

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 期待通りの成果が得られている

○総合評価コメント:

街角を移動し、周囲の人々と調和しつつさまざまなサービスを提供することのできるロボットの研究開発に取り組み、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/m²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ロボットの行動計画法の開発を行った。これにより、円滑なすれ違い行動、話しかけ行動、広域計測による混雑回避、ロボットいじめ行動の回避など、基本的な街角調和型のロボット行動と、チラシ配り、道案内、迷っている可能性のある人への案内、店舗への誘導などの基本サービスを実現した。さらに実証実験により、街角における人とロボットとの関わりについて多くの貴重な知見を得た。本研究は、広域・高性能の人位置追跡技術を核とする技術と、それにより得られた行動計画法を統合することにより、街角で人と調和しつつ基本的なサービスを提供できるロボットを世界に先駆けて実現し、実証実験したものであり、人間調和型情報技術という観点からの意義は大きく、今後のロボット産業への発展の基盤を築いたものとして高く評価できる。