

# AI ロボット駆動科学 研究会 2024

## 実施レポート 2024.2.14

AI ロボット駆動科学イニシアティブ設立準備事務局編集

## 目次

◆開催概要.....	3
◆講演.....	4
— (仮) 嶋田義皓氏.....	4
— 畠山勲氏.....	5
— 熊谷亘氏.....	6
— 五十嵐康彦氏.....	7
— 松田翔一氏.....	8
— 吉川成輝氏.....	9
— 長田裕也氏.....	10
— 尾崎遼氏.....	11
— 光山統泰氏.....	12
◆閉会挨拶.....	13

## ◆開催概要

### ■科学研究プロセスを再定義する『AI ロボット駆動科学』

『AI ロボット駆動科学研究 2024 (<https://www.ai-robot-science-symposium2023.jp/20240214.html>)』  
が 2024 年 2 月 14 日にビジョンセンター日本橋三越前 本館 501 にて開催された。主催は AI ロボット  
駆動科学イニシアティブ設立準備事務局です。

『AI ロボット駆動科学』とは、AI と実験ロボットを利用して科学研究プロセスを再定義しようとする新  
しい科学的方法論。今回の研究会は～～～

## 1. 嶋田 義皓（JST）

## 2. 畠山 敏(東京工業大学)

### 「科学推論 ため 自己学習を行う大規模言語モデル 構築検討。」

リモートで行われた講演 概要 以下 通りである。

- モデル開発 日本が遅れており、経産省などがモデル開発 援助を進めているも 、昨年まで 開発規模 OpenAI など トップランナーに比べ 0.01~0.1 倍程度である。最先端クラス 1 T パラメータ程度モデルを作る際に 、できれ 数十 T token データが欲しいが、テキストデータが枯渇し じめている。こうした背景も受け、AI が自ら学ぶ新たなパラダイム シフトが生じている。
- 化学推論においても、学習に自由に使える学術論文が少ないという点で、課題が似通っている。化学実験に関する計測データに記載される実験条件と実験結果から、GPT-4 に「なぜそれが引き起こされる か」を考えさせる検討を行った。こ 作業により、数値 みが記載された物性データベースから、LLM 用 学習用テキストを生成することが可能になった。
- 上述 手法によって生成したテキストデータ、例え 10 件程度を LLM に学習させるだけで、未知 物質に対する物性 予測が可能になることを確認した。こ 際、AI が「理由を考える」過程が非常に重要なことが分かった。実験条件と結果 関係性 めを学習させる、つまり“Reasoning” ステップを除外した場合に 、精度が大幅に下がることを確認した。
- ローカル LLM が“Reasoning”と学習を自己回帰的に行わせることで、言語モデルが与えられた実験データを矛盾なく説明できるような「理論体系」を構築できるかを検証した。こ ような自己改善ループによって、自律的に AI 予測性能を高められるほか、人間にも納得可能な説明体系を作れる可能性があることを見出した。一方で、学習途中で精度が頭打ちになってしまうこと、改善精度が基盤モデル 性能に大きく影響を受けてしまうなど 課題が明らかとなった。そ ため、科学技術 基盤モデル 構築 必要性が求められている。

なお、発表後 アクティブラーニング向けロボット開発についてや、自己改善 限界について 質疑があった。

【発表資料】

[https://drive.google.com/file/d/1jAbTRXMf9Ru\\_S3ljwAinO5-5EcEGH4b1/view?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/file/d/1jAbTRXMf9Ru_S3ljwAinO5-5EcEGH4b1/view?usp=drive_link)

### 3. 熊谷 亘(東京大学)

「機械学習の自動研究に向けて。」

講演の概要は以下の通りである。

- 研究開発のペースが非常に加速しており、約 23 ヶ月ごとに倍増している。これらの成長は人類にとって基本的にはプラスだが、先端の研究にキャッチアップすることの難しさをもたらしている。AI を活用した自動研究によって、AI 研究者の複製性や、コンピューティング技術とアルゴリズムの急速な進歩に対応することについて検討している。
- 研究プロセスを以下のように分解することで、現時点でほぼ全てのステップが機械学習的なタスクとして定義可能である。
  1. 問題定義段階(ツール利用、文献理解、問題の特定)
  2. 研究実行段階(研究計画、理論的分析、実装)
  3. 知識共有段階(論文執筆、スライド作成)
- 現在は、機械学習モデルのコンポーネント分割と、各コンポーネントの自動改善コンポーネントを LLM によって生成することによって、新しい機械学習モデルを探索する方法について研究している。

