

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28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 2 8 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
<p>(意見等)</p> <p>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。</p>		