

社会還元加速プロジェクト

【4】「高齢者・有病者・障害者への先進的な在宅医療・介護の実現」

1. 当初計画

1.1. 概要

我が国では、少子高齢化による労働力の減少、国民医療費の増加が進んでいる中、高齢者・有病者・障害者が地域や社会で安心して暮らせる社会の実現が望まれている。

そのためには、在宅での高齢者・有病者・障害者の生活機能の向上に資する医療機器・福祉機器等（福祉ロボット、機能回復機器、遠隔医療システム関連機器を含む：以下、「支援機器」という）の活用が望まれる。また、適切な支援が行われるためには、在宅医療・介護の省力化や低コスト化も望まれる。これらの実現のために支援機器の研究開発を充実強化するとともに、制度上の整備を図ることによって、開発された支援機器が速やかに社会に導入され、定着するための施策が求められている。

具体的には、高齢者等の失われた、あるいは欠けている体の機能等を補完することで心身機能の低下を克服し、生活機能（特に活動：生活行為）の向上をはかり、適切な介護が与えられるとともに、介護する家族や介護スタッフ等の時間的・身体的負担を軽減するために必要な先進的な支援機器の研究開発を推進する。また、開発された支援機器等が社会に速やかに導入され定着するためには、低コスト化に向けた技術開発や制度の整備も必要である。さらに、医療機関や介護施設、介護する家族等が適切に役割分担しつつ連携して効率的な在宅ケアを実現するための基盤を整備することにより、研究された成果の社会還元を加速する。

1.2. 目標

(1) プロジェクト終了時の目標

具体的な取り組みに掲げた支援機器が、介護や医療が実際に行われている現場において、実際に開発された機器を被験者に用いられることによって、安全性・有効性の確認や、使い勝手等の検討を行う実証研究が開始されていること。

なお、実証研究は、社会システムとしての実効性の検証を目指すものであり、開発されるそれぞれの支援機器に対する有効性、安全性の検証を、様々な視点から定量的もしくは定性的に評価検証されることが望まれる。また、評価の指標に関する検討が不可欠となると考えられる。

例えば、実証研究を行うに当たり、ニーズを的確に把握した機器の研究開発や普及がスム

ーズに行われるために、研究開発の開始時（既に開発されているものについては、できる限り速やかに）から実証研究のプロトコル（被験者の安全確保、人権と尊厳の擁護のためのインフォームドコンセントの取得、個人情報の保護や倫理面の措置を含む研究計画）について検討が必要となるものがある。そのようなものについては、実際の実証研究に入るまでに実証研究のプロトコルについて、研究実施機関や共同研究機関、協力する介護施設等の倫理委員会の承認をとることが求められる。また、実証研究の大きな目的の一つとなる機器の有効性の検証に当たっても、ユーザーの生活機能の全ての要素（心身機能、活動、参加）について確認し、機器支援の対象とする項目と内容を明確にした上で、それ以外への影響をも含めて検証できるように、プロトコルの中にそうした項目を盛り込んでおくことが必要な場合もある。また、「活動」（生活行為）については「能力」のみでなく、「実行状況」の評価項目を設定しておくことも同様である。なお、介護者が用いる機器の場合についても、介護等を受ける側について同様の検証を行うとともに、自己決定権尊重、個人情報保護等の倫理面の充実、長期的な有効性・安全性（特に高齢者の状態は変化しやすい）の面についても十分な配慮が望まれる。

(2) プロジェクト終了から 5 年後の社会

ブレイン-マシン・インターフェイス（BMI）による障害者自立支援機器の開発：障害者による実証評価から実用化へ移行し、医療機関や介護施設、介護する家族等が適切に役割分担しつつ連携して効率的な在宅ケアを実現するための基盤を整備し、障害者の活動領域を拡張する。具体的には、自立支援（思い通りに機器を操作することで、ネット通販で買い物やネットバンキングの実現）、生活の質の向上（食べたい物を伝える、IP 電話をかけるなどの社会とコミュニケーション）を目指し、社会参加（意中の候補に投票、重要書類に捺印）に関しては技術的には可能となるレベルを目指す。

アミロイドイメージングによるアルツハイマー病の超早期診断法の確立：PET 撮影装置の性能評価法と品質管理の標準化、また画像診断法・定量解析法そのものも標準化され、施設間で取得データが統一される。バイオマーカーや危険因子特定のための長期患者フォローアップを実施中。

生活支援ロボット実用化プロジェクト：安全性検証を実施する認証機関・試験機関や安全基準に関する国際標準等の制度整備が図られ、安全技術を導入した支援機器が順次メーカーから製品化され、介護、移動支援等で役立つ生活支援ロボットの国内市場が立ち上がる。

