

第3回

AI ロボット駆動科学シンポジウム

実施レポート

<2025.12/05 開催>

AI ロボット駆動科学イニシアティブ事務局

2026.01.10 発行

■ 開催概要

- 日時：2025年12月5日（金）13:00～18:00
- 会場：有明セントラルタワー ホール&カンファレンス
- 主催：一般社団法人 AI ロボット駆動科学イニシアティブ
 - 理化学研究所 科学研究基盤モデル開発プログラム (AGIS)
 - JST 未来社会創造事業「マテリアル探索空間拡張プラットフォームの構築」
 - JST ムーンショット型研究開発事業「人とAIロボットの創造的共進化によるサイエンス開拓」
 - JST ムーンショット型研究開発事業「人と融和して知の創造・越境をするAIロボット」

■ プログラム

時刻	プログラム	登壇者
12:30	開場	
13:00	◆第一部 開会挨拶 @ホールB	
	代表理事挨拶	高橋 恒一氏 (JST 未来社会創造事業「ロボティックバイオロジーによる生命科学の加速」代表)
	来賓挨拶	渡辺 捷昭氏 (元 トヨタ自動車 代表取締役社長)
	来賓挨拶	中澤 恵太 氏 (文部科学省 研究振興局 基礎・基盤研究課長／坂下 鈴鹿 氏 代理)
	来賓挨拶	服部 正氏 (内閣府科学技術・イノベーション推進事務局参事官 (マテリアル担当))
	<休憩 10分>	
13:45	◆第二部 招待講演 @ホールB	
	招待講演	夏目 徹 (産業技術総合研究所 首席研究員)
	招待講演	濱屋 政志 (オムロンサイニックス株式会社)
	招待講演	佐藤 洋一 (東京大学 生産技術研究所 教授)
	招待講演	田村 亮 氏 (NIMS データ駆動型アルゴリズムチーム チームリーダー)
	<休憩 10分>	
15:05	◆第三部 パネルディスカッション @ホールB	
	イントロダクション	モデレーター： ・林 和弘 (科学技術・学術政策研究所 上席フェロー/データ解析政策研究室長)
	パネリスト紹介	パネリスト： ・内川 英明 (JAXA 有人宇宙技術部門 宇宙環境利用推進センター 技術領域主幹) ・江村 克己 (福島国際研究教育機構 理事) ・光山 統泰 (産業技術総合研究所 人工知能研究センター 研究チーム長) ・神田 元紀 (ラボラトリーオートメーション協会 代表理事) ・金井 良太 (株式会社アラヤ 代表取締役 CEO)
16:00	◆ 第四部 展示・交流セッション @ホールA	
	展示/発表 & 交流会	企業・研究展示 & ポスター発表 軽食&ドリンク付き sponsored by トヨタ自動車株式会社
	閉会挨拶	
18:00	閉会	

■ 後援・協賛・協力・運営

● 後援：

- 国立研究開発法人科学技術振興機構
- 国立研究開発法人産業技術総合研究所
- 国立研究開発法人物質・材料研究機構
- 一般社団法人工知能学会
- 一般社団法人日本ロボット学会
- 一般社団法人日本分析機器工業会
- 一般社団法人ラボラトリーオートメーション協会
- 公益社団法人日本化学会
- 福島国際研究教育機構

● 協賛：

- トヨタ自動車株式会社
- 株式会社日立製作所
- 株式会社堀場製作所
- テカンジャパン株式会社
- embrio 株式会社
- 株式会社フォーディクス
- TechShare 株式会社
- ロボティック・バイオロジー・インスティテュート株式会社
- オムロン サイニックエックス株式会社

