

1	課題番号	研究課題名	研究代表者	評価結果
	16100001	超高速体感型シミュレーションシステムの研究	富田 眞治(京都大学・大学院情報学研究科・教授)	A
<p>(意見等)</p> <p>アーキテクチャから応用まで具体的に検討し、実装して実証している点は高く評価できる。本研究成果は、基盤技術としての広い応用範囲を持つと予想されるので、完成度の高い最終システムの実現に期待したい。マルチスケールシミュレーションの実現に向けての方法論についてはさらに研究を進め、具体化に向けた取り組み方法を明確にしてほしい。</p> <p>システムの体感型、実時間性については、ヒューマンインターフェースの問題の他に、高速化・効率化とノード分散による問題解決をはかるとしているが、OSの問題等をも考慮する必要があるのではないだろうか。</p>				
2	課題番号	研究課題名	研究代表者	評価結果
	16100002	等身大ヒューマノイドにおける知能ロボットカーネルの統合と対人行動創成への展開	稲葉 雅幸(東京大学・大学院情報理工学系研究科・教授)	A
<p>(意見等)</p> <p>等身大のヒューマノイドを実現するためには、ロボットと、それに組み込むソフトウェアにより多種多様な機能を統一して動作させる必要があるが、その実現に向けた研究が順調に進捗している。きわめて正統的なアプローチをとっており、高く評価できる。研究成果も順調に挙がっている。</p> <p>欲をいえば、このような正統的なアプローチによる研究蓄積から革新的な理論が生まれることを期待したい。</p>				