

研究評価委員会
「生活支援ロボット実用化プロジェクト」
(事後評価) 分科会
議事要旨

日 時：平成26年9月17日（水）10：00～17：45

場 所：WTC コンファレンスセンター 38階フォンテーヌ

出席者（敬称略、順不同）

<分科会委員>

分科会長	向殿 政男	明治大学	名誉教授
分科会長代理	大道 武生	名城大学理工学部メカトロニクス工学科	教授
委員	五島 清国	(公財)テクノエイド協会	企画部長
委員	五内川 拓史	(株)ユニファイ・リサーチ	代表取締役社長
委員	杉本 旭	明治大学理工学部機械工学科	教授
委員	長竹 和夫	(株)ADTech	代表取締役社長
委員	長谷川 勉	熊本高等専門学校	校長

<推進者>

植田 文雄	NEDO		理事
弓取 修二	NEDO	ロボット機械システム部	部長
生井 達朗	NEDO	ロボット機械システム部	主査
菅原 淳	NEDO	ロボット機械システム部	主査
樋口 博人	NEDO	ロボット機械システム部	主査

<実施者※メインテーブル着席者のみ>

比留川 博久	(独)産業技術総合研究所	知能システム研究部門	研究部門長
藤川 達夫	(一財)日本自動車研究所	ロボットプロジェクト推進室	室長
浅田 純男	日本品質保証機構	認証制度開発普及室	室長
清水 雄一郎	日本品質保証機構	認証制度開発普及室	主幹
大場 光太郎	(独)産業技術総合研究所	知能システム研究部門	副研究部門長

<評価事務局等>

関根 久	NEDO	技術戦略研究センター	ユニット長
佐藤 嘉晃	NEDO	評価部	部長
保坂 尚子	NEDO	評価部	主幹
渡邊 繁幸	NEDO	評価部	主査

議事次第

(公開セッション)

1. 開会、資料の確認
2. 分科会の設置について
3. 分科会の公開について
4. 評価の実施方法について
5. プロジェクトの概要説明
- 5.1 「事業の位置付け・必要性」及び「研究開発マネジメント」
- 5.2 「研究開発成果」及び「実用化・事業化に向けての見通し及び取り組みについて」

(非公開セッション)

6. プロジェクトの詳細説明
- 6.1 生活支援ロボットの安全性検証手法の研究開発
- 6.2 安全技術を導入した移動作業型（操縦が中心）生活支援ロボットの開発
安全技術を導入した移乗・移動支援ロボットシステムの開発
- 6.3 安全技術を導入した移動作業型（自律が中心）生活支援ロボットの開発
- 6.3.1 配送センター内高速ビーグルシステムの安全技術開発
- 6.3.2 安全技術を導入した配送センター内のフォーク型物流支援ロボットの開発
- 6.4 安全技術を導入した人間装着（密着）型生活支援ロボットの開発
- 6.4.1 安全技術を導入した人間装着型生活支援ロボットスーツ HAL の開発
- 6.4.2 安全技術を導入した歩行アシストの開発
- 6.5 安全技術を導入した搭乗型生活支援ロボットの開発
- 6.5.1 搭乗型生活支援ロボットにおけるリスクアセスメントと安全機構の開発
- 6.5.2 安全要素部品群と安全設計に基づく搭乗型移動ロボットの開発
- 6.5.3 屋外移動支援機器における安全エンジニアリング技術の研究開発
7. 全体を通しての質疑

(公開セッション)

8. まとめ・講評
9. 今後の予定
10. 閉会

議事要旨

(公開セッション)

1. 開会、資料の確認
 - ・向殿分科会長挨拶
 - ・出席者の紹介（評価事務局、推進者）
 - ・配布資料確認（評価事務局）
2. 分科会の設置について
 - ・研究評価委員会分科会の設置について、資料1に基づき評価事務局より説明。
3. 分科会の公開について
 - 評価事務局より資料2及び3に基づき説明し、議題6.「プロジェクトの詳細説明」を非公開とした。
4. 評価の実施方法及び評価報告書の構成
 - 評価の手順を評価事務局より資料4-1～4-5に基づき説明した。
5. プロジェクトの概要説明
 - (1) 事業の位置付け・必要性、研究開発マネジメント
推進者より資料6-1に基づき説明が行われ、その内容に対し質疑応答が行われた。
 - (2) 研究開発成果及び実用化・事業化に向けての見通し及び取り組みについて
実施者より資料6-2に基づき説明が行われ、その内容に対し質疑応答が行われた。

