

事後評価報告書(日米研究交流)

1. 研究課題名:「災害対応ロボティクス分野における日米国際研究交流」

2. 研究代表者名:

2-1. 日本側研究代表者:特定非営利活動法人国際レスキューシステム研究機構
会長 田所 諭

2-2. 米国側研究代表者:テキサス A&M 大学 教授 Robin Murphy

3. 総合評価:(S)

4. 事後評価結果

(1)研究成果の評価について

災害対応ロボット技術について、情報交換にとどまらず実質的な研究協力が行われた。特に米国のディザスター シティの模擬実験場にて行われた共同実験・実証データの収集は、評価に値する。また、22 年度末に東日本大震災が発生し、本研究を通じて得られた知見や研究協力体制が、災害現場へのロボットの迅速な投入に寄与したと思われる。この点で社会への波及効果は大きかったと言える。

(2)交流成果の評価について

米国の模擬実験場にて、日米の研究者が開発した実システムの公開テストを行った。研究内容の発表だけでなく、共同実験にも若手研究者が大勢参加しており、人材の育成としても意義ある取り組みと言える。今後更なる研究交流を期待する。

協力に基づく研究成果や、共同作業の結果について、双方が主著者として多くの共著論文が発表されていることも評価できる。

本協力がベースとなり、米国側リーダーの Robin Murphy 教授 のチームが東日本震災時の水中ロボットによる行方不明者の探索に参加したことなど、実質的な協力関係が効果をもたらした。また、原発事故への緊急対応についても、事故対応に関する調査とそれに対応するワークショップを米国で開催するなど、十分な議論がされたことは特記に値する。

(3)その他(研究体制、成果の発表、成果の展開等)

東日本大震災においては、日米双方の協力により、開発中のロボットを実利用する機会が生まれ、互いの知見や経験が共有された。このことは、実質的で機動的な協力体制が作られていることを意味する。

今後、東日本大震災への対応を通じて得られた課題の整理・解決を図り、日本発の実用的な災害対応ロボットの実現に向けて研究開発に取り組んでいただきたい。また、更に、この技術を学術として体系づけることも期待する。

なお、ホームページにて研究交流について積極的に情報公開していることも評価に値する。