

アイデアと技術を磨き、事業作りに挑戦する

名古屋市発イノベーター育成・ビジネス創出プログラム

NAGOYA BOOST

2025

NAGOYA BOOSTとは、
2018年にスタートした、最新テクノロジーの学習と
事業開発に必要なマインドセットを行う、
新たなビジネスを創出する人材の輩出を目的としたプログラムです。
本年度は、社会課題の解決をテーマに、初心者歓迎のAコース、
上級者向けのBコースの2コースをご用意し、
柔軟なプログラムへとアップデートして実施します。

参加費無料

プレセミナー



2025.08~2025.09
全4回

コース選択式プログラム

2025.10
Aコース



3D・生成AI活用

2025.11
Bコース



数値最適化・3D都市モデル
衛星データ

2025.12~2026.01 ビジネスセッション

2026.02 NAGOYA BOOST day

場所

NAGOYA INNOVATOR'S GARAGE

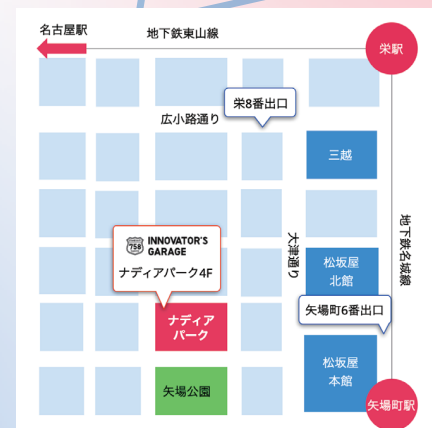
セミナーによっては、オンライン開催の場合あり

〒460-0008 愛知県名古屋市中区栄3-18-1 ナディアパーク4F

交通機関

地下鉄名城線「矢場町駅」下車 6番出口より徒歩5分

地下鉄東山線「栄駅」下車 サカエチカ7番出口より徒歩7分



NAGOYA BOOST

公式WEBサイト ▶ <https://nagoyaboost.jp/>

各プログラム詳細・お申し込みはこちら

運営事務局 ▶ JellyWare株式会社 TEL 052-211-8657 Email info@jellyware.jp

主催 ▶ 名古屋市経済局 次世代産業振興課 TEL 052-972-2418

Access

プレセミナー 自由参加・各回募集

※申込状況によっては受付を締め切る場合があります

最先端テクノロジーを気軽に体験できる、初心者歓迎の無料セミナーです。

AIやWeb開発、ロボット制御などをテーマに、1回完結型で大学生以上ならどなたでも参加可能です。

第1回 Difyでチャットボット

2025年8月5日(火)
19:00~21:00

ノーコードでAIアプリを開発することができる「Dify」を用いて簡単なチャットボットを作成します。

第2回 ChatGPTでプログラミング

2025年8月19日(火)
19:00~21:00

VSCodeのインストールから始まり、ChatGPTでコードを生成するコツも含めたHTML超入門ハンズオンを行います。

第3回 ロボットシミュレーション体験

2025年9月2日(火)
19:00~21:00

産業用ロボットシミュレーター「RoboDK」で、物体をつかんで移動させるピックアンドプレース動作を体験。Pythonによる制御の基本も紹介します。

第4回 ビデオ・音声SDK

2025年9月16日(火)
19:00~21:00

ビデオ・音声通話をアプリに実装できるSKYWAYというツールを用いたアプリ開発を行います。

AI人材BOOSTプログラム

A・Bコース選択 (AとBの両コース選択も可)

AI人材BOOSTプログラムは、社会課題をテーマに、アイデアを具現化するための「テクノロジー(技術・ツール)」と、事業開発に必要な「クリエイティブ(発想・表現力)」の両方を学び、それらをフルに活用してビジネス創出に挑戦するプログラムです。最終的には、成果物をNAGOYA BOOST DAYで発表し、社会への発信やビジネスマッチングの機会を得ることができます。

Aコース

3D技術、生成AI、Web技術活用 全5回

アイデアを“かたち”にし、Web上に公開できる技術を学べるコース

実施期間 2025年10月7日(火)~10月28日(火)

対象 プログラミング初級者~中級者 定員 30名程度

面接選考期間 2025年9月15日(月)~9月24日(水)

Bコース

数理最適化、3D都市モデル、衛星データ活用 全3回

社会課題を“データ”で読み解き、最適な解決策を導き出す力を学べるコース

実施期間 2025年11月4日(火)~11月18日(火)

対象 プログラミング中級者~上級者 定員 30名程度

面接選考期間 2025年10月13日(月)~10月24日(金)

or

A・Bコース受講者 参加必須

ビジネスセッション 全コース必修

テクノロジーを学ぶだけでなく、新たなビジネスを創出するマインドとスキルの向上を目指すプログラム

実施期間 2025年12月2日(火)~2026年1月20日(火)



NAGOYA BOOST DAY

AI人材BOOSTプログラムの成果発表とビジネスマッチング

開催日 2026年2月11日(水・祝日)