

令和4(2022)年度 基盤研究(S) 審査結果の所見

研究課題名	サイバーフィジカルヒューマンによる全身接触運動の包括的データ駆動学習・予測・生成
研究代表者	吉田 英一 (東京理科大学・先進工学部電子システム工学科・教授) ※令和4(2022)年6月末現在
研究期間	令和4(2022)年度～令和8(2026)年度
科学研究費委員会審査・評価第二部会における所見	<p>【課題の概要】 本研究は、接触を人型システムの運動記述の鍵として、接触仮想環境・実環境で人間・ロボット統合モデルによる接触運動の継続学習・予測・生成を行う統一的な方法論の確立を目指し、人型ロボットの全身制御など独自の理論的・技術的基盤に基づいて、接触を伴う任意の運動の理解と生成の理論確立と応用実証を推進するものである。</p> <p>【学術的意義、期待される研究成果等】 接触が人型システムの運動記述の鍵であると捉えていることに独創性がある。接触運動の包括的理論体系構築は、新規性や波及効果に加え、学術的重要性が高い。本研究によりロボットと人の協調作業支援など、ロボットの知能化や社会実装に重要な波及効果が期待される。</p>