

## 研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： 同調と主張に基づく接近・接触状態での人共存型モビリティの協調移動技術

2. 個人研究者名

亀崎 允啓（早稲田大学理工学術院総合研究所 主任研究員・研究院准教授）

3. 事後評価結果

人と共有した空間を自由に動けるモビリティの開発を目指し、人の観察・洞察機能、実体制御技術等の観点からロボットの開発・動作評価を行った。状況に応じたロボットからの主張技術の開発、ロボットと共生する人の納得感の評価など、挑戦的かつ独自の発想で研究を推進した。

人との近接を前提として、適切な状況でロボットからの主張的行動を起こすことで、人に受容されることを示したのは大きな成果である。社会変革につながる基盤技術の創出を目指した本研究領域のテーマに合致し、新しい社会の可能性を示した研究と言える。また、特許を複数取得する、産業界と連携するなど、実用的な社会実装を見据えていると評価できる。

今後は、ダイバーシティという観点で社会的弱者を対象とした実験を行うこと、継続的な実証実験により各要素技術の限界や改善すべき点を明らかにすること、人の行動のコンテキストを理解する機能の実装を目指すことなど、多岐に研究を発展させることを期待する。

（2021年9月追記）

本課題は、新型コロナウイルスの影響を受け、6ヶ月間期間を延長した。コロナ延長期間では、接触対象となる人の体格・姿勢を考慮し、人が移動可能な方向を推定した上でのロボットの接触行動を実現した。新型コロナウイルスの影響により、実機を用いた実験が難しい状況が続いているが、今後も着実に成果を挙げることを期待したい。