

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

|       |   |                                |                            |
|-------|---|--------------------------------|----------------------------|
| 課題番号  | 26220001                                | 研究期間                           | 平成26年度～平成30年度              |
| 研究課題名 | 人・車両・異種インフラのマイクロモジュール連携による超分散型時空間情報集約機構 | 研究代表者<br>(所属・職)<br>(平成29年3月現在) | 東野 輝夫 (大阪大学・大学院情報科学研究科・教授) |

【平成29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)   |      |   |
| <p>本研究は、災害発生時に、都市街区で救助隊や被災者同士が高信頼・高効率に災害情報を伝達・交換できるよう、マイクロモジュールによる情報センシング/集約機構という新しいパラダイムを提案し、かつそのアーキテクチャの一部をプロトタイプで実現し、理論的評価を行うとともに、公開/実証実験を行って有効性を検証するものである。特に、加速度センサーとモバイルカメラを用いた高精度トラッキングによる位置情報ベースの情報共有手段には独創性と有用性が認められる。学術論文発表等も順調に行われており、研究・試作・検証の全てにおいて当初計画されたとおりの成果を上げている。</p> |      |   |