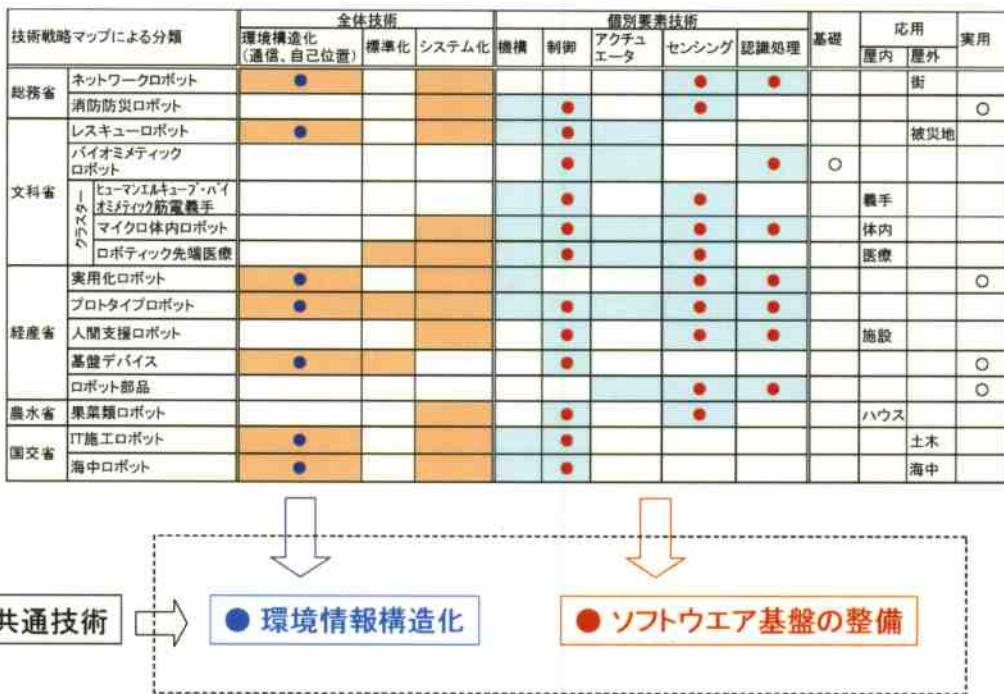


研究開発のマッピング

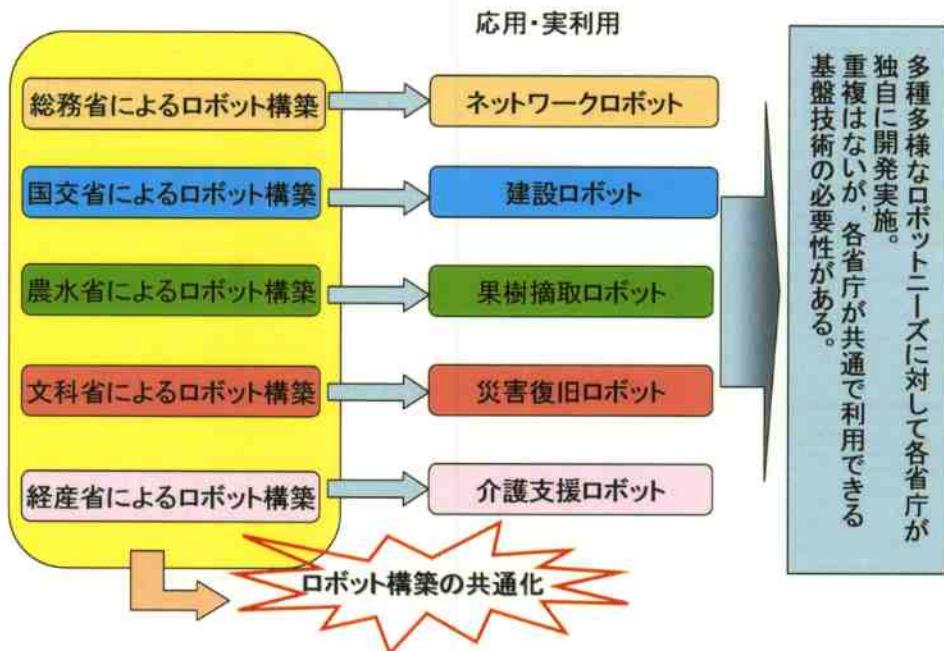


(なお、各省庁における施策名は省略表示としている。)