● 協力：

- JST さきがけ「研究開発プロセス革新」領域（竹内一郎研究総括）

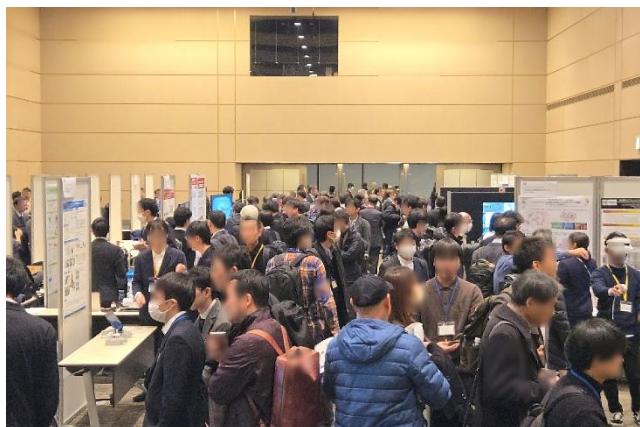
● 運営：

- AI ロボット駆動科学イニシアティブ事務局（委託会社:Papukaija LLC）

■ 実施報告書

イベント全体概要

2025年12月5日、有明セントラルタワーにおいて「第3回 AI ロボット駆動科学シンポジウム」を開催した。本シンポジウムは、当イニシアティブの一般社団法人化後初の開催であり、AIとロボティクスが融合することで科学的研究を新たに再定義する「AI ロボット駆動科学 (AI-Robot Driven Science)」の推進のため、学術界・産業界・政策・行政の関係者が集い、研究・技術・社会実装の新たな展開を議論することを目的とした。当日は200名を超える参加者が集まり、自律的な研究プロセスの構築と社会実装への戦略について、具体的かつ多角的な議論が展開された。



第1部：開会挨拶「一般社団法人 AI ロボット駆動科学イニシアティブの始動」

第1部では、第1部司会の牛久祥孝氏の口火により開催され、代表理事および政府・産業界のリーダーより、AI駆動科学 (AI4S) を国家戦略として推進する決意が示された。

1-1. 理事挨拶：高橋 恒一 氏（一般社団法人 AI ロボット駆動科学イニシアティブ 代表理事）

一般社団法人 AI ロボット駆動科学イニシアティブ代表理事の高橋恒一氏は、当イニシアティブが目指すべき科学の未来像と、それを実現するための戦略的方向性について、歴史的背景を交えた包括的な説明を行った。

まず、高橋氏は2020年代を「科学の方法論が根本から転換する歴史的な分水嶺」として定義した。20世紀の科学は、対象を要素に分解し単純化することで目覚ましい成果を上げてきたが、現代社会が直面している生

命システム、気候変動、あるいは少子高齢化に伴う食料・エネルギー問題といった複雑な課題群に対しては、従来のアプローチではもはや限界を露呈している。これらの複雑系現象を解明し、社会課題を解決するためには、AIの計算能力と自律性を科学の中核に据えることが不可欠であるとの認識を示した。

この課題に対する具体的な解決策として高橋氏が提言したのが、科学基盤モデル（科学AI）と物理的な実験ロボットを高度に同期させた「自律的な研究プロセス」の構築である。これは単なる実験工程の自動化を意味するものではない。AIが膨大な高品質データから新たな知識を抽出し、その知見に基づいて次世代の実験条件を自律的に生成・実行するという、探究のサイクルそのものを機械化することを指す。こうした自律サイクルの確立は、ライフサイエンスやマテリアルインフォマティクスをはじめとする広範な分野において、産業応用のあり方を根底から変える可能性を秘めている。

さらに高橋氏は、2050年に向けた野心的な戦略ロードマップを提示した。2030年代には、AIロボットが研究室における標準的なツールとなり、人間とAIが共同で知を創造することが日常の風景となると予測する。そして2040年代以降には、AIが自律的にノーベル賞級の発見を行う時代が到来することへの強い期待を表明した。この壮大な進展を支えるためには、単なる技術開発に留まらず、科学方法論そのものの再構築、AIセーフティの確保、さらにはメタサイエンス（科学の科学）の深化といった広範な戦略的課題に取り組む必要がある。

最後に、当イニシアティブが、特定の研究者のみならず、企業、個人、研究者が多様な形態で参画できる開かれたプラットフォームであることを強調した。分野横断的な「知の共有財産」としてこの活動を位置づけ、産官学が一体となって科学のDX（デジタルトランスフォーメーション）を推進していく決意を述べ、挨拶を締めくくった。

