

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

| | | | |
|-------|------------------------------|--------------------------------|--------------------------|
| 課題番号 | 25220004 | 研究期間 | 平成25年度～平成29年度 |
| 研究課題名 | 人のような存在感を持つ半自律遠隔操作型アンドロイドの研究 | 研究代表者 (所属・職) (平成30年3月現在) | 石黒 浩（大阪大学・大学院基礎工学研究科・教授） |

【平成28年度 研究進捗評価結果】

| 評価 | 評価基準 |
|---------|---|
| A+ | 当初目標を超える研究の進展があり、期待以上の成果が見込まれる |
| A | 当初目標に向けて順調に研究が進展しており、期待どおりの成果が見込まれる |
| ○ A- | 当初目標に向けて概ね順調に研究が進展しており、一定の成果が見込まれるが、一部に遅れ等が認められるため、今後努力が必要である |
| B | 当初目標に対して研究が遅れており、今後一層の努力が必要である |
| C | 当初目標より研究が遅れ、研究成果が見込まれないため、研究経費の減額又は研究の中止が適当である |

（意見等）

研究代表者らが提唱し進めてきた一連のアンドロイド研究は、独創的であり、広報・情報発信の面でも高く評価できる。本研究で重要な位置を占めていた「リニア電磁アクチュエータ」の開発と利用が進まず、大きな計画変更を伴ったのは残念であるが、「BMIを用いたアンドロイド操作」などでは、当初計画以上の成果を上げている。残る期間、上記の計画変更を補い、総合的な成果が得られるよう研究に精励されたい。

【平成30年度 検証結果】

| | |
|------|--|
| 検証結果 | 当初目標に対して、期待どおりの成果があった。 |
| A | <p>本研究は、従来の遠隔操作型アンドロイドやロボットを更に進化させ、今後主流になると予測される遠隔操作型ロボットの研究開発プラットフォームとして、半自律遠隔操作型アンドロイドやロボットの実現を目指したものであり、社会的相互作用機能を実現する半自律遠隔操作の基盤技術に様々な成果をもたらした。アクチュエータの計画変更があったが、音声による遠隔制御による多彩な表情生成、環境適応的な動作生成、BMIを用いたアンドロイド操作など、独創的かつ特記すべき成果を上げている。</p> <p>主要学術雑誌等での成果の公表も申し分なく、広報・情報発信の面でも高く評価できる。</p> |