なお、発表後は探索の範囲についての質疑があった。

【発表資料】

[https://drive.google.com/file/d/1zZuxvz84IYANIR9oGVE96wacJRX2bXvJ/view?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/file/d/1zZuxvz84IYANIR9oGVE96wacJRX2bXvJ/view?usp=drive_link)

## 4. 五十嵐康彦(筑波大学)

「大規模言語モデルによる文献知識を組み合わせた少数化学実験データ解析へ 展開。」

講演 概要 以下 通りである。

- 現在「スパースモデリング」を脳科学や宇宙科学に展開し、最近 物質化学 解析を実施している。スパースモデル データが高次元になると仮説提案が困難になるため、LLM などでは仮説 最適化ができないかというテーマで検討している。
- 線形回帰 場合、変数を刈り込むことで仮説を刈り込むことができる。検証する対象を絞れ 今まで 科学者仕事と同様なも ができる で というスタンスで研究をしてきた。機械学習において自動的に優れた変数を選択すること 難しいため、人間が数個 変数を選択し、それに基づいてスパースモデルをして刈り込むと良い結果が得られた。また、規模言語モデルにより All descriptors → Knoeledge-oriented とすることや、専門スパースモデルで Data oriented 仮説に絞り込むとさらに良い結果が得られる。スパースモデリングによる記述子抽出で、ど 記述子が重要かを考えた時に、2<sup>p</sup> 通り組み合わせを評価すれ よいと考えた。
- 科学 素材探索など、実際 機械学習をするほどデータ量がないため、データ科学と経験やカン 適度な融合が重要である。LLM 登場により何かできないかと検討を開始した。線形回帰モデルで事後確率 平均値を求めたところ以下 ことが分かった。
  1. データが多くなれ 信頼度が増加する
  2. ただし、科学 事前知識 ある専門家 そ モデル 存在に気づいていた
- 以上 現象を踏まえ、事前情報とした LLM を活用し、大規模言語モデルで事前知識を導入した場合にどうなるかを検証した。まず、LLM による記述子 信頼性を向上させる指標を模索したところ、実際に多く選れている単語があることを確認した。また、少量 データであっても、LLM 事前確率により、よりたしからしさ高い因子が選 れた。

なお、発表後 検討 手法について 質疑があった。

【発表資料】

機密情報が含まれるため非公開

## 5. 松田翔一 (NIMS)

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

講演 概要 以下 通りである。

- 蓄電池における AI 駆動材料開発として、結晶性材料があれば第一原理計算を用いて、性能予測ができるようになってきている。一方で、電極・電解液界面構造、計算的に取り扱うことが難しい。さらに、実用的に、複数添加材が界面被膜形成のために利用されており、その材料設計非常に難易度が高い。このような電解液材料最適化において、実験的スクリーニングを自動化することができれば、検証作業が楽になるのではないかと考えた。具体的に、バイオ領域から分注装置や搬送装置を利用し、マイクロプレートで電池評価セルとして使うことにより、電池に対する添加液組み合わせを高いスループットで評価できるようなシステムを構築した。これにより様々な添加剤組み合わせを検査できるようになり、人場合 1 日当たり 10 個程度で心が折れる作業であったが、ロボット化によって 1 日 1000 個サンプル評価が可能となった。このようにして開発したロボット実験システムを用いて、20 万通り候補の中から性能良い添加剤組み合わせを発見することができるようになった。
- ベイズ最適化を含む様々な探索手法を用い、有望な添加剤組み合わせを探索した。初期効率でスクリーニングしているで、まだ長期効率わからないが、2 倍程度改善まで達成することができた。今後、長期寿命予測技術と組み合わせた展開が期待される。
- HILL において、人介入がボトルネックになっているが、データプラットフォームを使用し、AI が分からなくても解析できるようにし、自律実験支援ソフトウェア NIMO を開発・配布している。これ、ai\_tool.py に対して複数アルゴリズムをすでに搭載している状態で提供されるで、Candidate / Proposals file を共通化することだけで、簡単に導入することができる。

なお、発表後 アカデミアプラットフォームと企業プラットフォーム 扱いについて 質疑があった。松田氏 これらが乱立していることに触れ、今後 集約されるべきであり、集約 過程で良いものも残るのではないかと回答した。

【発表資料】

<https://drive.google.com/file/d/1gpQEO6B7m0KnQxhp3-i8DQmp0a8JiCTm/view?usp=sharing>



