

未来社会創造事業 探索加速型探索研究

事後評価結果

1. 領域

「持続可能な社会の実現」領域

2. 重点公募テーマ

労働人口減少を克服する“社会活動寿命”の延伸と人の生産性を高める「知」の拡張の実現

3. 研究開発課題名

認知科学と制御工学の融合による知能化機械と人間の共生

4. 研究開発代表者名(機関名・役職は評価時点)

鈴木 達也(名古屋大学大学院 工学研究科機械システム工学専攻 教授)

5. 評価結果

本研究開発課題は、本重点公募テーマにおける「個人の認知活動の維持・向上」に資する研究開発として、「人間と共生する次世代の知能化自動車」への着眼を出発点とし、「認識・予測・判断・計画・操作にかかる知能の形式知化」、および「知能化機械の設計指針」に資する新しい認知モデルの創出と、自動車運転知能にとどまらず広くそれ以外の知への波及を期待され、採択された。

探索研究においては、他者とのインタラクションを考慮した移動のための知能の実現に向けて、他者モデルを組み込み、判断エントロピーを取り入れた数理モデルの提示、インタラクションを考慮した歩行者モデルの構築、自己位置推定の信頼度推定技術等の研究開発を進め、興味深い成果が得られ、自動運転技術に向けた着実な進展があったと評価される。

また企業との共同研究体制が構築されていることから、今後、実装に向けた研究開発が進展することを期待する。

以上