

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>本研究は、等身大ヒューマノイドプラットフォームに対して、視聴覚・全身触覚・動的全身反応行動などの高位の情報処理技術を搭載した知能ロボットソフトウェア基盤を設計し、人からの多様な働きかけに対応した行動を実現することを目標とした。具体的には、1) 人の存在を知覚しその行為の意図仮設を確認しながら行為生成を判断する機能、2) 人と直接触れ合った状態における人からの働きかけに答えられる協調反応生成機能、3) 人が操作している対象物体を仲立ちとして、人の行為を支援できる行動立案機能を開発することであった。</p> <p>国際的に日本がリードしているこの分野の先端を走る研究成果が出ており、実際に目標とした機能に基づく行動をヒューマノイドロボット上で実装してみせ、ヒューマノイドロボットの可能性を広く示したことは高く評価できる。また、5年の長期にわたって継続的に等身大ヒューマノイド研究を支えるソフトウェア基盤を提供したことも評価できる。</p> <p>今後は、実装された先端的な行動を長く引用される論文誌の論文として発表することで、本分野の世界的オピニオンリーダーとなることを期待したい。</p>			