1-2. 来賓挨拶：渡辺 捷昭 氏（元 トヨタ自動車 代表取締役社長）

来賓として登壇した渡辺捷昭氏は、当イニシアティブの一般社団法人化という新体制への移行と、これまでの2年間にわたる活動の進展を高く評価した上で、AI駆動科学が社会実装という実効性を伴うために不可欠な経営的・戦略的視点について言及した。

まず渡辺氏は、本イニシアティブが学界、産業界、政府、そして資金提供者までを巻き込んだ「産官学民金」の緊密な連携体制を構築し、多様なステークホルダーが共通の目的の下に集う場を形成したことの意義を強調した。しかし、技術を真に社会の共有財産へと昇華させるためには、この連携をさらに制度的に深化させる必要があると説いた。特に、実験室レベルの成果を事業化へと繋げる過程では、産業界の鉄則である「品質・コスト・デリバリー（およびアフターサービス）」という三つの課題を峻厳に克服することが不可欠であり、これこそが実用化における最大の障壁になると指摘した。

また、戦略的なリソースの最適化についても具体的な提言がなされた。「人・物・金・仕組み」という経営資源をいかに統合し、チーム間の連携を最大化させるかという点において、その推進力となる具体的な「仕掛け」の構築が今後の組織運営の要諦になると述べた。特に、急速に進行する少子高齢化という構造的な社会課題に対し、ヒューマノイドロボットをはじめとする先端技術をいかに適応させるかは極めて重要なテーマであり、AI技術がもたらす潜在的リスクを管理しつつ、社会的ニーズに即応した技術開発が求められている。

最後に渡辺氏は、日本が技術のグローバル競争力を維持し、新たな社会的価値を創出するためには、個別の活動に留まらない「オールジャパン」レベルでの協力体制の構築が必須であるとの認識を示した。開発、マーケティング、製造の各部門が志を一つにし、チームの力で「絶対に潰れない事業化」を目指すべきであるという力強

い激励とともに、本シンポジウムに集った産官学の関係者が結束してこの難題に立ち向かうことへの期待を寄せ、挨拶を締めくくった。

1-3. 来賓挨拶：中澤 恵太 氏（文部科学省 研究振興局 基礎・基盤研究課長／坂下 鈴鹿 氏 代理）

文部科学省審議官坂下鈴鹿氏の代理として登壇した中澤恵太氏は、政府の科学技術政策における本イニシアティブの位置づけと、現在進行中の大規模な財政的・制度的支援の全容を明らかにした。

中澤氏はまず、現在策定が進められている「第7期科学技術・イノベーション基本計画」において、AIを科学研究の基盤に据える「AI for Science (AI4S)」が最重点プロジェクトの一つとして位置づけられたことを明示した。この政策方針を具体化する動きとして、370億円規模の補正予算を投じる「科学研究革新プログラム」の閣議決定に向けた進展を報告。計算資源の拡充、研究データの整備、および高度な自律実験環境の構築を三位一体で推進し、日本の科学研究のあり方を根底から刷新する強い意志を表明した。

こうした国家規模の施策を実効的なものにするため、中澤氏は省庁の枠組みを超えた強力な推進体制の重要性を説いた。具体的には、文部科学省管轄のJST（科学技術振興機構）と経済産業省管轄のNEDO（新エネルギー・産業技術総合開発機構）の連携をかつてないレベルで強化し、眞の「オールジャパン」による協力体制を構築する方針を示した。この連携により、数理・情報科学の知見と、物理操作を担う機械工学の技術を高度に融合させ、分野横断的な研究ネットワークを形成することが狙いである。

最後に中澤氏は、一般社団法人化を経た当イニシアティブが、こうした国家戦略の受け皿として、また科学的発見の最前線を担う実働体として、今後さらなる活動の拡大を見せることへの確信を述べた。AIとロボットの活用によって研究者が定型的な作業から解放され、その知的な創造性を最大限に発揮できるようになることが、日本の科学技術における国際競争力の強化に直結するとの期待を寄せ、挨拶を締めくくった。

