

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

課題番号	21220004	研究期間	平成21年度～平成25年度
研究課題名	全身受動性と注意誘導性を備えた等身大ヒューマノイドへの発展的身体行動構成法の研究	研究代表者 (所属・職) (平成26年3月現在)	稲葉 雅幸（東京大学・大学院情報理工学系研究科・教授）

【平成24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、等身大ヒューマノイドが人間からの不意の働きかけに対して安全に反応でき、ロボットの行動を人間が誘導するための、全身受動性と注意誘導性をハードウェア及びソフトウェアの両面から構成することを目的としている。ハードウェアについては独創性のある成果を挙げており、反射行動に近い部分に関する基盤的ソフトウェアについても着実に成果を挙げている。しかし、ソフトウェアに関するより高次の認識、人間科学分野との連合については、まだ十分とはいえず、今後の成果が期待される。また、一般公開型シンポジウムなどで、人文科学系への情報発信を広く行うことが望まれる。</p>	

【平成26年度 検証結果】

検証結果	研究進捗評価結果で見込まれたとおりの研究成果が達成された。
A	<p>等身大ヒューマノイドが人間からの不意の働きかけに対して安全に反応でき、ロボットの行動を人間が誘導するための全身受動性と注意誘導性について、関節駆動型と筋骨格腱駆動型のヒューマノイドをハイブリッドに構成し、ハードウェア及びソフトウェアの両面から実証している。</p> <p>また、ソフトウェアに関する高次の認識、人間科学分野との連合については更なる進展を期待したい。加えて、国際学術誌における質の高い論文の更なる発表が望まれる。</p>