える

自分自身の研究テーマや研究成果に関する、社会との繋がりを意識した発表を募集します（参考：GCLSの理念）。発表内容は学会、論文誌等で既報のものでも構いません。発表内容の例は、過去のプレゼンコンペティションの発表タイトル・抄録や、過去の受賞者の寄稿記事を参照ください。

### ■ 応募資格

学部生・大学院生・若手研究者（学位取得後8年未満）

※所属大学・機関等は問いません。

### ■ 発表応募スケジュール

- 応募〆切：2025年2月14日
- 採択通知：2025年2月17日

### ■ そのほか

- 当日は会場（東京大学本郷キャンパス構内）にてご発表いただきます。  
※感染症の拡大状況により変更の可能性あり
- 発表時間は8分間を予定していますが、発表者数によっては変更の可能性がります。
- 発表応募者多数の場合はタイトルおよび抄録の内容により審査を行ないます。

### ■ 表彰

- ソーシャルICT賞（最優秀賞、副賞：賞金20万円）
- 審査員特別賞（副賞：賞金10万円）

※受賞者はコンペティションから1年間を目安にフォローアップ、支援を行ないます。（研究の進捗について、報告を求める場合があります。）

# プログラム

## 開会式

会長挨拶

審査員紹介

東京大学知能社会国際卓越大学院プログラムのご紹介 鶴岡慶雅さま

評価方法説明

## プレゼンテーション①

田北 陽士 「AIとの身体融合による運動学習効率化の研究」

高下 修聡 「身体化から変身へ：メタバースのアバター文化を起点とする  
非ヒト型身体の社会的・工学的設計論」

近藤 佑亮 「Charting New Waters: Revolutionizing Ship Finance with an AI-Native  
Order Management System」

樺 俊介 「手軽で楽しいモバイル内視鏡トレーニングシステム  
“MyEndoscope”の開発」

## プレゼンテーション②

乗瀨 駿平 「日常のストレス解消を支援するチャットインタフェースの開発」

栗林 雅希 「PathFinder：視覚障害者のための事前準備した地図を必要としない  
案内ロボット」

松井 大輔 「自然言語処理を用いたグリーンウォッシュの検知」

Vishal Chauhan 「Transforming Urban Interactions: A Human-Centric Approach  
to Shared Spaces for Pedestrians and Autonomous Vehicles」

## 講演

浅見徹さま

## 授賞式・審査員講評

各賞授与・講評

全体講評

## 閉会式

閉会挨拶 中田登志之さま

## 審査・賞

### 審査員（50音順）

浅見 徹

株式会社国際電気通信基礎技術研究所 代表取締役社長

澁谷 遊野

東京大学大学院情報学環 准教授

鈴木 茂樹

株式会社横須賀テレコムリサーチパーク 代表取締役社長

鶴岡 慶雅

東京大学大学院情報理工学系研究科 教授

中田 登志之

東京大学 名誉教授

### 賞

ソーシャルICT賞（最優秀賞） 副賞 賞金20万円

審査員によるルーブリック評価が最も高い発表に贈呈

審査員特別賞 副賞 賞金10万円

審査員によるルーブリック評価の「総合評価」が最も高い発表に贈呈

## 抄録

---

発表①

### AIとの身体融合による運動学習効率化の研究

田北 陽士（東京大学大学院情報理工学系研究科）

---

融合身体という、VR空間で教師と学習者が同一身体を使用する身体スキル伝達手法において、教師の動作を生成するAIモデルを構築した。融合身体では学習者一人に対し指導者が一人必要であり、さらに指導者にはVRへの習熟が求められるため、融合身体の社会的普及には課題がある。この問題に対し、人間が運動教示を行ったデータをもとに機械学習を用いて教師のAIモデルを構築し、教師AIと融合した際の運動学習効率を評価した。その結果、教師AIが学習者の習熟度に応じて動作を調整することで運動学習が促進され、人間の教師と融合して運動学習を行った場合と同等の学習効率を実現した。

---

発表②

### 身体化から変身へ：メタバースのアバター文化を起点とする非ヒト型身体の社会的・工学的設計論

高下 修聡（東京大学大学院学際情報学府）

---

メタバースの隆盛に伴い、自らの姿を編集し「なりたいものになる」文化 - アバター文化が華を開かせている。この世界における新たな身体の可能性が、自らと構造的に異なる身体への「変身」である。本研究では、自らの身体を自在に操作・感覚を伴って「変身」させる技術を確立することを目指す。そのために、形成的研究として、メタバースにおける「変身」の実践とその課題について質的調査を行う。それを踏まえ、「変身」感覚の生起のために工学的に重要な課題である、異なる身体への操作と、異なる身体からのフィードバックの設計に取り組む。これらを通して得られた知見から、実社会変革のための非ヒト型身体の設計論を構築していく。

---

発表③

## Charting New Waters: Revolutionizing Ship Finance with an AI-Native Order Management System

近藤 佑亮（東京大学大学院情報理工学系研究科 / Noahlogy 株式会社）

---

In shipbuilding and repair, an AI-native order management system leverages automation and predictive analytics to transform project outcomes. This intelligent platform automates routine workflows and uses machine learning models to forecast project needs and risks. In doing so, it streamlines operations and enables proactive decision-making.

