

# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## 人と自然に関わるアンドロイド

名前(仮称):

Repliee Q1expo

(リプリー キューワンエキスポ)

人間そっくりの姿、動き、感覚を持つ  
ロボット。人とロボットの関わり方を考  
えるために作られたロボット

開発者:大阪大学大学院工学研究科知能・  
創成工学専攻 石黒研究室、(株)ココロ、  
(株)国際電気通信基礎技術研究所

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## 異種ロボット協調機構

名前(仮称): 親子ロボビー

大きさの違うロボットがお互いにできないことを補い合って仕事をする親子ロボット

開発者: (株) 国際電気通信基礎技術研究所

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## 子供を元気づける身体的コミュニケーションロボット

名前(仮称):

InterAnimal(インタアニマル)

子どもを励まし、元気づけるなど、子どもとこれまでとは違った関係で対話を楽しむ身体的コミュニケーションロボット

開発者:岡山県立大学情報工学部  
情報システム工学科 渡辺研究室、  
インタロボット(株)

独立行政法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

【ロボットイメージ図】



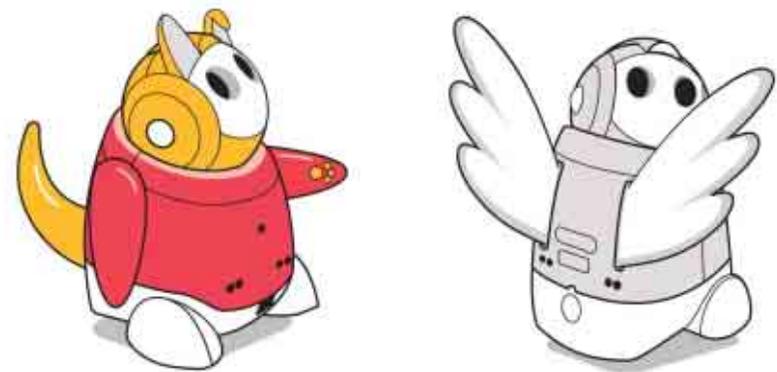
# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## オーサリング可能なシナリオ研究用ロボット

名前(仮称): 着せ替えパペロ

【ロボットイメージ図】

腕、しっぽ、羽などを取り付けることができ、多彩な反応や振る舞いなどのシナリオを編集・調整することができるロボット。人間のインタラクション研究に利用



開発者: 公立はこだて未来大学システム情報科学部  
情報アーキテクチャ学科(研究代表者 松原仁 教授)、  
北海道日本電気ソフトウェア(株)

# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## 次世代コミュニケーションロボット

名前(仮称): **DAGANE**

複数話者と音声と身振りで対話を行い、案内や説明を行うロボット

開発者: (株) ビジネスデザイン研究所、  
名古屋大学情報科学研究科 武田研究室

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## 対話する異種ロボット

名前(仮称):

**ROBOVIE & WAKAMARU**

お互いが人間のようにおしゃべりしあい、多くの人に楽しくいろんなことを伝えるコンビのロボット

開発者: 吉本興業(株)、三菱重工業(株)

