

## 事後評価報告書(日-アメリカ研究交流)

### 1. 研究課題名:「運動機能障がい者の在宅訓練モニタリングのための自律移動ロボットの開発」

### 2. 研究代表者名:

2-1. 日本側研究代表者:国立大学法人千葉大学大学院工学研究科 教授 野波 健蔵

2-2. 相手側研究代表者:バージニア工科大学機械工学部 教授 古川 知成

### 3. 総合評価:( B )

### 4. 事後評価結果

#### (1)研究成果の評価について

日本ではあまり専門家がない、移動ロボットの制御技術を有する米国側研究チームと共同し、米国側の研究者の SLAM に関する技術と経験が日本側の研究者に移転された。

運動機能障がい者の在宅訓練モニタリングを目的としているが、研究内容には、あまり障がい者やその訓練に関わる内容は含まれていないように思える。本研究がどのように障がい者に関係するのか、もう少し判りやすく説明があればよかった。

米国との共著論文がなく、米国側の研究成果への貢献が見えづらい。相手側の研究経費が打ち切られたため、共同研究体制が構築できなかったのではないか。研究成果には、ロボットの自己位置推定、経路計画などが相手側との共同研究項目として上がっているが、共著論文がないのは残念である。

当初の米国側チームに含まれていた、著名な若手研究者らがどれだけ本質的な貢献があったのかが報告書からは読み取れなかった。

#### (2)交流成果の評価について

千葉大が主催し、米国から多くの参加者を得て、千葉大-Verginia Tech セミナーが開かれた。

ただし、日本側は大学院生等の大人数のプロジェクトであったが人的交流はセミナーに参加する程度で、交流は限定的であったようである。若手研究者の長期間交流や派遣など、人材育成に繋げる活動が望まれる。

#### (3)その他(研究体制、成果の発表、成果の展開等)

米国側の研究者が、2年目以降のファンドを得ることができなかったため、具体的な交流が進まなかったように見える。