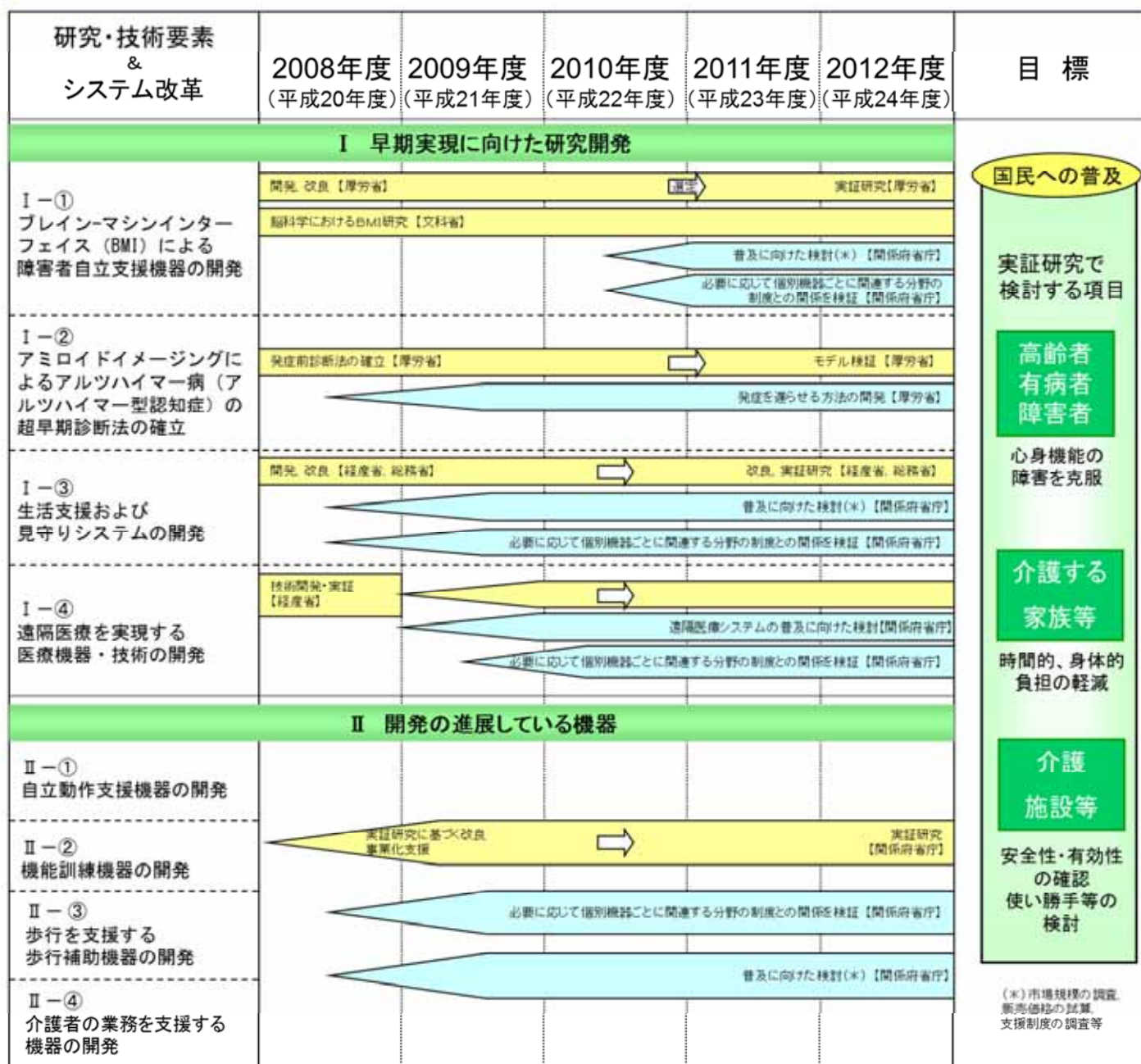
戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト：医療機関と効率的に連携して在宅ケアを実現する基盤を整備し、在宅医療・介護の省力化が図れる健康コンシェルジュサービス体制の市場導入を目指す。

基盤ロボット技術活用型オープンイノベーション促進プロジェクト：製造分野をはじめとする一部の分野に限られていた RT 適応分野が高齢者・有病者・障害者向けの住宅分野に拡大されて新しいビジネスモデルが創出、またロボット部品の低コスト化によりロボット分野の中小・ベンチャーや異業種を含む多様な企業や研究機関等の新規参入が促進され、ロボ

