

日本機械学会 2018 年度年次大会 市民フォーラム
意味的価値と機能的価値の関係性のデザイン
ー機械工学の新たなチャレンジャー

企画： 日本機械学会関西支部

日時： 2018 年 9 月 9 日（日） 13：00～17：00

場所： 関西大学千里山キャンパス 第 4 学舎 4 号館 3 階 4301 教室
 大阪府吹田市山手町 3 丁目 3 番 35 号 TEL. 06-6368-1121（大代表）
<http://www.kansai-u.ac.jp/global/guide/mapsenri.html>

趣旨： 21 世紀にはいつて世界企業の時価総額ランキングは大きく変化し、上位の顔ぶれは重厚長大産業から情報産業とソフトしました。たとえば、米トップであるアップルの時価総額は、日本のトップ 10 の時価総額の合計に匹敵します。社会で求められる価値が多様化するとともに、モノの意味的な価値や使用価値を重視した製品やサービスやコトづくりに関連づけるビジネスは今後もダイナミックに展開すると予想されます。一方で、機械工学はモノの機能的な価値を高める技術を蓄積し、数百万点におよぶ部品で構成される複雑なシステムを創り出すこともできるようになりました。今後は、高度化・複雑化したシステム内の情報を意味的な価値や使用価値とダイレクトにつなぐしくみが、産業構造の再構築とともに進展していくでしょう。今回のフォーラムでは情報学、再生医療、基盤産業の最先端分野における価値創造に関する取り組みを紹介いただき、その関係性を俯瞰できればと考えています。

プログラム

【司会】 松原 厚（京都大学）

時間	題目・内容	講師
13:00～ 13:05	開催挨拶・今日のねらい	関西支部 支部長 田中 正夫 (大阪大学)
13:05～ 13:55	「やさしい AI, 人間の言語 (オノマトペ), 認知, 感性から人の主観をとりいれた設計のアプローチ」 人工知能とは何かについてわかりやすく説明します。また、人工知能が人と共存する上で重要な「感性」を人工知能に持たせる取り組みについて紹介します。私たちが感じたことを直感的に表現するとき用いるオノマトペがなぜ重要なのか、人工知能の開発を通してわかる人の認知能力など、お伝えしたいと思います。	電気通信大学 大学院情報理工学研究所 情報学専攻 教授 坂本 真樹 氏
13:55～ 14:45	「不便とは？ー新たな価値のデザイン」 不便だからこそ得られる効用のことを不便と呼びます。ちょっとしたバリアがあって移動には不便なデイクアセンターが評判です。凸凹にしてあって真っ直ぐカケッコには不便な園庭では園児が生き活きとします。便利にするだけのデザインでは足りないようです。不便を通じて、単純に「便利になれば良い」という以外の、人工物と人間のかかわり方を考えてみましょう。	京都大学 デザイン学リーディング大学院 特定教授 川上 浩司 氏
休憩		
14:55～ 15:45	「再生医療におけるコトづくり」 生物化学工学の観点から、細胞製造を介する新産業分野の将来について俯瞰します。特に、再生医療分野における工学の役割とモノづくり（製造技術）、ルールづくり（規制）、ヒトづくり（人材育成）からなるコトづくりについて紹介したいと思います。	大阪大学 大学院工学研究科 生物工学コース 教授 紀ノ岡 正博 氏
15:45～ 16:35	「火力発電用ガスタービンにおける機能設計」 再生エネルギー増加とともに、火力発電用ガスタービンに求められる機能が変化する中で、その機能を実現する設計プロセスを紹介します。	三菱日立パワーシステムズ(株) 執行役員 ターボマシナリー本部 副本部長 正田 淳一郎 氏
16:40～ 17:00	総括	関西支部 副支部長 伊藤 宏幸 (ダイキン工業(株))

○参加費：無料

○定員：200 名（先着順）※事前の申し込みが必要です。

○申込締切：2018 年 8 月 31 日（金）（締切り後でも定員に余裕があれば受け付けます）

○申込方法：関西支部ホームページ <http://www.kansai.jsme.or.jp/> からお申込みください。

参加券はお送りしませんので、当日直接会場へお越しください。定員を超えて受講いただけない場合のみご連絡します。

○問合せ先：一般社団法人日本機械学会 関西支部 電話(06) 6443-2073 E-mail: info@kansai.jsme.or.jp

〒550-0004 大阪市西区靱本町 1-8-4 大阪科学技術センタービル内

※本行事の申し込みの際にお届けいただいた個人情報、当支部からの連絡にのみ使用させていただきます。

※本行事では記録用に写真を撮影し、ニュースレターなどに掲載させていただくことがございますのでご了承ください。