1-4. 来賓挨拶：服部 正 氏（内閣府科学技術・イノベーション推進事務局参事官（マテリアル担当））

内閣府の服部正氏は、わが国の産業競争力の源泉であるマテリアル産業に焦点を当て、本イニシアティブの活動が国家戦略の達成においていかに枢要な役割を果たすかについて詳述した。

服部氏はまず、4年前に策定され、本年6月に改定された「マテリアル核心力強化戦略」の背景に言及した。現在、日本の製造業が直面する課題は極めて多角的であり、AI、ロボット、量子技術の進展を背景とした生産性の抜本的向上はもとより、経済安全保障の確保、人口減少や災害リスクに対応した国土強靭化、そして循環経済への移行という四つの重要課題への即応が不可欠であると指摘。これらの課題を解決する鍵こそが、デジタルとフィジカルの高度な融合にあるとの認識を示した。

具体的な施策として、服部氏は「AI駆動マテリアルラボ拠点」の形成を核とした、官民による研究開発エコシステムの構築を提示した。ここでは、信頼に基づく国際競争基盤を確立するため、単なるツールの導入を超えた三つの技術領域への重点投資を推進している。すなわち、材料科学に特化した「AI基盤モデル」の開発、研究者とAIの円滑な協働を実現する「AIエージェント」技術、そしてサイバー空間の計算資源と実験室の物理装置を有機的に統合・制御する「オーケストレーションソフトウェア」の開発である。

最後に服部氏は、こうしたAI駆動型のラボシステムが、科学技術のあり方そのものを根底から変革する可能性を有していると強調した。その社会実装にあたっては、技術開発のみならず、標準化の推進や、装置のメンテナンス体制を含めた持続可能なビジネスモデルの構築が不可欠となる。ラボへの技術提供を一時的なものに終わ

らせず、社会のインフラとして定着させるための「仕組み」としての完成度が、国際競争力を左右するとの見解を述べ、本イニシアティブがその先導役となることへの強い期待を寄せた。

第2部：招待講演「AI ロボット駆動科学の最前線」

第2部では、第2部司会の原田香奈子氏のもと、ライフサイエンス、ロボティクス、材料科学の各分野において、AIとロボットがどのように科学研究のプロセスを革新し、具体的な成果を上げているか、4名の登壇者より技術的実証に基づいた報告がなされた。

2-1. 招待講演：夏目 徹 氏（産業技術総合研究所 首席研究員）

「ロボットとAIが実現する研究の自動化・遠隔化」

夏目氏は、再生医療や遺伝子治療の需要が急増する一方で、細胞培養技術が依然として熟練者の手技に依存し、高コスト・低生産性が産業のボトルネックとなっている現状を鋭く指摘した。この課題を解決するため、夏目氏が提唱するのが、AIロボット技術を中心とした細胞培養プロセスの抜本的な自動化である。

具体的には、ナチュラルキラー（NK）細胞の生産プロトコルをロボットで最適化し、これまで数値化が困難であった細胞培養という「複雑系」の特性をAIによって可視化する試みを紹介した。安川電機グループおよびアステラス製薬との共同プロジェクトでは、ロボットによる100通りのプロトコル試行を短期間で実施。その結果、従来の手法と比較して生産量を100倍に引き上げ、期間を2週間短縮、さらにコストを100分の1に抑制し得るという驚異的な実証結果を報告した。夏目氏は、将来的に61兆円規模に達すると予測される再生医療市場において、日本がプラットフォーマーとしての地位を確立するためには、デジタルツインとリアルタイム制御を統合したAI駆動科学の基盤構築が不可欠であると説いた。

2-2. 招待講演：濱屋 政志 氏（オムロンサイニックス株式会社）

「科学実験自律化に向けたロボット運動学習」

濱屋氏は、オムロンの研究子会社であるOSXにおいて、人と同じ道具を使いこなし、実験室環境に適応する「科学実験ロボット」の開発がいかに進展しているかを詳述した。特に、材料科学において多品種少量のサンプル調製に不可欠ながら、その物理特性の複雑さから自動化が極めて困難であった「粉体操作」への挑戦に焦点を当てた。