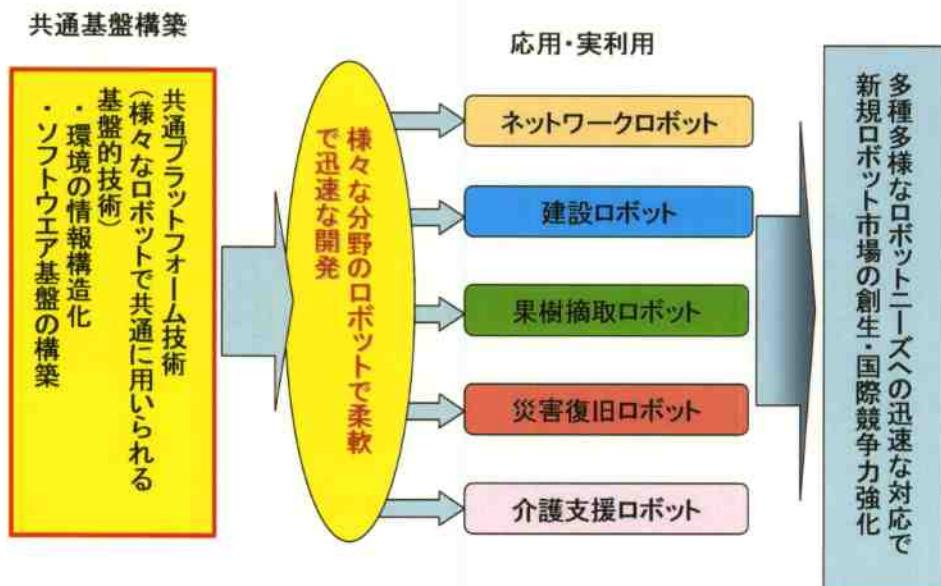
ヒアリング結果の整理

- 要素技術には重複があるが、各省庁のミッションに応じて異なる応用分野が追求されていると同時に、基礎・応用・実用など研究フェーズが異なっているので、各省庁間の取り組みに、明白な重複はみられない。
- ロボットの開発・導入シナリオの明確でないものが多い。導入シナリオを明確にしたプロジェクト設定が必要。
- 技術シーズ開発とシーズを応用に移す政策との連携が薄い。
政策にリンクしたシーズ開発プロジェクトの設定が必要。
- 各省庁の研究開発を促進する上で、ロボットを導入しやすい動作環境の整備（ITインフラ）、標準化が重要。（環境構造化）
- 各プロジェクトで開発された成果・資源（コンポーネント、ロボット、ソフトウェアなど）の、再利用性、共有性を保証する技術基盤の整備が重要（拡張RTミドルウェア）
- 手がけられていない重要技術の特定には今後、各省庁のロードマップとの整合性が必要である。（今後の課題）