## 6. 吉川成輝(トロント大学)

「汎用ロボットアームによる化学実験 自動化.」

講演 概要 以下 通りである。

- 汎用ロボットによる実験自動化、汎用性、既存 実験装置 活用、コスト 観点で有益である。
- 自然言語を用いて自動化機器を操作できるようになれば、プログラミング 専門知識がない利用者にも使いやすくなる。この際ハードウェアに依存しない中間言語 XDL 導入が有用である。中間言語 実験プロトコル記述標準化にも役立つ。LLM による自然言語から XDL 生成を試みたが、出力に 文法エラーが含まれていた。そのため、iterative prompting を開発した。これ、LLM 出力を検証する外部プログラムを利用することで、文法エラーがない XDL を出力する手法である。実際に開発したシステム、XDL 開発元手法を上回る性能を示した。また、XDL からロボット動作を生成することで溶解度測定など 実験を実行することができた。
- より高度な実験 例として、Cyclic voltammetry を実施した。この実験で 電極 研磨が必要だが、研磨時 電極 動かし方について異なる意見が存在するため、まず 最適な研磨動作に着目した。検証 ためロボットアームと電極を接続し、研磨機で電極を磨くように設計した。腐食、測定も一連 動作を自動化し、手で 研磨含む5通り 研磨方法を検証したところ、異なる研磨動作間で目立った違い ないこと、ヒトによる研磨と同程度レベルで研磨できたことがわかった。次に酸化還元電位 pH 依存性評価を検証したところ、文献値と矛盾しない結果が得られた。3D プリンタにより自動ピペットも自作するなど、汎用ロボットアームと安価な装置を組み合わせることで、複数 実験に対応できるようにした。

なお、発表後 iterative prompts 失敗例や成功 理由について、汎用ロボット 現実的な課題、検証データ詳細について 質疑があった。

【発表資料】

[https://drive.google.com/file/d/1RRAchvWHmovYIsI2C1khCLJdT5vF1laF/view?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/file/d/1RRAchvWHmovYIsI2C1khCLJdT5vF1laF/view?usp=drive_link)

## 7. 長田裕也(北海道大学)

「理論化学と情報科学を活用した有機合成化学研究の自動化及び自律化.」

講演の概要は以下の通りである。

- 従来の有機合成手法では、木から仏様を彫り出すような長い修行が必要であったが、合成装置やロボット制御ソフトの普及により、ワンクリックで実行可能な状況が整いつつある。これにより、昼夜を問わずに有機合成の実験が行えるようになっている。
- 有機合成において専門ロボットを利用する理由は、化学反応を阻害する酸素や水分等を簡便に除外することができ、非常に高い再現性で実験を実行することが可能だからである。また、他の研究分野と異なり、既存の人間が使用している機器をそのまま利用するといったニーズが少ないことも理由として挙げられる。
- 本講演で紹介した有機合成専門ロボットは、合成反応の実験からクロマトグラフィー等の分析まで人の手を介すること無く連続して実行することができるようになっている。このロボットを用いた研究例として、フラグメントディスクリプターを用いたクロマトグラフィーにおける保持時間の予測などは、外挿データに対してもかなり良い精度が出る。
- Closed-loop 反応条件最適化においては、複数の物質の組み合わせによる生成可能物に対して、目的物はプラス、対象外のはネガティブになるように目的関数を設定して探索を行ったところ、50 実験ほどで目的が達成され、擬似的なランダム試験と比較しても比較的良好な結果を得られた。得られた候補フラグメントは通常の有機合成の中ではほとんど用いられないものであり、それが候補として得られたことは非常に興味深い。また、ベイズモデルの部分は GPT を始めとする各種 LLM 等と置き換えて予測させることも可能であるが、GPT 内部で回帰モデルを作ってしまうなど、使い方には課題がある。

