

**成蹊大学 Society 5.0 研究所主催 講演会**  
**「介護ロボや AI 活用による高齢社会でのウェルビーイングの実現」**  
**を開催**

成蹊大学（東京都武蔵野市、学長：森 雄一）は、2023年7月15日（土）に成蹊大学 Society 5.0 研究所主催講演会「介護ロボや AI 活用による高齢社会でのウェルビーイングの実現」を開催します。

現在、介護現場の人材不足は深刻な状況です。そこで、介護ロボットや AI の活用による効率化が模索されています。しかし、これらの技術は効率化のための手段なのでしょうか。本来目指すべきは、高齢者が自分らしい老後を生き、支援者もまた生き生きとウェルビーイングを追求できる状況です。この講演では、新しい技術と介護現場の双方に深い知見を持つ鎌田先生をお招きし、ウェルビーイングのための技術についての方策を議論します。

概要は以下の通りです。

**【開催日時】**

2023年7月15日（土）13:00～15:00

**【会場・定員】**

成蹊大学 4号館ホール・400名（当日先着順／申込不要）

直接会場にお越しください。

**【出演者】**（敬称略）

講師：株式会社 TRAPE 代表取締役・大阪大学医学部保健学科 医学系研究科招聘教員／鎌田 大啓

司会進行：成蹊大学文学部教授・Society 5.0 研究所所員／渡邊 大輔

プロフィール等詳細は公式サイトをご参照ください。

**【資格】**どなたでもご参加いただけます。

**【主催】**成蹊大学 Society 5.0 研究所

本件に関する報道機関からのお問合せ先

成蹊学園 企画室 広報グループ

TEL.0422-37-3517 FAX.0422-37-3704 E-mail.koho@jim.seikei.ac.jp

<補足説明資料>

■「Society 5.0」について

サイバー空間（仮想空間）とフィジカル空間（現実空間）を高度に融合させたシステムにより経済発展と社会的課題の解決を両立する、人間中心の新たな社会のことです。狩猟社会（Society 1.0）、農耕社会（Society 2.0）、工業社会（Society 3.0）、情報社会（Society 4.0）に続く、5番目のSociety。ロボットやAI（人工知能）、IoT（モノのインターネット化）といった科学・技術の革新を推し進めるとともに、それを制御して現在と将来の人々にとって幸福なものとなる社会の構築を目指します。

■成蹊大学「Society 5.0 研究所」について

2020年4月、その前年に開学70周年を迎えた成蹊大学が三菱創業150周年記念事業委員会からご支援を頂いて、Society 5.0 研究所を開設しました。産官学のリーダーや研究者が分野を超えてスクラムを組み、Society 5.0 を切り開くべく、以下の3つの柱を立てて、学融合的な研究と人材育成を行っています。

● 学融合的研究

技術進歩の社会的影響や倫理的課題等を学融合的に研究する。

● 連携実践活動

他機関（企業・自治体等）と連携して、社会課題解決に向けた実践的な活動を行う。

● 人材育成活動

大学の講座運営、小中高大用教材開発、小中高教員・民間企業等に向けた研修等を行う。

※ 今回の講演会は、2021年9月に開催した成蹊大学 Society 5.0 研究所開設記念フォーラム「Society 5.0 を生きる」に続く11回目の企画となります。



成蹊大学 Society 5.0 研究所主催 第8回講演会

介護ロボやAI活用による  
高齢社会での  
ウェルビーイングの実現

参加無料  
定員400名  
[申込不要]

2023  
7/15 (日)  
13:00-15:00 (開場12:30)  
成蹊大学4号館ホール

講演者 鎌田 大啓 株式会社TRAPE (トラペ) 代表取締役CEO(KOCHO)・  
元成蹊大学 経営学部長 (現 経営学部長 特別教授)

司会進行 渡邉 大輔 成蹊大学 学務部長・成蹊大学 Society 5.0 研究所 所長

※詳細は、Society 5.0 研究所公式ウェブサイトをご確認ください。本講演会は、オンライン配信はございません。

成蹊大学 Society 5.0 研究所 (〒202-8577 東京都武蔵野市有明6-1-1) 電話: 0422-37-3517 (内線: 300-1130) <https://www.seikei.ac.jp/research/s50/>

本件に関する報道機関からのお問合せ先  
成蹊学園 企画室 広報グループ

TEL.0422-37-3517 FAX.0422-37-3704 E-mail.koho@jim.seikei.ac.jp