

## 研究成果展開事業 研究成果最適展開支援プログラム

### 産学共同(育成型) 事後評価結果

体系的課題番号	: JPMJTR20RG
採 択 年 度	: 2020 年度
分 野	: ICT・電子デバイス、ものづくり分野
研究開発課題名	: 模倣学習を用いたロボットによる高速汎用物体操作
プロジェクトリーダー 研究責任者	: 境野 翔(筑波大学)

#### 評価結果の総合所見

本課題は、人と同等の物体操作技能をロボットに獲得させるため、長期推論を可能にし、複数動作を組み合わせできる制御技術の確立を目指すものである。

目標に対して期待以上の成果を上げており、企業との共同研究も進んでいるなど、イノベーション創出が大いに期待できる。

ロボットのユーザー利便性などを向上し、複数の企業との社会実装可能な状況までになっていることは高く評価できる。将来的には本研究成果は、肉体労働を必要とする幅広い業種で実用され、社会的・経済的なインパクトが期待される。

以上