

”役に立ち、ストーリーのある、楽しい”研究開発のすすめ
ロボットと計算機視覚の研究から

金出 武雄 氏

ワイタカー冠全学教授
カーネギーメロン大学 ロボット研究所

研究開発に従事する人々に希望は何かと尋ねると、皆一様に「良い研究がしたい」と言う。それでは「良い」研究とは何かと尋ねられると、答えは結構難しい。私は研究者の基本は、世の中に現実に存在する問題を解いて役に立つ、そして自分はその活動を楽しむということではないかと思う。そういう研究にはストーリーとメッセージがあり、他の人々に理解させ追従させる力がある。それが結局のところ研究者あるいは研究所としての競争力とインパクト —つまり、高い評価— を生むのであろう。研究を構想し、展開し、結果を広め、それらをマネージするという一連の活動を進める中での心がけを、私の経験 —多少の成功と失敗— を元に話したい。取り上げる例やできごとは、古くは多数カメラシステムやスーパーボウルのEyeVision、新しくは雨を消すスマートヘッドライトや人のポーズの自動抽出など、私自身のロボットや計算機視覚研究におけるエピソードが中心になるが、意味するところが、特定の専門分野の研究だけではなく、問題解決全般に従事する人たちのアプローチの参考になれば幸いである。



【略歴】

1974 年京都大学で工学博士号取得後、同助手・助教授を経て、1980 年に米国カーネギーメロン大学に移る。1992～2000 年世界的に有名な同大学ロボット研究所所長。1998 年よりワイタカー冠全学教授の称号を持つ。コンピュータビジョン、マルチメディア、そしてロボット工学において先駆的研究に取り組む。主な研究成果には、1981 年発表の動画像処理における最も基本的アルゴリズムとされる Lucas-Kanade 法、1995 年に最初にアメリカ大陸横断した自動運転車 Navlab 5、2001 年の NFL スーパーボウルで採用された 30 台以上のロボットカメラで 270 度の視野の映像を撮影する Eye Vision システム等がある。受賞歴として、米国工学アカデミー外国特別会員、米国芸術と科学アカデミー会員、京都賞、フランクリン財団メダル・バウアー 賞、IEEE Founders Medal、ACM Allen Newell 賞、IEEE Robotics and Automation パイオニア賞、C&C 賞、大川賞、船井業績賞、立石特別賞、国際計算機視覚会議ローゼンフェルド生涯業績賞、エンゲルバーガー賞など。