事後評価報告書(日米研究交流)

1. 研究課題名:「持続的な相互作用のためのアーキテクチャ」

2. 研究代表者名:

2-1. 日本側研究代表者:早稲田大学 理工学術院 教授 菅野 重樹

2-2. 米国側研究代表者:マサチューセッツ工科大学 メディア技術研究室
准教授 Cynthia Breazeal

3. 総合評価:(C)

4. 事後評価結果

(1)研究成果の評価について

ロボティクスにおける基幹的に大きな課題に取り組んだプロジェクトである。日米双方におけるロボットあるいは技術そのものに関する文化としての考え方の違いが反映されており、日米の研究者が意見の交換を行ったことは意義がある。

認知アーキテクチャ研究の具体例として遠隔操作ロボットを取り上げ、その制御方法、機構、安全性、ヒューマンファクタ、フィールド検証の方法論などについて日米の研究者が議論を行っているものの、持続的な相互作用のための認知アーキテクチャとしての遠隔操作ロボットを実現するために、具体的に何が必要かという結論に関する記述が報告書には欠けているように思われる。本課題では、情報交換にとどまり、新しい研究成果が出た訳ではないように見える。

(2)交流成果の評価について

日本側メンバーは、我が国を代表する活発な研究活動を進めているロボティクス研究者達である。米国側のメンバーは、准教授が中心であるが、ジョージア工科大学の Henrick Christensen 教授 は、米国の新しいオピニオンリーダーの一人であり、継続的に開催されたワークショップ等を通じて彼と十分な意見交換を行えたことは成果と言える。

ワークショップの参加人数が 20 人以下と限られており、研究成果をよりオープンに議論する場としての工夫があるとより望ましい。

(3)その他(研究体制、成果の発表、成果の展開等)

日本の若手ロボット研究者(博士課程の研究者)も参加しており、米国の状況を認識・理解し、外国との共同研究を行うことを学んだことは評価できる。両国の研究メンバー間で共同研究に向けた動きも起きているようである。今後、日本側の若手研究者により、この交流をベースとした研究が発展することを期待する。