

事前評価報告書

総合理工学研究機構運営・評価委員会 平成28年10月19日(水)

研究課題	不整地での自立移動を可能とするロボットシステムの開発	
研究期間	平成29年度～31年度	
	評価項目	平均点
1	研究の必要性	2.8
2	研究内容の妥当性	2.4
3	研究内容の新規性、独創性	2.6
4	研究資源の妥当性	2.8
5	目的達成の可能性	2.2
6	期待される研究成果	2.8
	総合評点	2.6
<p>山岳地帯である林道の自律走行は研究のターゲットとして非常に難しく目標達成は困難であると判断される。また、多額の投資をして研究を行っても、県の林業において多額の負担を必要とする技術の普及は難しく、県として研究をする必要があるのか疑問である。今後、不整地での自律移動ロボットシステムの開発を継続していくのであれば、現実性のある対象分野と達成目標を検討し、再トライしてもらいたい。</p>		