濱屋氏らのチームは、「シミュレーション学習から実世界への転用」という高度なアプローチを採用。強化学習の過程で摩擦係数や重力などのパラメーターをランダマイズする手法（ドメインランダマイゼーション）を用いることで、シミュレーション上の知見を現実の物理操作へと見事に移行させた。この結果、小麦粉や米粉などの不定形な粉体に対し、5ミリグラム単位の測り取りで誤差0.2ミリグラム以下という、熟練者をも凌駕する精度を達成した。さらに、乳鉢を用いた自動粉碎技術や、柔軟な円錐状シートで粉体を効率的に収集する「ScooHand」など、既存の実験インフラを大幅に変更することなく導入可能な自律化技術の有用性を提示した。

2-3. 招待講演：佐藤 洋一 氏（東京大学 生産技術研究所 教授）

「BioSkillIDX：ライフサイエンス実験作業の暗黙知獲得と作業支援」

佐藤氏は、ライフサイエンス研究における「再現性の危機」の本質が、熟練技術者の経験やコツといった、言語化困難な「暗黙知」の欠如にあると分析した。実験手順書を精緻化するだけでは、経験の浅い技術者が高度な手技を再現することは困難であり、この暗黙知をいかにデジタル化し、技術伝承を可能にするかが喫緊の課題と

なっている。

この課題に対し、佐藤氏は多視点カメラ映像を用いた AI による行動解析というアプローチを提示した。実験作業の様子を網羅的に記録し、手順や動作に詳細なアノテーションを付与した「ファインバイオ」データセットを構築することで、AI が実験プロセスを構造的に理解し、基本動作の検出を可能にした。2023 年 8 月からは、東京大学や産総研を含む 10 の研究機関が連携する「BIOSKILL DX プロジェクト」が始動。ゲノム解析や細胞バイオの高度な手技を対象に、暗黙知を AI モデルへと獲得させ、技術者の作業をリアルタイムでアシストするシステムの構築が進められている。この取り組みは、ライフサイエンス分野における知的創造性の底上げに大きく寄与するものとして期待を集めている。

2-4. 招待講演：田村 亮 氏（NIMS データ駆動型アルゴリズムチーム チームリーダー）

「ロボット実験と自律実験支援ソフトウェア NIMO の連携による蓄電池用電解液材料の自律自動探索」

田村氏は、材料研究、特に蓄電池用電解液の探索において、AI アルゴリズムと自動実験装置をシームレスに統合するための革新的な手法を報告した。現在の材料開発においては、実験装置はあっても AI による次の一手の選定と、実験の実施がクローズドループで繋がっていないという断絶が存在する。

この断絶を解消すべく開発されたのが、オープンソースソフトウェア「NIMO（ニモ）」である。NIMO はベイジアン最適化などの探索アルゴリズムを内蔵し、マイクロプレート型の実験装置と連携することで、1 日 1000 サンプルという圧倒的なスピードでの測定と解析を可能にする。NIMS や産総研をはじめ、英インペリアル・カレッジ・ロンドンや加トロント大学との国際共同研究を通じ、従来のランダム探索では到達し得なかった最適な材料特性の発見を加速させている。田村氏は、NIMO をオープンソースとして普及させることで、国内外の自動実験の標準化を主導し、企業やスタートアップの参入を促進することで、AI for Science の実現を強力に後押しする戦略を語った。

第3部：パネルディスカッション「AI ロボット駆動科学イニシアティブへの期待」

第3部では、林和弘氏をモデレーターに迎え、宇宙、地域復興、人工知能、学会、産業界の第一線で活躍する 5 名のパネリストにより、AI 駆動科学がもたらすパラダイムシフトと、それを受容するための社会制度の変革について、極めて示唆に富む議論が展開された。

3-1. イントロダクション：林 和弘 氏（科学技術・学術政策研究所上席フェロー/データ解析政策研究室長）

モデレーターの林氏は議論の冒頭、AI for Science の潮流におけるロボット駆動科学の位置づけを「科学のメタ変革」と定義した。林氏は、AI の導入が単なる効率化に留まらず、科学研究という労働集約的な営みを根本から変容させ、知識創造の効率を 1000 倍に高める可能性を指摘。偶然の発見（セレンディピティ）を AI とロボットによって必然へと変える「セレンディピティのハッキング」という概念を提示した。これに伴い、論文やデータの共有、およびそれらを支える法的・制度的な枠組みもまた、AI 時代に即した再構築が求められていると論じた。