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## ダンスパートナーロボット

名前(仮称): MS DanceR

相手のリードに合わせてステップを推定し、阿吽の呼吸で社交ダンスを踊るロボット

開発者: 東北大学大学院工学研究科  
バイオロボティクス専攻 小菅研究室、  
(株)エスエヌ精機、(有)トロワソ

【ロボットイメージ図】



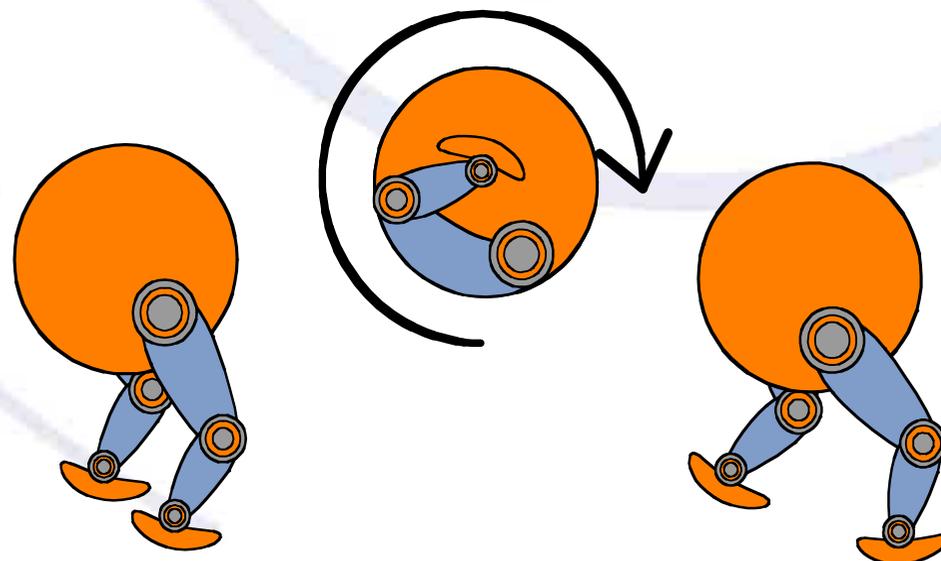
# プロトタイプ開発支援事業 -パートナーロボット-

## アーティスティックロボット

名前(仮称): 愛地子

【ロボットイメージ図】

トルク生成のためのアクチュエータ  
Inertia Actuatorとジャンプ機構Cam  
Chargerを組み合わせたエンターテ  
イメントロボット。ジャンプ及び宙返り  
等のアクロバティックな動作。



開発者:九州工業大学大学院  
生命体工学研究科 石井研究室

# プロトタイプ開発支援事業 -パフォーマンスロボット-

## 強化学習型(動作制御自己開発型)6脚歩行ロボット

名前(仮称):スタディアス

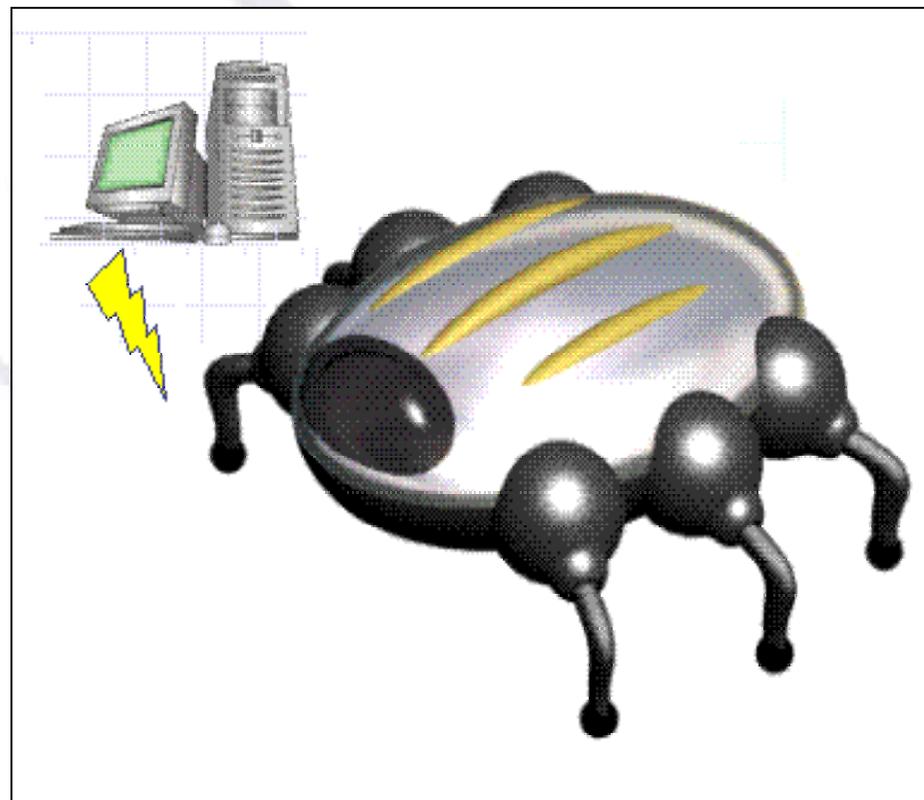
STUDIOUS

ロボットの脚の動かし方をあらかじめプログラムしておくのではなく当初は様々な動きを試しながら試行錯誤し、一定の時間経過後には最適な歩行状態を自ら学習することができる強化学習アルゴリズムを実装した多脚・多形態型・動作制御自己開発型・ロボット

開発者:九州大学大学院工学研究院海洋システム工学部門 木村研究室(岡谷商工会議所)

独立行政法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -パフォーマンスロボット-

## 構造可変モジュール型ロボット

名前(仮称):

