

研究課題別事後評価結果

1. 研究課題名： 三次元的変形と力伝達を両立可能な着衣型能動デバイス

2. 個人研究者名

舟洞 佑記（名古屋大学大学院工学研究科 准教授）

3. 事後評価結果

身体動作知識が利活用可能な社会の実現を目指して、三次元的に変形し、力伝達可能な布型デバイスの設計・開発を行った。また、上半身用着衣型デバイスを開発し、デバイスの駆動に付随した動作誘導効果を評価した。

人をロボットの強い力でアシストするという当初の研究方針から、人の動作をサポートする・促すという方針に柔軟に軌道修正し、行動教示を目的としたことで、リハビリやエンターテインメント産業など、研究の応用可能性が大幅に広がったと評価できる。

社会実装に向けて引き続き取り組むとともに、広くパワーアシストシステムの設計論として成果をまとめるため、ユーザーの協調動作の必要性など問題の再整理、空気圧縮以外の駆動方法、剛体のアシストシステムなど、広い視点をもって研究を進めてほしい。