なお、発表後は探索結果の所感について質疑があった。

### 【発表資料】

機密情報が含まれるため非公開

## 8. 尾崎遼(筑波大学)

「生命科学の実験自動化に向けたバイオインフォマティクスの取り組み。」

講演の概要は以下の通りである。

- バイオインフォマティクスでは、狭義では大規模データからの発見・予測が、広義では研究の自動化が行われている。狭義のバイオインフォマティクスでは、タスクを切り分けてモジュールを構築しており、モジュールの組み合わせや連携が重要である。また、データから疾病を予測する場合、機械学習手法と undersampling 手法の最適な組み合わせや、1 細胞 RNA-seq データ QC 自動化を行うことで、コマンド一つで全てのワークフローを実行でき、バイオインフォマティシャンなどのフィードバックを待たずに実験を進めることができる。
- このようなタスクの切り分けとモジュールの連携は、研究の自動化にも適用可能であると仮説を立てたが、半分ぐらいは合っていて、半分ぐらいは間違っていた。異種類ロボット・機器連携のための並列スケジューリングを構築し、細胞の劣化など時間制約やタスク間の依存性を考慮して最適化できるようにしたが、求められた最適は、人が組むスケジュールよりも遅かった。結果的に、研究設備の構成によってスケジュールを最適化することは、ある意味のシミュレーションとして評価できることが分かった。自動化実験において異常が起きた場合、デバッグのための動画があり、これを検索可能にするために物体検出システムを利用し、効率化を図っている。
- 搬送系による機器連携や AI との連携においては、人とロボットの連携として、自然言語からロボットを動かす Python スクリプトを生成し、Python コードを自動分注機のシミュレータで評価することを行った。これは、GPT-3.5 から GPT-4 に変わったタイミングで精度が大きく向上した。
- 遺伝子のオン・オフを制御する転写因子がヒトゲノムのどこに結合するかを計測する ChIP-seq 実験データは、すべての転写因子とサンプル(組織・細胞株)の組み合わせで実施されてはいない。そのため、実験が未実施だけで実際には転写因子が結合しているという「データの不在」を前提にして評価を行う必要がある。未だ計算機的予測が難しいこともあり、これまでの少数の実験ではまだ予測できておらず、蓄積されたデータベースにも含まれていないが、実際には存在しているということもあり、データの不在を前提にして評価を行う必要がある。転写因子の研究では、一般的に研究が進んでいるものほど詳細になっており、未計測の ChIP-seq データが数千種類存在している。計算的なアプローチにより、転写因子の必要データ数を検討している。解析が可能なデータ量についての理解を深めることで、既存のデータ解析から脱却し、どの程度進めるべきかを検討する材料になる。

【発表資料】

機密情報が含まれるため非公開

## 9. 光山統泰(産総研)

「双腕ロボットによる実験自動化とデジタルツインによるロボット操作技術.」

講演 概要 以下 通りである。

- 大量生産 現場で、し し ライン生産方式が用いられる。生産工程ごとに特定 作業を担当する複数ロボットがそれぞれ限られた範囲 作業を分担する。そ ためロボット 作業 それほど複雑に ならないが、複数 ロボットによる連携動作が必要である。対照的に、バイオ実験で 一人で全て 作業を行う。これ セル生産方式ともよ れる。LabDroid Maholo(双腕ロボットによる汎用実験自動化システム)  
、まさしくセル生産型 自動化システムである。2 本 多軸アームだけで、すべて 工程を実行可能なように設計されており、ライン生産方式で用いられるロボットで 考えられないほど多様な道具をロボットが扱えるようになっている。汎用ロボットアーム アプリケーションとしてかなりチャレンジングな課題を解決している。
- Maholo 人間 視点から実験作業を行うため、作業を転写する に適したシステムである。ロボットが何を行っている かを人が理解しやすい点が、属人性 高い作業を自動化するうえで 大きなアドバンテージとなっている。ロボット実験を実行する仕組み、ビジュアルプログラミングによって構築することができ、エンジニアリングを専門としていなくても簡単に指示が出せる。
- 一方で、顧客 仕様に応じて簡単に実装を拡張できるような形にしたいと考えている。特に研究目的であれ、すぐに利益に結びつくも で 無いことから、ロボット 機能拡張に大きな投資をすること 難しい。研究者が思い描いたも を、簡単に試せるようになると良い。
- これを実現するために、Maholo を仮想空間にモデル化する必要があり、CAD モデル化を進めてきた。現在、実機 精密測定とCAD 動作 補正により、0.1mm 程度 補正でデジタルツインを実現している。例え、細胞培養 回収作業自動化(ティーチング)、ペンダントを使用するも で非常に困難であり、また細かい操作を設計することが難しく、泡立つなど 問題が発生していた。これを CAD 上で オフラインティーチングにすることで、吐出を途中で止めるなど非常に細かく精密な条件を設計でき、作業効率と品質が向上した。
- 現在 仮想空間内で ティーチングバックや、ロボットアーム 起動精製を試行している。

なお、発表後 Maholo 開発期間や仕様について 質疑があった。

【発表資料】

[https://drive.google.com/file/d/1QJcgaldAZ9NikENmhdGsvlfKJPMufFxS/view?usp=drive\\_link](https://drive.google.com/file/d/1QJcgaldAZ9NikENmhdGsvlfKJPMufFxS/view?usp=drive_link)