

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

| | | | |
|-------|-------------------|--------------------------------|-----------------------|
| 課題番号 | 25220903 | 研究期間 | 平成 25 年度～平成 29 年度 |
| 研究課題名 | 力触覚技術による医工融合基盤の革新 | 研究代表者 (所属・職) (平成28年3月現在) | 大西 公平（慶應義塾大学・理工学部・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 |
| <p>(意見等)</p> <p>本研究は、力触覚を伝送することで対象物の硬さを実感できる人間の多様な身体機能を表現・再現し、従来の機械では実現できなかった「柔らかい」運動を身体支援システムに組み込んでその妥当性を検証し、医療福祉、産業分野への適用を目指すものである。</p> <p>これまでに、身体機能を数理的に表現し、発現・再現理論を構築し、さらにプログラミング化してロボットハンドに実装し、自動縫合作業にも成功している。</p> <p>当初計画以上の成果が得られており、数多くの学術雑誌、国内外での学会発表として報告されている。研究組織は医学系、工学系、医工融合研究グループで構成され、その間の協力関係は良好であり、今後の更なる成果が期待できる。</p> | | |