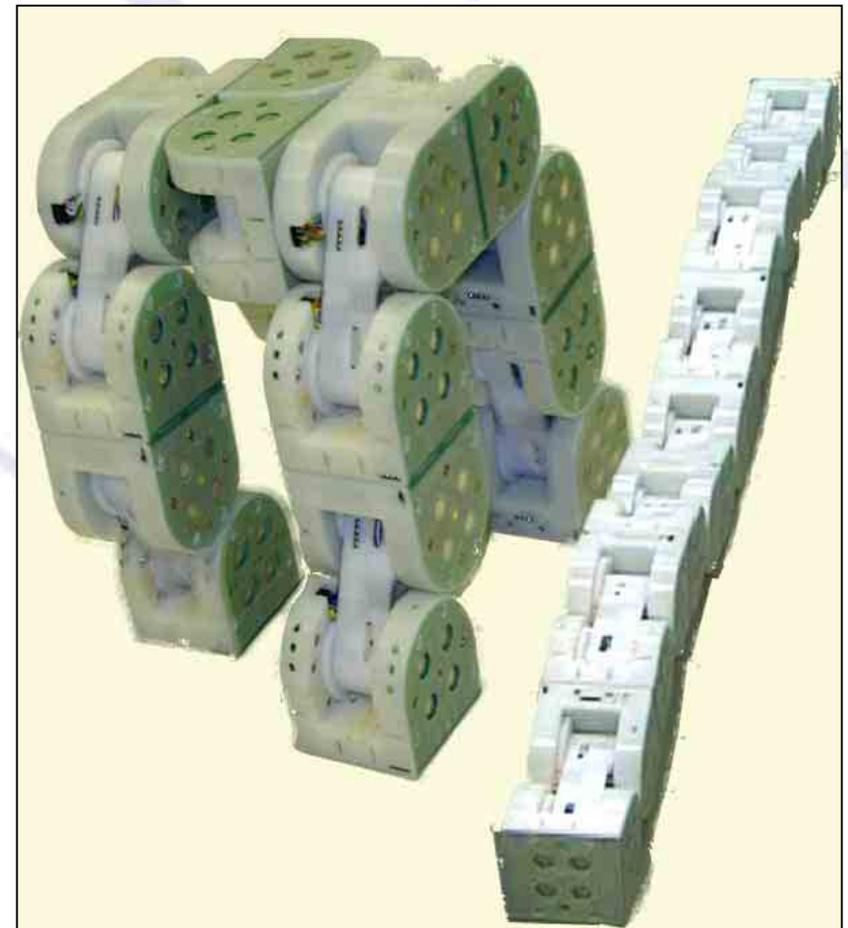
合体変形ロボットM - TRAN

多数個のモジュールを組合わせて様々な構造を作ることができ、四足、へび型などの構造にあわせて移動、モジュール同士の結合を自分で分離・結合ができるので、全体の構造を変化して、たとえば四足構造からへび型に変形でき、段差を登ったり隙間に進入するロボット

開発者:(独)産業技術総合研究所  
知能システム研究部門分散システム  
デザイン研究グループ

独立行政法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -パフォーマンスロボット-

## 腕脚統合型ロボット

名前(仮称):アスタリスク  
**ASTERISK**

【ロボットイメージ図】

本体を中心とした6方向へ腕にも脚にもなる機構を配置したロボット。全方向に均等な作業と移動の双方を実現。



開発者:大阪大学大学院基礎工学研究科  
システム創成専攻システム科学領域 新井  
研究室

# プロトタイプ開発支援事業 -パフォーマンスロボット-

**緊急性の要求される用途においても屋外でも高い運動能力を発揮する移動体プラットフォームとしての犬型ロボット**

**名前(仮称): 鉄犬**

【ロボットイメージ図】

街などで知り合いと出会った時にはお座り、お手など、住宅庭で住宅への侵入者が検知された時には高速歩行で駆けつけるなどの犬ロボット



**開発者: 電気通信大学大学院情報システム学研究科情報システム運用学専攻 木村研究室**

# プロトタイプ開発支援事業 -パフォーマンスロボット-

## 移動跳躍ソフトロボット

名前(仮称): KOHARO

【ロボットイメージ図】

ボディが柔らかく、跳ねたり転がったりする生物的なロボット

開発者: 立命館大学工学部  
ロボティクス学科 平井研究室、  
東レエンジニアリング(株)



# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

## 探査型ヒューマノイドロボット

名前(仮称):

探査型ヒューマノイドロボットHRP-2

【ロボットイメージ図】

遠隔操作と自律動作の融合  
により、行動環境を探査し、指  
示された物を回収するヒュー  
マノイドロボット

開発者:(独)産業技術総合研究所  
知能システム研究部門自律行動制  
御研究グループ



# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

## ヒューマノイドロボットのためのインタラクション・ミドルウェア

名前(仮称):

