

## 研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： ロボットによる街角の情報環境の構築

2. 研究代表者名及び主たる研究参加者名（研究機関名・職名は研究参加期間終了時点）：

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ヒューマンロボット  
インタラクション研究室 室長）

3. 事後評価結果

○評点：

A 優れている
---------

○総合評価コメント：

広域・高性能の人位置追跡技術に立脚し、街角で人々との調和を保ちつつサービスを提供できる街角調和型ロボットの実現に取り組んできた。

本延長研究に先行する5年間の研究では、高所に設置された3次元計測センサから得られた計測結果を統合した広域・高性能の人位置追跡技術の開発、社会性まで考慮し、人の密度が0.25人/m<sup>2</sup>以下の街角環境での行動にも適合する歩行者モデルの実現、人共存環境で活動するロボットを環境に調和させるための行動計画生成法の開発を行い、公共空間での実証実験により、街角における人間ロボットインタラクションに関わるユニークな知見を世界に先駆けて得ることができた。

当初計画の1年延長となる平成28年度は、街角ロボットの有用性をさらに高め、社会実装をより容易にするため、広域のセンサネットワークがない場所でロボット単体による街角サービス提供を可能にする技術の研究開発に取り組み、人々の位置計測技術、チラシ配りサービス、ツアーガイド型の情報提供サービスを単体型ロボット上に実現した。さらに、この延長研究の間、街角のロボット群のクラウド化、ロボットサイネージ、ヘルスケア応用、ロボット開発環境シミュレータなど、本CRESTプログラムにおける研究成果をもとに、社会実装につながる応用性の高いプロジェクトを開始できたことは高く評価できる。

今後は、高齢者、障害者、外国人などへの情報提供や誘導など社会の具体的なニーズに応えることのできるHRI技術に発展させてほしい。