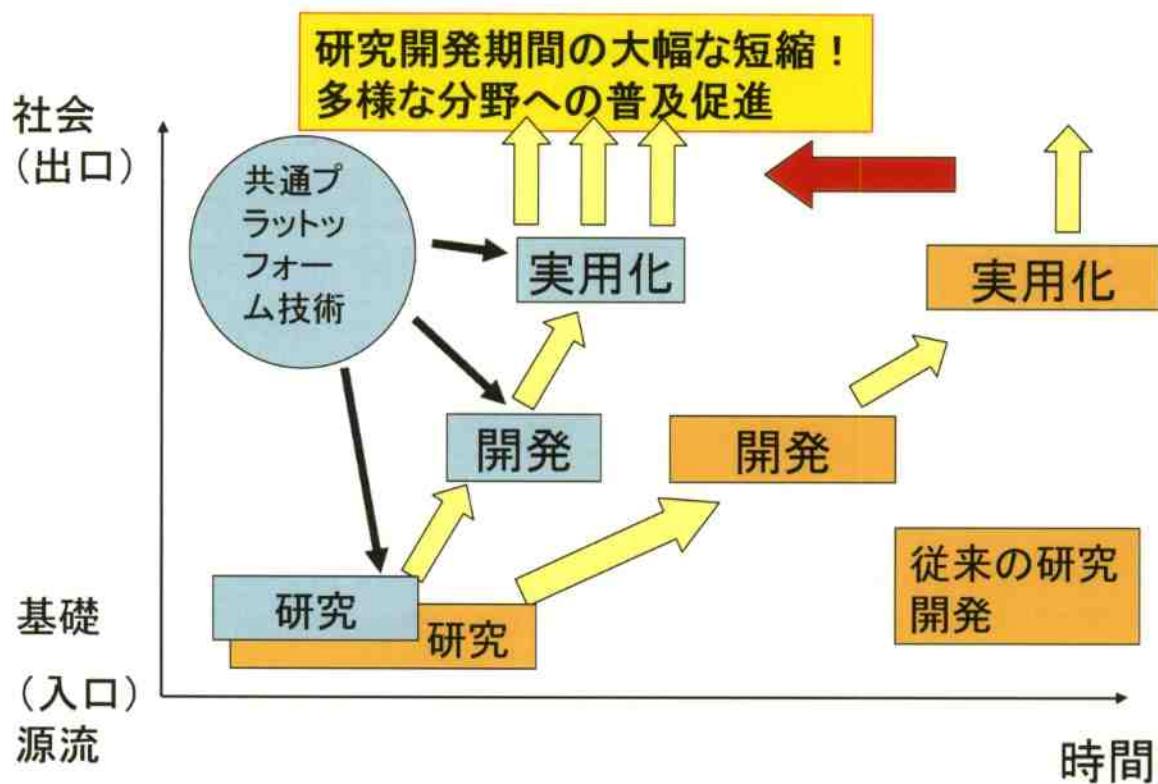
現在のロボット開発の概要



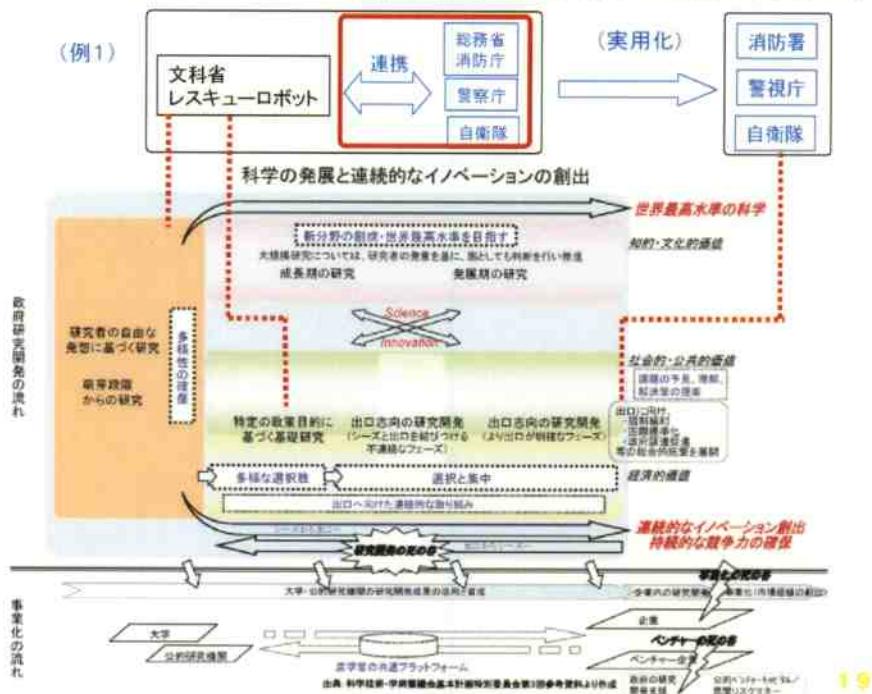
共通プラットフォーム技術の位置付け



共通プラットフォーム技術の意義



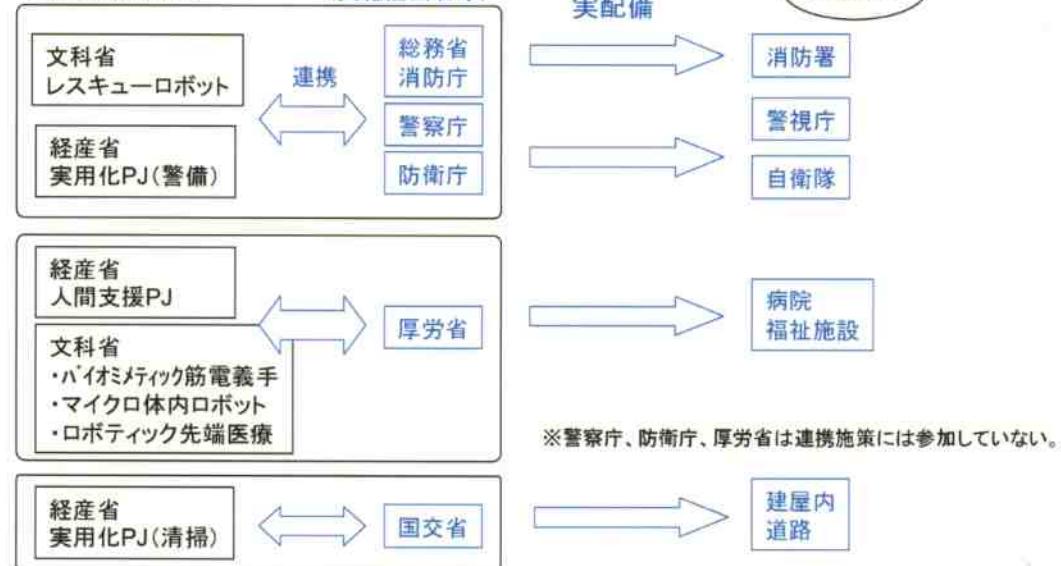
上流研究開発省庁と下流研究開発省庁、出口省庁との連携



省庁連携による技術シーズの実用化推進案

● 実用化に向けて研究開発省庁と実施担当省庁との連携が必要

(研究開発省庁) (実施担当省庁) 連携



● 共通プラットフォーム実現に向けた関係省庁連携

