

事後評価報告書(日-インド研究交流)

1. 研究課題名:「多重センサ網を用いた支援ロボティクス」

2. 研究代表者名:

2-1. 日本側研究代表者:国立大学法人九州工業大学大学院生命体工学研究科 教授 柴田 智広

2-2. 相手側研究代表者:インド工科大学カーンプル校機械工学科 教授 Dutta Ashish

3. 総合評価:(B)

4. 事後評価結果

(1)研究成果の評価について

外骨格型の支援システムの開発に対して、インド側がその設備を生かして指、手、および下肢外骨格を合成する CAD と最適化モデルを開発、日本側は、センサネットワークと制御システムを開発し、それを融合するという戦略を立ててプロジェクトを遂行しており、それなりに守備範囲が決められて協力体制が構築されている。

研究の目標に対しては、準備段階にとどまっており、とくに優れた成果までは至っていない印象である。インド側と共同することにより、個人毎に異なる複雑な指の動きを精緻に追跡できるようになったとしているが、インド側の成果が具体的に記述されていず、また、その成果をどのように生かすことで精緻な追跡ができるようになったか明らかでないことは残念であった。

(2)交流成果の評価について

比較的若手の研究者が相互の関係を深めることができた点は評価できる。特に、日本側の研究代表者が、インドロボット学会(Robotics Society of India)の設立に貢献した経緯から、同学会国際ワークショップの招待講演者や、第1回国際会議のprogram co-chairを務めるなど、インド側で大きな取扱いを受けているのは良かった。

インド側がハード、日本側が智能化システムとわりきった役割分担を行っているが、日本側が一方的にインドを訪問するだけで、相互の交流がないことは残念である。

(3)その他(研究体制、成果の発表、成果の展開等)

プロジェクト終了後も、インド側との共同研究が続いており、今後の発展が期待される。

論文が1件だけであるのは残念である。共著論文の執筆を含め、今後の協力関係の進展に期待したい。

研究費が少ないとの不満が述べられているが、本プログラムの他の研究プロジェクトと比較すると、本プロジェクトの成果はより高い評価が得られているとまでは言えず、不満を述べる以前に、与えられた予算でも成果が出るように、プロジェクトを立案することに注力すべきとの印象を受けた。