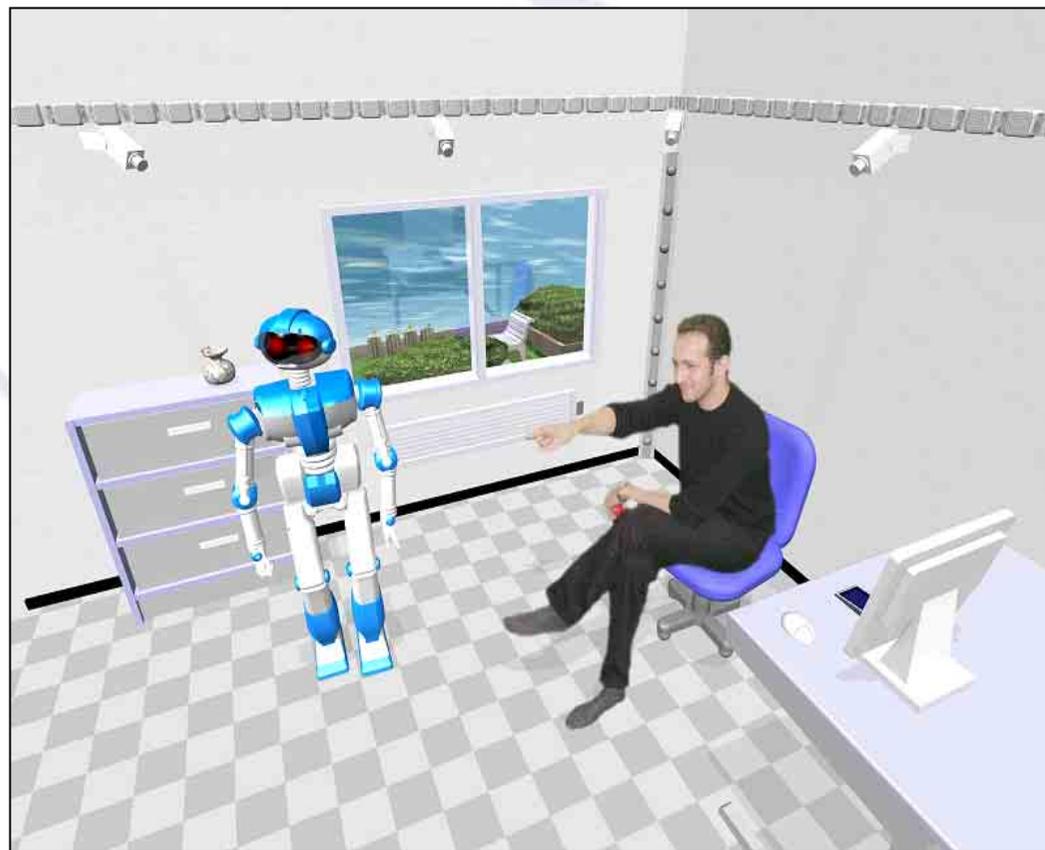
【ロボットイメージ図】

人とインタラクション可能な

ヒューマノイドロボットHRP-2

音声対話や人とアイコンタクトなど  
自然なコミュニケーションが可能な  
ヒューマノイドロボット

開発者: 奈良先端科学技術大学院大学  
情報科学研究科(研究代表者 松本吉央  
助教授)、和歌山大学システム工学部デ  
ザイン情報学科聴覚メディア研究室、(独)  
産業技術総合研究所知能システム研究  
部門ヒューマノイド研究グループ



# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-



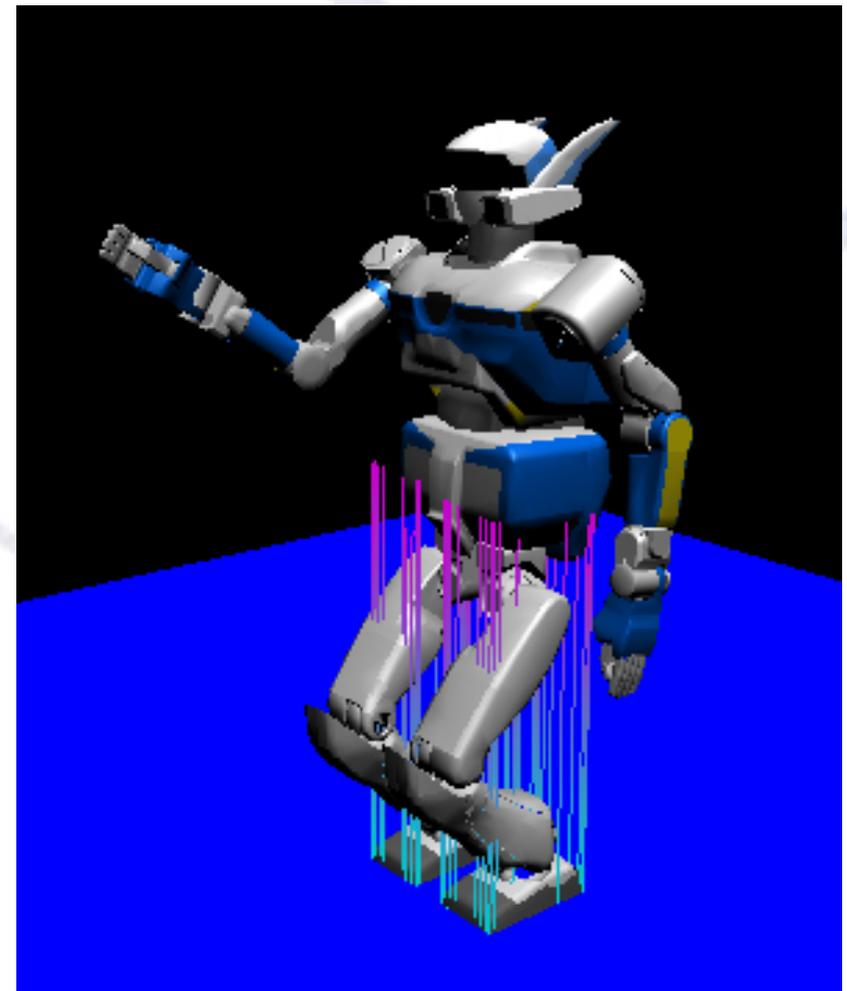
## HRP-2 用インパクト動作生成ソフトウェア

【ロボットイメージ図】

名前(仮称): HRP-2(Promet)

空手の瓦割りや壁への釘打ちなど  
衝撃を伴う作業を行うロボット

開発者: 東北大学大学院工  
学研究科航空宇宙工学専攻  
内山・近野研究室



# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

## アニメトロニック・ヒューマノイドロボット

名前(仮称): UT- $\mu$ : mighty

小さい身体をいっぱいに使っていきいきと動くロボット

開発者: 東京大学大学院  
情報理工学系研究科知  
能機械情報学専攻 中村・  
山根研究室

【ロボットイメージ図】



# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

## 超多自由度可変柔軟脊椎筋骨格型 ヒューマノイドロボット

【ロボットイメージ図】

名前(仮称):小太郎

人間のような柔らかさと  
たくさんの関節を持ち、  
枝をよけて体を馴染ま  
せながら木に登り、物を  
取れるようになる人間  
型ロボット

開発者:東京大学大学院情  
報理工学系研究科知能機  
械情報学専攻(研究代表者  
水内郁夫科 学技術振興特  
任教員(特任助手))



# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

## ダイナミック動作研究用ヒューマノイドロボット

名前(仮称):

KOZOH - 4 (小僧 - 4)

人と同じ関節の動作、跳ぶことができる小型軽量ロボット

開発者:ロボス(株)

【ロボットイメージ図】



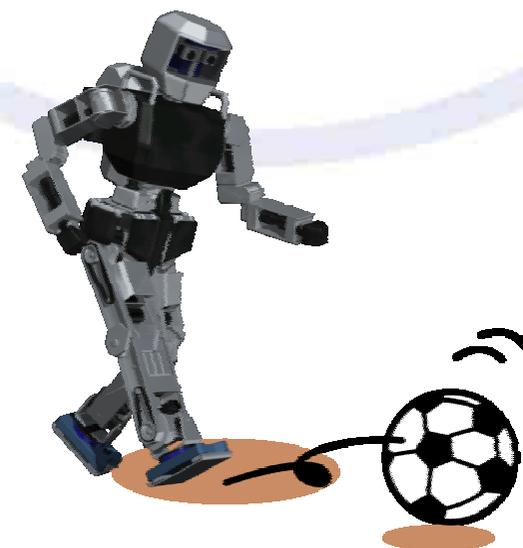
# プロトタイプ開発支援事業 -ヒューマノイドロボット-

## 豊かな生活をサポートするヒューマノイドロボット

名前(仮称): ながら - 3

【ロボットイメージ図】

将来的に人の運動や遊びの相手をすることを目指したロボットで、サッカーボールを蹴ったり、パスされたボールを受け止めることのできるロボット



開発者: (社) 岐阜県工業会、岐阜県生産情報技術研究所