

ロボットのミッション型性能評価プロセスの仕組み化に関する戦略策定（新規）

令和4年4月

（一財）機械システム振興協会

委託先：（一財）製造科学技術センター

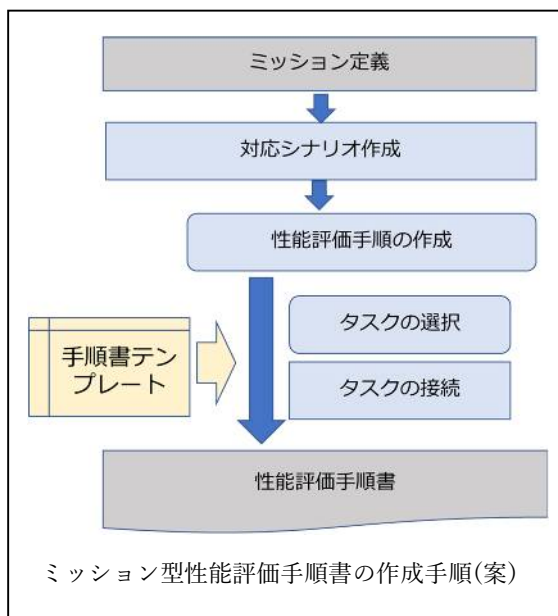
【事業の目的】

現在、様々なフィールドロボットの研究開発や製品化が進められ、連続稼働時間、最大移動速度などの個別性能の評価は行われていますが、現場で与えられた任務（ミッション）が達成可能かどうかを評価する総合的な性能評価（ミッション型性能評価）の手法は確立していません。

一方、2020年に福島県南相馬市に福島ロボットテストフィールド（福島RTF）が開設され、今後の活用が期待されています。

このため、本プロジェクトでは、ミッション型性能手順書の作成、福島RTFでの性能評価試験などを行い、フィールド型ロボットの

ミッション型性能評価プロセスを仕組み化する戦略を策定します。



【事業の概要】

① 対象とする技術・システム

現在、学識経験者からミッション型性能評価手順書の作成プロセスが提案されていますので、今回、パイロットケースとして土砂災害発生を想定して、陸上移動ロボットによる災害状況調査、被災者の捜索・救助活動などのミッションに適用し、性能評価手順書の作成、福島RTFでの評価試験を実施します。

また、評価プロセスの評価を行い、ミッション型性能評価に関わる一連のプロセスの一般化を試み、評価結果のフィードバックを含むプロセスの仕組み化を検討します。

② 主な参加者

学識経験者、産業界、福島RTF関係者、消防研究センターなどが参加します。

③ 実施の概要とポイント

- ・産学のロボット開発者のみならず、福島RTF関係者とも連携するとともに、最終ユーザーである消防関係者のニーズを反映しながら、事業を進めます。
- ・この成果について、製造科学技術センターが普及啓発や評価プロセスの体系化・標準化に努める他、2018年に経産省・NEDOが作成した「ロボット性能評価手順書」に追加するための働き掛けを目指します。