The result is improved efficiency: shorter project timelines, reduced cost overruns, and greater real-time visibility into every phase of construction or maintenance. Such enhancements not only accelerate delivery and increase transparency but also strengthen financial performance and risk control. In turn, these advances elevate the attractiveness of ships as an asset class by reducing operational uncertainties. Shipowners can thereby secure financing more readily, as lenders gain confidence in the predictable schedules and enhanced oversight facilitated by AI-driven order management.

---

発表④

## 手軽で楽しいモバイル内視鏡トレーニングシステム“MyEndoscope”の開発

樺 俊介（東京慈恵会医科大学内視鏡医学講座）

---

内視鏡は胃・大腸などの消化管の検査や低侵襲治療に不可欠な診療機器となっているが、その検査及び治療の効果は医師の技量に大きく左右される。しかし、多忙な業務の合間で煩雑な準備を伴う内視鏡の練習機会の確保は難しく、我々が日本と米国の医師を対象に実施したサーベイでは、約7割の医師が必要な練習回数を満たせていない。MyEndoscopeは、スマートフォン/PC上で動作するVRアプリと、内視鏡操作のセンシング機構を有した携帯型コントローラを組み合わせた内視鏡用トレーニング機器で、場所や時間に縛られない高品質な練習機会を提供する。これにより、医師の練習機会を補い、技術格差を解消することで、より安全な医療の実現を目指す。

---

発表⑤

日常のストレス解消を支援するチャットインタフェースの開発

乗瀆 駿平（東京大学大学院学際情報学府）

---

日々の生活の中で、人は職場での失敗や家族との関係性などからストレスを抱える。適切に解消できないと、メンタルヘルスの悪化や身体的不調につながるが、多くの人は「相談するほどではない」とケアを後回しにしがちである。

本研究では、スマートフォン上で気軽にストレスを吐き出せるチャットインタフェースを設計・開発した。さらに、吐き出したストレスを「爆発」させることで解消を実感できる仕組みを実装し、その効果を確認した。

本研究を通じて、日常的に使いやすく、実際にストレス軽減も期待できるデジタルツールの設計を探求することで、誰もが無理なくこころの健康を保てる社会の実現を目指す。

---

発表⑥

PathFinder: 視覚障害者のための事前準備した地図を必要としない案内ロボット

栗林 雅希（早稲田大学大学院先進理工学研究科）

---

視覚障害者にとって目的もなく新しい場所を単独で歩いて楽しんで探索することは困難である。既存の視覚障害者のための案内システムも移動中に周囲の情報を提供するが、事前に準備された地図や自己位置推定のためのインフラが必要であり、多くの場所で使用できない。我々は視覚障害者用の案内ロボットを地図がなくても走行できるように改良し、さらにマルチモーダル言語モデルと統合することで様々な場所で探索を可能とするシステムを開発した。5名の視覚障害者を対象に科学博物館で実験を行い、システムのニーズやユーザーの好みに基づいて周囲を3つの詳細レベルで説明する必要があること等が明らかになった。



---

発表⑦

## 自然言語処理を用いたグリーンウォッシュの検知

松井 大輔 (東京大学大学院工学系研究科)

---

企業の持続可能性が求められる現在、欺瞞的な環境主張であるグリーンウォッシュが増加している。そのため、たとえば消費者は、本当に環境に良い製品を選択することが難しい。そこで、本研究では、自然言語処理 (NLP) を用いることで企業の環境主張がグリーンウォッシュかどうかを評価する手法を構築した。NLPを用いることで、大量かつ多種多様な環境主張を、専門性がない人でも簡単に検知できるようになる。また、実際の企業の環境主張を例として評価を行った結果をもとに、手法の有用性や限界、現実世界への実装方法を提案する。

---

発表⑧

## Transforming Urban Interactions: A Human-Centric Approach to Shared Spaces for Pedestrians and Autonomous Vehicles

Vishal Chauhan (The University of Tokyo, Department of Creative Informatics)

---

Urban environments are evolving as autonomous vehicles redefine mobility. This presentation introduces the Smart Pole Interaction Unit (SPIU)—a human-centric framework that reimagines shared spaces between pedestrians and AVs to transform urban interactions. Our approach addresses coexistence challenges in complex urban settings by integrating innovative safety measures, trust-building strategies, and inclusive eHMI integration principles. We showcase case studies, user feedback, and future prototype evaluations demonstrating enhanced pedestrian safety, improved communication, and a more sustainable urban ecosystem for society.

## 第5回GCLSプレゼンコンペティション運営委員一覧

主催：グローバルクリエイティブリーダーズソサエティ（GCLS）

### 大会長

荒川 清晟 GCLS会長

### 運営委員長

松本 啓吾 東京大学大学院情報理工学系研究科・GCLS理事

### 運営委員

大野 昴紀 東京大学大学院医学系研究科・GCLS理事

竹内 雅樹 東京大学大学院工学系研究科・GCLS理事

野寄 修平 GCLS副会長



---

2025年3月15日発行

第5回GCLSプレゼンコンペティション プログラム・抄録集

編集・発行 グローバルクリエイティブリーダーズソサエティ

本書に記載された著作物の翻訳・転載・データベースへの取り込み、及び送信に関する許諾管理は、グローバルクリエイティブリーダーズソサエティ事務局が保有します。

本書に掲載されたすべての記事内容は、グローバルクリエイティブリーダーズソサエティ事務局の許可なく転載・複写することはできません。

本書に関するお問い合わせ：グローバルクリエイティブリーダーズソサエティ事務局

Mail: [office@gcls.jp](mailto:office@gcls.jp)