3-2. 各パネリスト見解

パネリストからは、それぞれの専門領域における現状と、AI ロボット駆動科学への期待が述べられた。

- ・内川 英明 氏（JAXA 有人宇宙技術部門 宇宙環境利用推進センター 技術領域主幹）

内川氏は、国際宇宙ステーション「きぼう」等の微小重力環境における実験自動化の必要性を説いた。地上では再現不可能な物理現象の解明には、宇宙飛行士の作業を代替・補完するロボットと地上の連携が不可欠である。特に、HTV-Xに搭載される「CoBot」による実証例を引き合いに、宇宙での運用技術を地上の医療や原子力分野へフィードバックする「双方向の価値創造」の重要性を強調した。

・江村 克己 氏（福島国際研究教育機構 理事）

2023年に設立されたF-REIの使命は、福島県の復興を研究開発の側面から牽引することにある。江村氏は、人口減少という深刻な課題を抱える地域において、AIロボット駆動科学を導入することが、高度な人材確保と最先端の実験環境構築を両立させる唯一の道であると述べ、研究成果を地域に還元する産業化戦略の必要性を訴えた。

・光山 統泰 氏（産業技術総合研究所 人工知能研究センター 研究チーム長）

光山氏は、現在のラボオートメーションが「人間の手順の単純な転写」に留まっている限界を指摘した。液体の粘性に応じた微細なパラメータ調整など、従来は人間の直感に依存していた「暗黙知」をAIが学習することで、人間スケールを超えた数千倍から100万倍の「大規模組み合わせ最適化」が可能になるという。これは、科学のスケールを根本から定義し直す試みである。

・神田 元紀 氏（ラボラトリーオートメーション協会 代表理事）

約4000人の会員を擁するLaboratory Automation協会の視点から、神田氏は研究者や開発者が分野を超えて集うプラットフォームの価値を強調した。技術の進化ペースを正確に把握し、数年後の技術到達点を予測した上で政策提言を行うことが、日本のイノベーションにおける競争力確保に直結すると述べた。

・金井 良太 氏（株式会社アラヤ 代表取締役 CEO）

金井氏は「ResearchDX」を通じた研究生産性の向上を提言。ムーンショットプロジェクトにおいて、参加研究者の約半数が起業や事業化に至った事例を紹介し、基礎研究が直接的に産業化へと繋がる新たなサイクルの実効性を証明した。将来、研究者の評価基準が論文数から「AIによる発見の質」へと転換する可能性についても言及した。

3-3. 総合討議

全体討議では、基礎研究と産業化の間に存在するギャップの解消や、研究者のキャリア評価制度の再構築について、白熱した議論が交わされた。

パネリスト間では、宇宙実験のような長期サイクルを劇的に短縮するための「現地分析機能」の導入や、地上からの遠隔操作による品質向上の必要性が合意された。また、AIによる業務プロセスの自動化が、研究機関の運営コストを劇的に下げ、マイクロ単位での機動的な研究体制を可能にするという展望が共有された。

最後に第3部司会の長藤 圭介 氏は、議論が多岐にわたったことを踏まえつつも、「極めて難解なテーマであるが、今この場で発散すること自体に大きな意味がある」と総括。科学コミュニティと産業界が密に連携し、クラウドベースの実験環境を整備していくことが、日本がAI駆動科学において国際的な主導権を確立するための最短経路であるとの共通認識を形成し、パネルディスカッションを締めくくった。

第4部：展示・交流セッション「AI ロボット駆動科学の共創」

第4部では、トヨタ自動車のスポンサーによる交流会とともに、企業・研究展示＆ポスター発表が行われた。13件の展示ブースと14件のポスター発表に、多くの来場者が足を運び、活発な議論が交わされた。長藤圭介氏と牛久祥孝氏がマイクを手に各ブースを巡り、発表者へのインタビューを通じて会場を一層盛り上げた。

