

科学研究費補助金（基盤研究（S））研究進捗評価

課題番号	17101006	研究期間	平成17年度～平成21年度
研究課題名	海底ステーションを基地とする海中観測ロボットによる自動海底地殻変動観測手法の開発	研究代表者 (所属・職)	浅田 昭（東京大学・生産技術研究所・教授）

【平成20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
	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>本研究課題は、海中ロボット（AUV）の実用化のための研究計画であり、基盤研究（S）の趣旨に馴染まない研究内容であるとの意見もあったが、研究そのものは着実に成果を上げていると判断できる。</p> <p>なお、学术论文の積極的な発表に努めてもらいたい。</p>		

【平成22年度 検証結果】

研究進捗評価結果どおりの成果が達成された。
