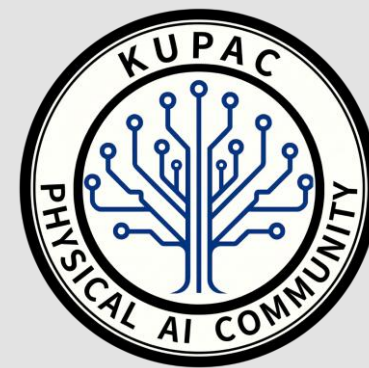


KUPAC 活動紹介資料

<https://www.kupac.org>

2026/09/09



KUPACは2025年7月に京都大学の教員・学生有志によって設立された、
フィジカルAIに関する交流・研究・開発を行う団体です。
オープンコミュニティとして、フィジカルAIの発展・イノベーション創出に貢献します。

KUPACの活動方針

➤オープンコミュニティ

所属や専門分野を問わず、誰もが参加できる開かれたコミュニティにします

➤実践重視

理論だけでなく、手を動かして学ぶことを奨励し、そのための環境を提供します

➤コラボレーション

研究室や学外の企業・団体との協力を重視し、積極的な連携を図ります

運営メンバー紹介



代表
経済学部
大澤 衡正



教員代表
阪大 特任准教授
八木 聡明



顧問
情報学研究科 教授
森本 淳



共同副代表
情報学研究科
古巻 鉄平



共同副代表
情報学研究科
原 拓己



共同副代表
情報学研究科
南川 健志郎



幹事
工学部
平塚 謙良

運営メンバー

工学部 横井 亮太
工学部 矢崎 太陽
工学部 大森 涼晴
工学部 葛城 佳吾
工学部 湯塩 淳平

※大学名の記載が無い者は京都大学所属です

KUPACではこれまで、
勉強会やハンズオンの開催などを主たる活動としておこなってきました。
コミュニティの交流プラットフォームとしてはDiscordを使用しています。

