

# 見いだされたニーズとの対応を考察

## 1 【超人】：危険な作業を代替してほしい（35意見）

- ・社会インフラ構造物を対象とした**自走式小型点検**ロボットの開発（東工大）
- ・送電線における**電力線活線点検**ロボットの開発（香川高専）

## 2 【超人】：人の能力をエンハンスメントしてほしい（92意見）

- ・超軽量，装着容易・装着感/威圧感の少ない，低価格**パワーアシスト**スーツ（法政大）

## 3 【超人】：人がやるよりも精度高く作業してほしい（36意見）

- ・視覚情報に基づく**配管内検査**ロボットの自律制御とマップ作成（立命大）
- ・動作軌道の直接教示が容易で柔表面構造を有する**安全なロボットアーム**の開発（早大）
- ・**イチゴの高品質出荷**を実現する非接触外観および品質検査ロボットの開発（宇都宮大）

## 5 【パートナー】：見守ってほしい（52意見）

- ・**睡眠時のいびき・低呼吸状態を改善**するための頸部昇降アクチュエータを搭載した枕型デバイス（奈良先端大）
- ・テレプレゼンス**育児支援**ロボット（電気通信大）

## 6 【パートナー】：エンターテインメントを提供してほしい（20意見）

- ・人と球体自律走行ロボット群の**協調パフォーマンス**システムの開発（神戸大）

## 9 【雑用代替】：介護を代替してほしい（173意見）

- ・**車椅子のタイヤ洗浄機**（東工大）
- ・**口腔ケア補助**ロボットの開発（早大）

## 12 【ヒトらしさ】：「ロボット」が自己管理してほしい（26意見）

- ・視覚情報と関節角情報の統合による**キャリブレーションフリー**なロボット運動制御の実用化（立命大）

## 13 【ヒトらしさ】：「ロボット」にしなやかさを与えてほしい（22意見）

- ・**一体構造空電ハイブリッドアクチュエータのしなやかさを体感可能な触知メディアの研究開発（阪大）←本日登場！**

## エネルギー

- ・水撃ポンプによる**高効率小型水力発電機**の開発

## 汎用プラットフォーム・インターフェイス

- ・新産業用ロボットのための**全方向移動**プラットフォーム（東京工大）
- ・自律共存型**安全対応ドローン**ロボットプラットフォームの研究開発（東大）
- ・**衝撃吸収機構**を内蔵した人間サイズのヒューマノイドロボットの開発（千葉工大）
- ・**目の開度**を入力とした UI（ユーザインタフェース）開発（早大）