

## 研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： 人とマイクロ世界のインタラクション技術の開発

2. 個人研究者名

青山 忠義（名古屋大学大学院工学研究科 准教授）

3. 事後評価結果

本研究では、体内でタスクを行うマイクロロボットの遠隔操作に向けたマイクロ世界のインタラクション技術の開発を目的としている。具体的には、体内での視野拡張型顕微鏡による画像情報のみから、マイクロ世界の視覚・力覚・音声情報を人へ提示するインタフェースの開発を目指した。

成果としては、実応用を見据えて、必要な要素課題に分け、挑戦的な研究目標を、高い技術力で実現したことがあげられる。また、実際に動くものを作り上げて、それらの効果を確認したことも高く評価できる。

今後は、熟練者の精度に匹敵する操作性評価および仕様であることの確認等を進めてほしい。