

日本財団パラリンピックサポートセンター
JST ERATO稲見自在化身体プロジェクト共催シンポジウム

パラスポーツとともに 歩む先端技術

本シンポジウムでは「スポーツ関連分野における先端技術開発」「アスリートによる先端技術の活用状況と課題」「先端技術の使用・普及とスポーツ倫理」の3テーマを通じて議論し、パラスポーツを通じた先端技術が社会の中でどのように活用・深化されていくべきかについての提言を導き出す。

2018年

11月24日 土 13:30-16:35

受付開始13:00~

日本財団ビル2階大会議室（東京都港区赤坂1-2-2）

日本語、英語（日英同時通訳付き）

参加費無料

お申し込み方法

メールの件名を「11月24日シンポジウム参加申し込み」とし、（1）お名前（2）ふりがな（3）ご所属・役職を明記して、research@parasapo.tokyo宛に11月20日（火）までにお申し込みください。

★入退場時および情報保障のサポートをご希望の方は、お申し込みの際にお申し出ください。

日本財団パラリンピックサポートセンター パラリンピック研究会
☎ 03-5545-5991（平日9:00-17:00）

主催：公益財団法人日本財団パラリンピックサポートセンター

共催：JST ERATO稲見自在化身体プロジェクト

協力：公益財団法人東京オリンピック・パラリンピック競技大会組織委員会

プログラム

13:35~13:55 基調講演

「パラスポーツとともに歩む先端技術・身体情報学」 稲見 昌彦（東京大学）

13:55~15:15 第1セッション

「ウェアラブルな義足の実現」 遠藤 謙（株式会社Xiborg）

「視覚なしで見るスポーツ」 伊藤 亜紗（東京工業大学）

「身体拡張と社会の中のスポーツ倫理」 菊 幸一（筑波大学）

「パラアスリートによる先端技術活用」 ジャリッド・ウォレス（パラリンピアン・陸上）

15:30~16:30 第2セッション 総合討論

モデレーター：稲見 昌彦

登壇者プロフィール（登壇順）

稲見 昌彦 (Masahiko Inami)

東京大学先端科学技術研究センター教授、JST ERATO 稲見自在化身体プロジェクト研究総括、IPA 未踏IT人材発掘・育成事業PM、博士（工学）。1999年、東京大学大学院工学研究科先端学際工学専攻博士課程修了。JSTさきがけ研究者、電気通信大学教授、マサチューセッツ工科大学コンピューター科学・人工知能研究所客員科学者、慶應義塾大学大学院メディアデザイン研究科教授等を経て2016年より現職。人間拡張工学、エンタテインメント工学に興味を持つ。超人スポーツ協会代表理事。VR コンソーシアム理事。著書に『超人スポーツ誕生』（NHK 出版新書）。



遠藤 謙 (Ken Endo)

株式会社Xiborg代表取締役。慶應義塾大学修士課程修了後、渡米。マサチューセッツ工科大学メディアラボバイオメカニクスグループにて、人間の身体能力の解析や下腿義足の開発に従事。2012年同大学博士号取得。MIT D-labにて講師を勤め、途上国向けの義肢装具に関する講義を担当。現在、ソニーコンピュータサイエンス研究所アソシエイトリサーチャー。ロボット技術を用いた身体能力の拡張に関する研究に携わる。



伊藤 亜紗 (Asa Ito)

東京工業大学リベラルアーツ研究教育院准教授。専門は美学、現代アート。生物学者を目指していたが、大学3年次に文転。2010年に東京大学大学院博士課程を単位取得のうえ退学。同年、博士号を取得（文学）。著書に『目の見えない人は世界をどう見ているのか』（光文社）、『目の見えないアスリートの身体論』（潮出版）、『どもる体』（医学書院）など。



菊 幸一 (Koichi Kiku)

筑波大学体育系教授。筑波大学大学院博士課程体育科学研究科単位取得退学。教育学博士（筑波大学）。九州大学健康科学センター専任講師、奈良女子大学文学部助教授を経て、現職。研究分野は、体育社会学、スポーツ社会学。日本体育学会理事、同学会体育社会学専門領域代表、日本スポーツ社会学会前会長などを務める。



ジャリッド・ウォレス (Jarryd Wallace)

高校時代に、米国における陸上州大会（800m、1600m）で優勝。20歳の時、コンパートメント症候群により右足下腿部を切断。術後12週間で初めて義足をつけ走り始め、15ヶ月で、2011年のパンパラアメリカ競技大会で優勝し、世界記録を打ち立てた。2013年には世界パラ陸上選手権大会200mで優勝し、パラリンピックには2012年ロンドン大会、2016年里オ大会に出場している。トレーニングに励むかたわら義足クリニックで切断患者の回復のためのサポートも行っている。