4-1. 企業・研究展示＆ポスター発表

▼展示リスト

No.	展示タイトル	出展者
E-01	AI 素材探索と証拠保全が創る新しい研究基盤	トヨタ自動車株式会社
E-02	日立の独自 AI 「B3」によりオミクスデータの解析業務を高度化・効率化	株式会社日立製作所
E-03	レーザー回折/散乱式粒度分布計の自動化ソリューション	株式会社堀場製作所
E-04	搬送機能を備えた分注ロボットシステム	鶴崎 鴻司朗 (Tsubame Lab 株式会社)
E-05	高機能部材開発のためのロボット活用とスマートラボシステム開発	栗原一真 (産業技術総合研究所製造 基盤技術研究部門)
E-06	ROPEs 初号機	浦鉄将 (東京大学 長藤研究室)
E-07	協働ロボットによるグローブボックス内の粉体実験自動化	山口祐貴 (産業技術総合研究所)・西山慎泰 (愛知工業大学) 他
E-08	人と AI ロボットの創造的共進化によるサイエンス開拓	原田香奈子 (東京大学大学院医学系研究科)
E-09	ロボットアームによる粒子径を制御した粉体粉碎	高本龍世 (大阪大学工学研究科物理学系専攻 小野研究室)
E-10	Dual demonstration による化学実験自動化システム	佐々木光 (奈良先端科学技術大学院大学 助教)
E-11	NIMO によるミルククラウン形成条件の探索	吉川成輝 (東京科学大学 総合研究院)
E-12	NIMO が命を吹き込んだ AI 搭載型・自動実験システム	田村亮・松田翔一 (国立研究開発法人 物質・材料研究機構)
E-13	Leaf Sampling Using a Robotic Manipulator	常家瑞・万偉偉 (大阪大/理研) 田中信行・佐藤諒一・藤田美紀 (理研)・原田 研介 (大阪大)

▼ポスター発表リスト

No.	発表タイトル	発表者
P-01	自律型実験システム Autonomous Lab のご紹介	伴野太一 (株式会社島津製作所)
P-02	大規模言語モデルを用いた新規量子化学計算法の自動探索	羽飼雅也 (トヨタ自動車株式会社)
P-03	AI-for-Science に向けた領域特化型基盤モデルの開発	追川優菜 (東京大学大学院 津田研究室)
P-04	自然言語指示に基づく結晶構造生成フレームワークの開発	伊藤優成 (大阪大学)

P-05	物体中心世界モデルと影響関係を考慮した方策学習	西本遙裕（大阪大学）
P-06	細胞培養のテラーメードな実験自動化ツールの開発	芝井厚（理化学研究所 基礎科学特別研究員）
P-07	条件付き生成モデルの柔軟な制御について	齋藤邦章（オムロンサイニックス株式会社）
P-08	既存実験装置の自動化を推進するROS2/PLC連携と自動アーケ炉の建設	寺嶋健成（国立研究開発法人 物質・材料研究機構）
P-09	Discovering New Theorems via LLMs with In-Context Proof Learning in Lean	笠浦一海（オムロンサイニックス株式会社 リサーチエンジニア）
P-10	深層学習による連成系とマルチフィジックスのモデル化について	コスロービアンラズミックアルマン（大阪大学大学院基礎工学研究科システム創成専攻修士2年）
P-11	分散開発に対応した次世代実験ロボットの開発	堀之内貴明（理化学研究所 生命機能科学研究センター 技師）
P-12	A Minimal Open-Access Platform for Laboratory Automation Training	野口大貴（理化学研究所 高橋研究室 客員研究員）
P-13	自動自律実験を支援するソフトウェア：NIMO	山口祥司（国立研究開発法人 物質・材料研究機構 エネルギー・環境材料研究センター）
P-14	JSTさきがけ「研究開発プロセス革新」の紹介	竹内一郎（名古屋大学・教授）

4-2. 閉会挨拶

閉会挨拶では、イベントの総括と今後の活動について言及があった。また、最後にご来賓の渡辺様より、「チームの力で潰れない事業化を目指そう」と力強い激励のご挨拶をいただき、各理事も総括コメントを述べ、盛況のうちに会を閉じた。