コミュニティ参加者

4 5 5 人

学生・教職員：60%

京大生：32%

※ 参加者は9/9時点、統計情報は6/14時点

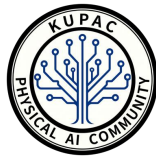
イベント開催

1 7 回

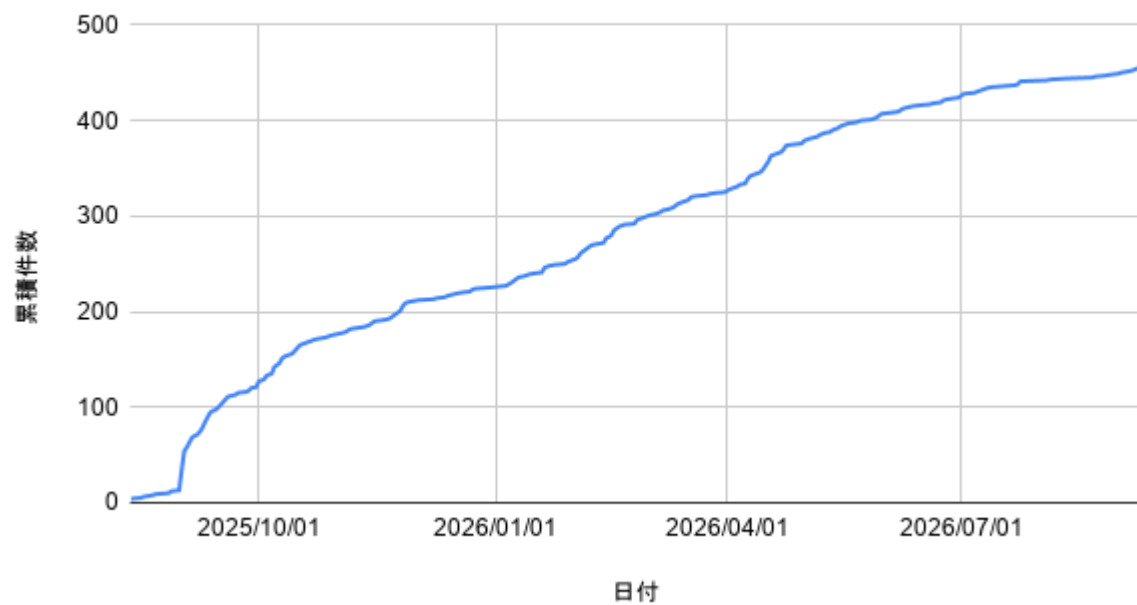
のイベント参加者

3 6 7 人

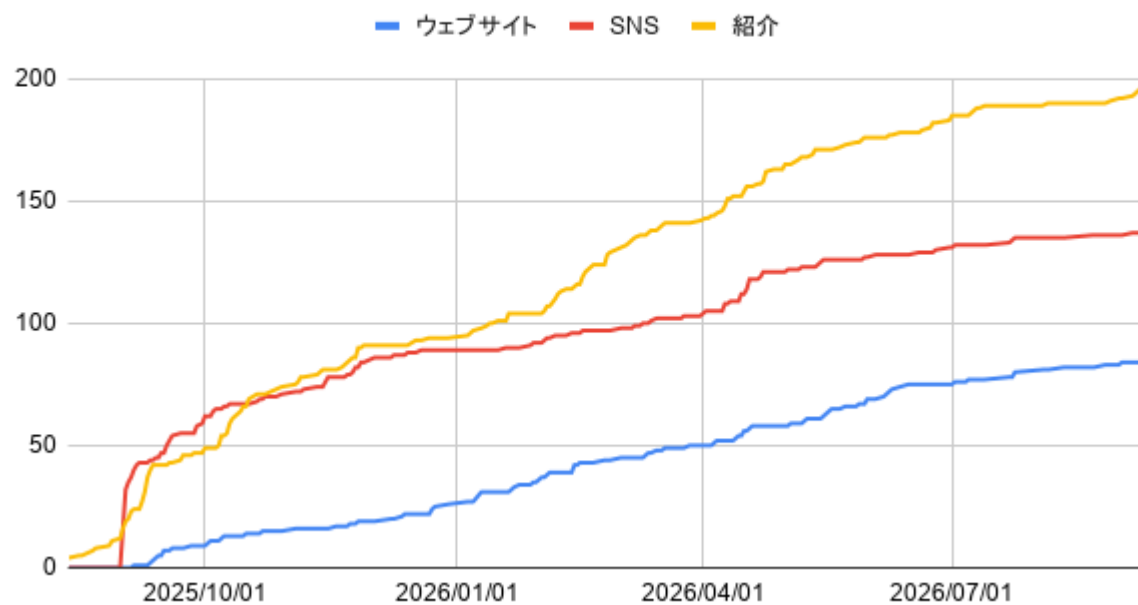
参加者数推移



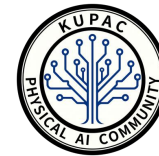
参加者推移



流入経路ごとの推移



フィジカルAI勉強会



フィジカルAIに関する発表形式の勉強会を開催しています。
フィジカルAIに関する様々な知見を共有するとともに、異分野の方々の交流の場も提供しています。
これまで9回の勉強会を開催してきました。

第一回フィジカルAI勉強会

9/12 : 27名参加



発表内容

「近年のPhysical AI技術の紹介」 (情報学研究科助教・八木)
「Physical AI研究の潮流：基礎から融合領域まで」 (工学部・平塚)
「触覚センサを用いたロボットの学習」 (情報学研究科・古巻)

講演テーマ例

社会人 片岡氏
「自動運転の作り方」

スイッチサイエンス 高須氏
「中国におけるPhysical AIの取り組み」

大阪大学 野村氏
「Physical AIのためのFEP入門」

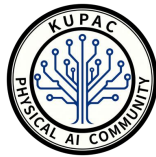
三菱商事
「産業領域におけるフィジカルAI活用の現状」

産業技術総合研究所 牧原氏
「CoRL2025の動向と気づき」

NVIDIA 鈴木氏
「フィジカルAIの最前線」



フィジカルAIハンズオン



フィジカルAIを実践する場としてハンズオンを開催しています。
実際のロボットをフィジカルAIによって動かす方法の具体的な説明と体験を提供していきます。
これまでに3回のハンズオンを開催しました。

