

研究課題別中間評価結果

1. 研究課題名： ロボットによる街角の情報環境の構築
2. 研究代表者： 神田 崇行（(株)国際電気通信基礎技術研究所知能ロボティクス研究所 室長）

3. 中間評価結果

ロボットが街角を移動して環境に調和しつつさまざまなサービスを提供できるようにするための街角環境理解技術と、街角環境調和型インタラクション技術の研究開発を行うことを目的としている。ロボットが場所の使われ方に応じて、歩いてくる人に適切なインタラクションを行い、多くの場合邪魔に思われずに移動する方法を実現することをめざした中間目標：「周囲の歩行者と調和して移動するロボットの実現」はほぼ達成されたと言える。個々の要素技術には優れたものがみられるが、統合したシステムとしての説得力が弱い。10～20年先を見越して、ロボットの性能と具体的に実現できるサービスを関連づけたロードマップを明確にし、パイロット研究の進展をもっと骨太にする必要がある。人やグループなど様々な生活シーンなどにおける歩行形態の表現が可能となる歩行者進路モデルの構築、様々な場面の人間・機械インタラクション技術への適用が可能な機械から人間への接近モデルなど、より普遍的で体系化された技術への深化・高度化が必要である。