

多様な環境に適応しインフラ構築を革新する協働AIロボット

プロジェクトマネージャー (PM)

永谷 圭司 (東京大学 大学院工学系研究科 特任教授)

代表機関：東京大学

研究開発機関：宇宙航空研究開発機構、大阪大学、九州工業大学、九州大学、(株)熊谷組、慶應義塾大学、工学院大学、国際航業(株)、筑波大学、東京工業大学、東京大学、東北大学、土木研究所、奈良先端科学技術大学院大学、弘前大学、ヤンマーホールディングス(株)、理化学研究所



研究開発プロジェクト概要

月面や災害現場を含む難環境において、想定と異なる状況に対して臨機応変に対応し、作業を行うことが可能な協働AIロボットの研究開発を行います。2050年には、この協働AIロボットが、人の代わりに、自然災害の応急復旧や月面基地の建設を実現すると共に、この技術が、地上のインフラ構築や維持管理にも役立ちます。

2030年までのマイルストーン

自然災害（河道閉塞）の減災や月面インフラ構築にも役立つ、想定と異なる状況に対して臨機応変に対応する複数台の協働AIロボットシステムを開発する。

2025年までのマイルストーン

自然災害（河道閉塞）の減災や月面インフラ構築を念頭に置き、想定と異なる状況に対して臨機応変に対応する複数台協働AIロボットのシステムのプロトタイプを開発する。