第一回フィジカルAIハンズオン

9/29 : 6名参加

14:00 オープニング・環境構築

SO-100ロボットアームとLeRobotライブラリのセットアップ

14:30 データ収集実習

ロボットアームを操作して模倣学習用のデータを収集

15:30 ACT学習実行

収集したデータを用いてACT (Action Chunking with Transformers) による学習を実行

16:00 解説・ディスカッション

学習待ち時間を活用した技術解説と参加者交流

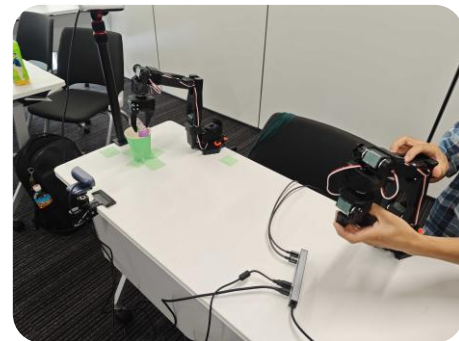
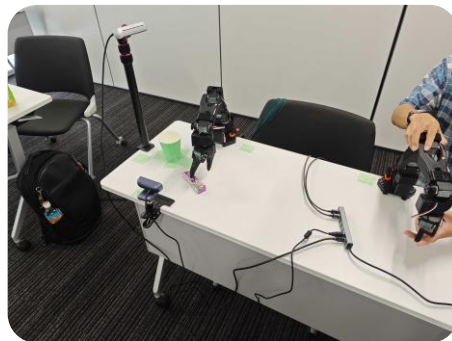
17:00 実機検証・結果確認

学習したモデルでロボットが実際にタスクを実行

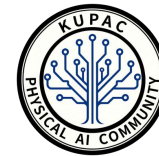
17:30 振り返り・クロージング

アテンションマップの可視化と考察、全体の振り返り

講師：
工学部・平塚



PR・イベント登壇実績



記事掲載

日経新聞様：

<https://www.nikkei.com/article/DGXZQOUF119B60R10C25A9000000/?msockid=35e072236f9260b1031066716b9266e3>

日経BP様：

<https://project.nikkeibp.co.jp/onestep/casestudy/00107/>

京都新聞様：

<https://www.kyoto-np.co.jp/articles/-/1568693>

<https://www.kyoto-np.co.jp/articles/-/1701601>

外部イベント登壇・出展

第18回けいはんな学研都市 先端シーズフォーラム（主催：公益財団法人 関西文化学術研究都市推進機構）

<https://keihanna-inv-hub.jp/event-seminar/202602124555/>

AI利活用セミナー2026（主催：北海道庁）

<https://www.pref.hokkaido.lg.jp/kz/dxs/247459.html>

フィジカルAI スタートアップと多様なパートナーとの事業連携創出交流会（主催：株式会社キャンパスクリエイト）

https://www.campuscreate.com/univ_su/events/3599/

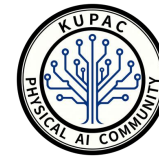
SusHi Tech Tokyo 2026（NINEJP ブース）

<https://ninejp.org/pdf/ninejp-in-sushitech-tokyo-2026/booth.pdf>

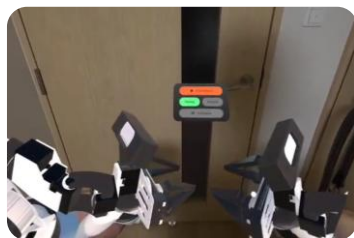
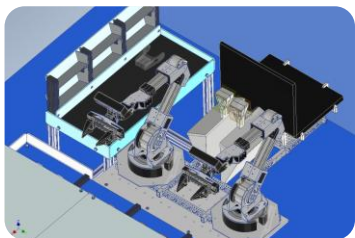
KYOTO CENTCROSS オープニングセレモニー（主催：京都中央信用金庫）

https://www.chushin.co.jp/cms_source/files/20260803186.pdf

開発プロジェクト

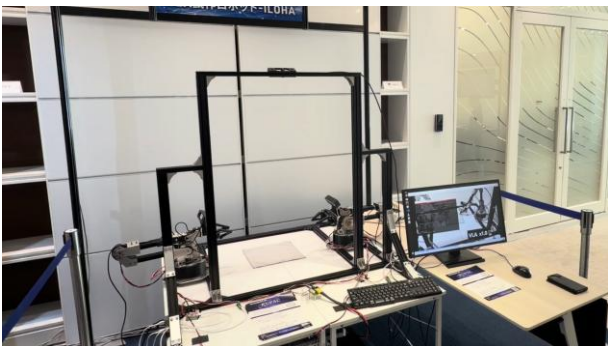


実機ロボット開発とフィジカルAIの実装



フィジカルAIの実機実装を念頭においたロボット開発を実施しています。

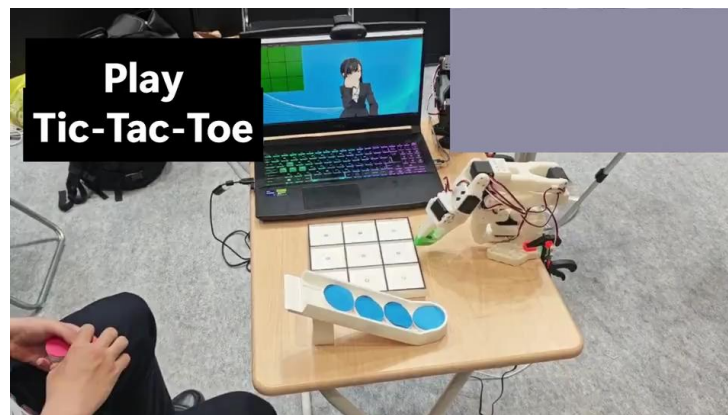
独自の双腕マニピュレータを設計・製作し、既存VLAとの互換レイヤーを実装した後に、オリジナルデータセットによるファインチューニングでVLAを用いたタスク遂行に成功しました。



