

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

課題番号	24220006	研究期間	平成24年度～平成28年度
研究課題名	ロボット聴覚の実環境理解に向けた多面的展開	研究代表者 (所属・職) (平成29年3月現在)	奥乃 博（早稲田大学・理工学術院・教授（任期付））

【平成27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>研究計画4項目のうち3項目については、概ね順調に進んでおり、学会発表、ソフトウェア公開や普及活動など、研究成果は多数出されている。進歩の著しい音響信号処理の中で、人工知能分野やロボット分野での応用については、このグループが先導していることが十分認められる成果である。蛙の合唱の解明は、多数の報道などを通して社会の関心も得ている。他の項目の空中收音の音源分離は容易でないものの、研究進捗評価時点での計画縮小は残念であった。</p>		

【平成29年度 検証結果】

検証結果	当初目標に対し、期待どおりの成果があった。
A	当初目標に対し、ロボット聴覚技術の高度化と、音一般を対象として屋外実環境、極限環境への多面化を図る努力がなされ高い成果を上げている。また、基盤的ソフトウェアに関する成果がオープンソース <b>Hark</b> の着実な改訂を通じて公開されてきている。当初設定した研究課題ごとに達成度の違いは見られるものの、当初計画にない成果も幾つか得られるなど、総合的な視点から見て期待どおりの成果があった。成果の公表状況も優れている。本研究グループの先導的ロボット聴覚技術が今後も更に高度化され、より一層社会に活用されていくことを期待する。