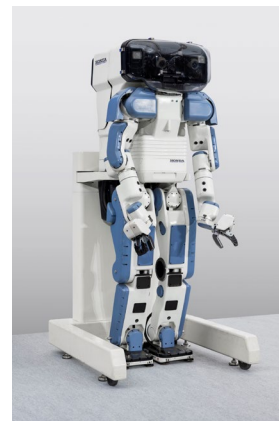


2026年4月28日

Honda の人間型自立二足歩行ロボット「P2」が「IEEE マイルストーン」に認定 ～Honda として 2 度目の認定～

Honda が 1996 年に発表した人間型自立二足歩行ロボットの「P2（ピーツー）」が、「IEEE（アイ・トリプル・イー）マイルストーン」に認定されました。

本日、Honda 和光ビルにて IEEE マイルストーン認定記念式典が行われ、2020 年にアジア人として初めて IEEE 会長を務めた、福田敏男（ふくだ としお）氏（現 名古屋大学名誉教授）より銘板が贈呈されました。Honda が IEEE マイルストーンの認定を受けるのは、2017 年の「ホンダ・エレクトロ・ジャイロケータ※1」以来、2 度目となります。



IEEE マイルストーン銘板（左）と人間型自立二足歩行ロボット P2（右）

IEEE（Institute of Electrical and Electronics Engineers）は、米国に本部を置く、電気・電子・情報・通信分野における世界最大の学会です。世界 190 カ国以上に 53 万人を超える会員を擁する非営利団体で、コンピューター、バイオ、通信、電力、航空、電子などの技術分野で指導的な役割を担っています。IEEE マイルストーンは、電気・電子・情報・通信分野において開発から 25 年以上が経過し、地域社会や産業の発展に多大な貢献をしたとされる歴史的業績を IEEE が認定する制度として 1983 年に制定されました。2026 年 3 月までに世界で 293 件※2 が認定されています。

今回の認定では、P2 の開発で培った Honda 独自の二足歩行制御技術に加え、産業用途ではなく、柔軟な知性をもたせ、使い方を拡張することで、パーソナルアシスタントなど、社会的・支援的な役割を担うロボットという新たな概念を生み出し、人間とロボットのインタラクション分野において技術的ベンチマークを確立した点が功績として認められました。

P2 で培われた研究技術は、その後 2000 年に発表された「ASIMO」へとつながり、より人間の歩き方に近い自然でスムーズな歩行や、人の実生活に溶け込んだ作業や支援を実現しました。さらに現在では、遠隔操作アバターロボットや多指ハンド、eVTOL、宇宙ロボットなど、多種多様な技術へと脈々と受け継がれています。

今後も Honda は、ロボティクス技術の継続的な研究・開発を通し、人の役に立ち、人の可能性を拡張することを目指して取り組みを進めていきます。

【P2 概要】

「モビリティ（人間の移動に関わる領域）」の原点として、1986年より研究を進めていた人間型自立二足歩行ロボットの2代目のプロトタイプとして開発され、1996年に初めて一般公開されたモデル。当時の二足歩行ロボットにおいて一般的であった「静歩行（すり足歩行）」とは異なり、Honda独自の歩行制御アルゴリズム^{※3}により、それまで不可能とされていた、人間のように自然な歩行動作を実現しました。また、さまざまな路面状況や外力を推定する制御技術により姿勢の安定化を図るとともに、脚の動きをリアルタイムで生成することで、段差のある路面や傾斜地の歩行、さらには階段の昇降までも可能にしました。

【IEEE マイルストーン 認定理由】 IEEE Milestones Wiki より引用^{※4}

1996年に発表されたHondaのP2は、ロボット開発史における歴史的なマイルストーンである。当時、世界のロボット研究の多くが四脚ロボットや車輪型ロボットに注力する中、P2は人間と同等サイズのボディと統合されたアーキテクチャーを有し、安定した二足歩行に不可欠となるリアルタイム制御^{※5}を実現、人間のようにスムーズな歩行の実現可能性を実証したほか、汎用性・適応性の面で優位性を示した。また、この開発は、産業用途に最適化された機械から、社会的・支援的役割を担うインテリジェントな移動型エージェントへと、ロボットの概念を変え、ロボット工学における大きな転換点となった。この技術的、概念的なブレイクスルーは、ASIMOシリーズへの道を開き、ヒューマノイドロボットに関する国際的な研究を促進させ、今日に至るまで業界を形作る軌跡を築いた。

【本田技研工業株式会社 取締役 代表執行役社長 三部 敏宏（みべ としひろ）のコメント】

「Hondaの人間型自立二足歩行ロボット『P2』に対し、栄誉あるIEEEマイルストーン認定をいただき、心より御礼申し上げます。また、今回の認定に至るまで幾多の困難を共に乗り越えてくださった関係者の皆様、ならびに温かいご支援をいただいた皆様に、改めて深く感謝申し上げます。

本認定は、一台のロボットとしての完成度のみならず、技術者たちの挑戦そのものをご評価いただいたものと受け止めています。Hondaはこれからも、すべての人に『生活の可能性が広がる喜び』を提供することを目指し、困難な技術開発に挑み続けてまいります」

※1 1981年に商品化した、世界初（Honda調べ）の地図型自動車用ナビゲーションシステム

※2 過去の主な認定実績

IEEEマイルストーン認定一覧：https://ethw.org/Milestones:List_of_IEEE_Milestones

※3 床反力制御、目標ZMP（Zero Moment Point）制御、着地位置制御からなるHonda独自の制御技術

※4 IEEE Milestones Wiki

Milestone-Proposal: Honda's P2, First Bipedal Robot, 1996 - IEEE Milestones Wiki

※5 自身の傾きや床の傾斜に対して全身を使ってリアルタイムにバランスを取る制御