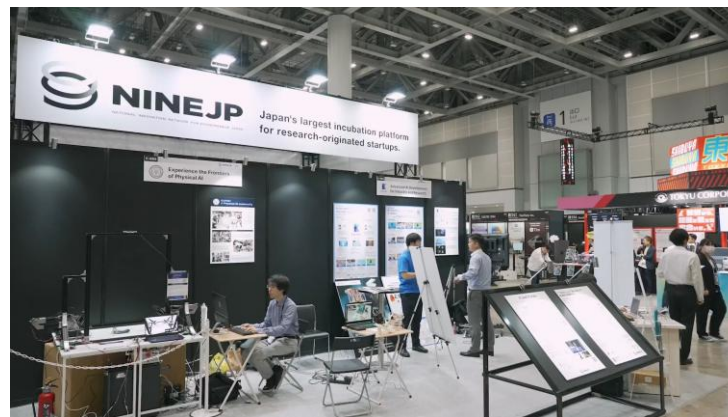
[KYOTO CENTCROSS
オープニングセレモニー
でのフィジカルAI展示の
ご報告 | KUPAC](#)

AIエージェントを活用した〇×ゲームロボット

SO-100系アームロボット、盤面検出カメラ、Unity上の3Dキャラクターを連携し、人間とAIが三目並べを行う展示システムを開発しました。

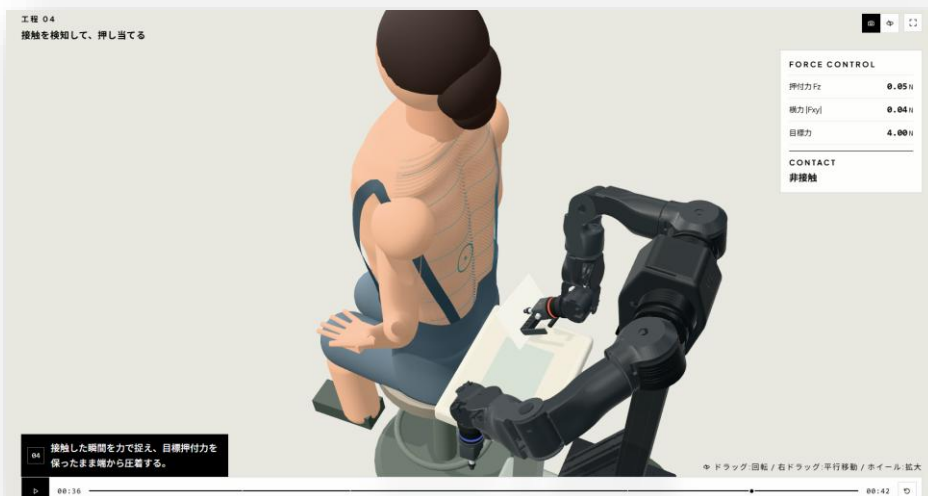


[SusHi Tech Tokyo 2026
出展報告 | KUPAC](#)



[KUPAC SusHi Tech Tokyo
2026 出展サマリービデオ](#)

Challenge ATOM 2026



公益財団法人長寿科学振興財団と Google.org の支援によるコンテストである「Challenge ATOM」の1st ゲートを通過し、100万円の開発支援金と、株式会社Enactic様からのOpenARM 2.0貸与をいただき、高齢化社会に資するフィジカルAIの開発を進めています。

[PatchAssist — Physical AI Demo](#)

VLAモデル開発

OSS VLA モデルをベースとしたVLA開発を実施しています。現在シミュレーション環境で複数の公開VLAモデルを比較検討しており、ベースラインとするモデルの選定を進めています。

