

研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： 高速センシング・ロボットによる実時間インタラクションの創成

2. 個人研究者名

山川 雄司（東京大学大学院情報学環 准教授）

3. 事後評価結果

高速ビジョンを用いたロボットの視覚制御技術、高速センサネットワーク技術を駆使して、高速性と低遅延を基軸とする次世代実時間インタラクションに向けた人間ロボット協調システムの開発を行った。具体的な人間機械協調タスクとして、同期動作、協調動作、運動機能拡張を実現させ、人間とロボットとの新たなインタラクション技術の創出を目指した。

結果として、超高速・超低遅延のロボットハンドによる協働動作が実現できることを示した。また、高速ビジョンを実現するために克服すべき問題を多角的に解決した点が評価できる。特に、人とロボットの協調作業という重要なテーマに取り組み、きちんと動くシステムを作り上げた点が高く評価できる。

今回の成果は、産業用ロボットへの応用にも十分適用可能だと思われるが、具体的な応用シナリオの提示を検討して頂きたい。また、人の手先支援は、人を怠惰にしないため、もしくは、人のスキル向上のためにどうしたらいいのかまで含めた知見を考えられるとよいと思う。