(非公開セッション)

6. プロジェクトの詳細説明
 - 6.1 生活支援ロボットの安全性検証手法の研究開発
 - 6.2 安全技術を導入した移動作業型（操縦が中心）生活支援ロボットの開発
安全技術を導入した移乗・移動支援ロボットシステムの開発
 - 6.3 安全技術を導入した移動作業型（自律が中心）生活支援ロボットの開発
 - 6.3.1 配送センター内高速ビーグルシステムの安全技術開発
 - 6.3.2 安全技術を導入した配送センター内のフォーク型物流支援ロボットの開発
 - 6.4 安全技術を導入した人間装着（密着）型生活支援ロボットの開発
 - 6.4.1 安全技術を導入した人間装着型生活支援ロボットスーツ HAL の開発
 - 6.4.2 安全技術を導入した歩行アシストの開発
 - 6.5 安全技術を導入した搭乗型生活支援ロボットの開発
 - 6.5.1 搭乗型生活支援ロボットにおけるリスクアセスメントと安全機構の開発
 - 6.5.2 安全要素部品群と安全設計に基づく搭乗型移動ロボットの開発
 - 6.5.3 屋外移動支援機器における安全エンジニアリング技術の研究開発上記の説明に対し質疑応答が行われた。

7. 全体を通しての質疑

(公開セッション)

8. まとめ・講評
9. 今後の予定、その他
10. 閉会

配布資料

- 資料1 研究評価委員会分科会の設置について
- 資料2 研究評価委員会分科会の公開について
- 資料3 研究評価委員会分科会における秘密情報の守秘と非公開資料の取り扱いについて
- 資料4-1 NEDOにおける研究評価について
- 資料4-2 評価項目・評価基準
- 資料4-3 評点法の実施について
- 資料4-4 評価コメント及び評点票
- 資料4-5 評価報告書の構成について
- 資料5-1 事業原簿（公開）
- 資料5-2 事業原簿（非公開）
- 資料6-1 プロジェクトの概要説明資料（公開）
 - 5-1 事業の位置付け・必要性および研究マネジメント
- 資料6-2 プロジェクトの概要説明資料（公開）
 - 5-2 研究開発成果及び実用化・事業化に向けての見通し及び取り組みについて
- 資料7-1 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.1 生活支援ロボットの安全性検証手法の研究開発
- 資料7-2 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.2 安全技術を導入した移動作業型（操縦が中心）生活支援ロボットの開発
安全技術を導入した移乗・移動支援ロボットシステムの開発
- 資料7-3 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.3 安全技術を導入した移動作業型（自律が中心）生活支援ロボットの開発
 - 6.3.1 配送センター内高速ビーグルシステムの安全技術開発
- 資料7-4 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.3.2 安全技術を導入した配送センター内のフォーク型物流支援ロボットの開発
- 資料7-5 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.4 安全技術を導入した人間装着（密着）型生活支援ロボットの開発
 - 6.4.1 安全技術を導入した人間装着型生活支援ロボットスーツ HALの開発
- 資料7-6 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.4.2 安全技術を導入した歩行アシストの開発
- 資料7-7 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.5 安全技術を導入した搭乗型生活支援ロボットの開発
 - 6.5.1 搭乗型生活支援ロボットにおけるリスクアセスメントと安全機構の開発
- 資料7-8 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.5.2 安全要素部品群と安全設計に基づく搭乗型移動ロボットの開発
- 資料7-9 プロジェクトの詳細説明資料（非公開）
 - 6.5.3 屋外移動支援機器における安全エンジニアリング技術の研究開発
- 資料8 今後の予定
- 参考資料1 NEDO 技術委員・技術委員会等規程
- 参考資料2 技術評価実施規程

以上