本プロジェクトはAWSジャパンのフィジカルAI開発支援プログラムに採択されており、GPUクラスターの提供や技術支援を受けております。

四足歩行ロボットを使用した歩行動作開発

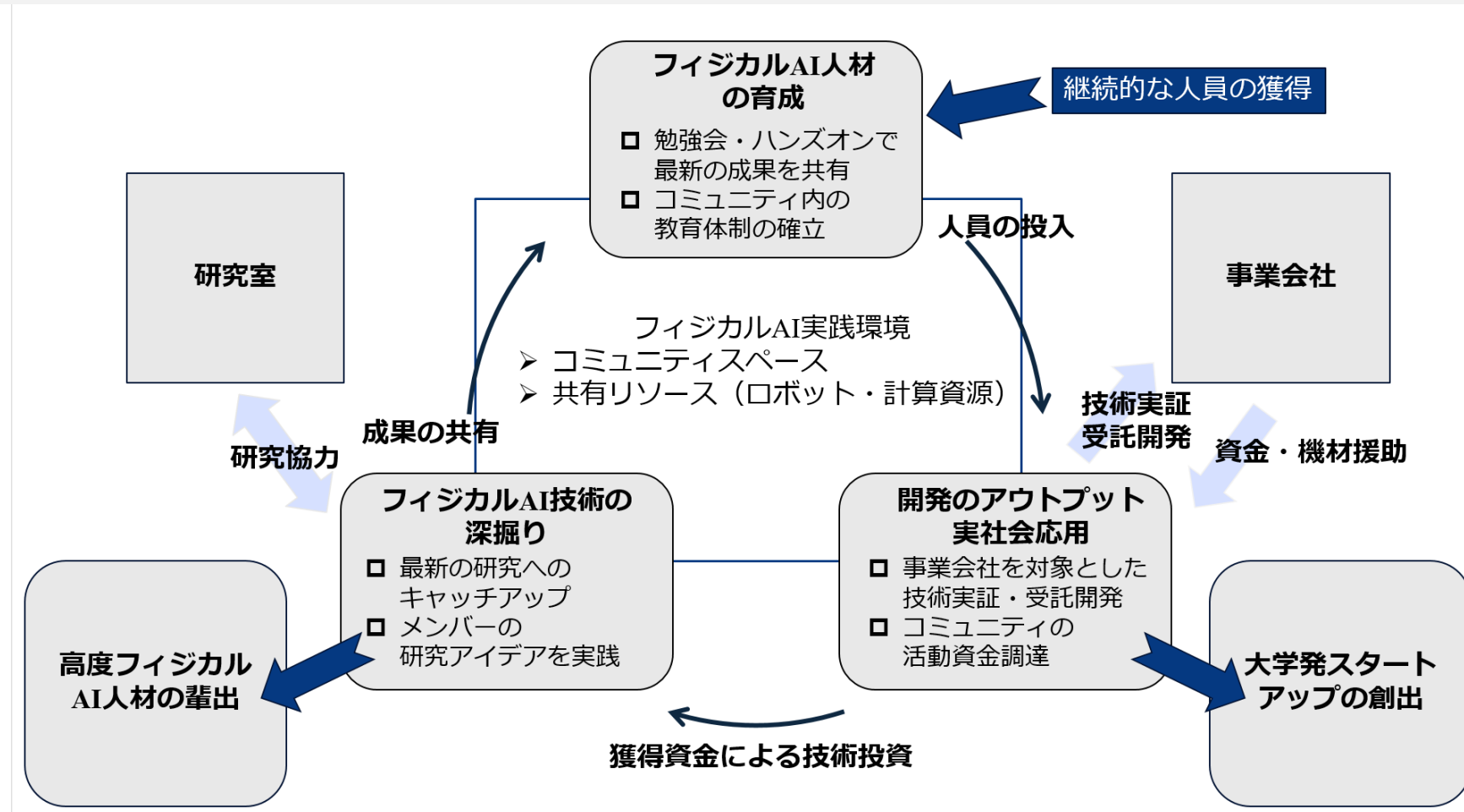
株式会社たけびし様よりUnitree Go2 R&Dの提供をいただき、段差の乗り越えなどをスムーズに行う歩行動作の開発に取り組んでいます。



<https://techshare.co.jp/product/unitree/go2/>

実装中心エコシステムの創出

フィジカルAIの実装を軸とした、
人材育成・研究開発・社会実装のエコシステムを創出する



特別協賛



三菱重工機械システム株式会社

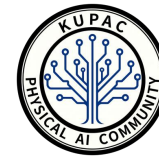
三菱重工機械システム株式会社 様

特別協賛



ترون株式会社 様

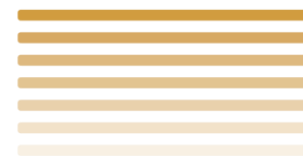
協賛企業様紹介



一般協賛

XNOVA

株式会社 XNOVA 様



THE SEED
THE SEED 様



COMMON PRODUCTS

株式会社コモンプロダクツ 様

X Prox Industries

Prox Industries株式会社 様