ット産業の裾野拡大が図られる。

1.3. プロジェクト実施スケジュール

平成20年5月19日付のロードマップに記載されたタスクフォースのプロジェクト実施スケジュールを下図に示す。



2. 進捗

2.1. 進捗状況の詳細

表 3-4- 1 の通り。

2.2. プロジェクトの進捗状況

(1)ブレイン・マシン・インターフェイス（BMI）による障害者自立支援機器の開発

○BMI による環境制御装置の機能拡充と実証評価

- 1) 実証評価をすすめる開発にフィードバック：患者、障害者での実用データ収集を本格化。頸髄損傷者（10 例）からのデータを発表。ALS 患者（8 例）からデータ収集し、効果的な視覚刺激法を開発へ。
- 2) 実用化へ向けたシステム開発：・脳波アンプの改良、ソフトウェア部の改変（サンプリング周波数を 1024Hz に高速化）。脳波電極を開発（着脱容易な半乾式（ゲル）、乾式電極（金属）に向けた開発）
- 3) BMI 基盤技術の開発：複数の BMI の方式の利用に向けた技術開発（P300 方式、運動イメージ方式、さらには定常視覚誘発電位（SSVEP）方式を組み合わせ）。拡張現実（AR）を利用した活動領域拡張に向けたシステム（代理ロボットを介してのシステム開発、装着可能なディスプレイでも機器の使用が可能に）。背景脳活動を脳科学的に検討しさらなる最適化へ（fMRI-EEG、MEG による検討）

○BMI による上肢アシストスーツの開発

- 1) 運動の補助に向け BMI で駆動する上肢アシストスーツを開発（国リハ:手指、肘肩による柔軟な合目的動作、障害者（頸髄損傷 1 例、片麻痺 2 例）による動作試験に成功）
- 2) 上肢用 HAL の開発（筑波大）

(2)アミロイドイメージングによるアルツハイマー病の超早期診断法の確立

研究協力施設を 20 施設とし、多施設研究基盤を整備。技術的改善（高感度プロトコルによる少量集積検出可能、視野外ノイズ軽減による高品質画像）により高感度、高品質の画像を取得可能になった。アミロイド陽性率、アポ E ε 4 の影響に関し欧米豪と互換性のあるデータを得た。

(3)生活支援ロボット実用化プロジェクト

○生活支援ロボットの安全性検証手法の研究開発

- 1)生活支援ロボットの安全性検証方法の開発：リスクアセスメント手法としてロボット毎にリスク見積りのための判断指標を提示。静的・動的・制御性能試験の試験装置を開発、生活支援ロボット安全性検証センターを立ち上げ。ISO13482（サービスロボットの安全要求事項）の審議内容検討、国際会議参加
- 2)安全性基準に関する適合性評価手法の研究開発：設計コンセプト検証のための必須コンセプト項目、確認手法の検討

○安全技術を導入した生活支援ロボットの開発

- 1)安全技術の開発：21年度に策定した安全技術の開発仕様及び実験結果に基づき、各種安全技術の開発。基本構成における安全技術の有用性検証。有用性が確認できた安全技術のロボットへの搭載、ロボットの安全機能の検証
- 2)安全性検証：安全性検証手法開発者が策定中の安全性検証手法を用いて安全性試験の一部実施。安全試験結果に基づき改善課題を抽出し、ロボットの安全機能の改良。

(4)戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト

音声バイタルエンジン、問診エキスパートシステム(関連特許申請中)、RTマスコット、バイタルセンシングチェアの開発終了。健康計測RTシステムの実証試験を実施した。健康見守りサービスと合わせて事業展開検討中。平成22年度で終了。国費投入により、健康管理の“場”としての『住宅』を提供することが可能となり、「気軽に測定できるから継続しやすい」「病院へ行かなくても思い立ったらすぐ測定可能」など、在宅で健康管理を行えるシステムを構築できた。この成果は具体的に、医師とのリアルネットワークをサービスのコア価値とした遠隔健康支援サービス体制づくりの実用化に生かされる。

(5)基盤ロボット技術活用型オープンイノベーション促進プロジェクト

- 住宅のRT化を容易にする低コストの通信モジュールおよびRTミドルウェアを開発
 - RTミドルウェアを適用することでオープンな仕様で様々な機器が接続可能
 - オープン仕様の軽量RTミドルウェアを実現
 - PLC（電力線通信）を採用
 - プラグアンドプレイ機能を実現
 - リスクアセスメントを実施
- 製造分野をはじめとする一部の分野に限られていたRT適応分野を住宅分野に拡大
 - ミサワホームモデル住宅に導入し最終実証試験を実施
 - 住宅分野など新しいビジネスモデルの創出
 - ロボット分野の中小・ベンチャーや異業種を含む多様な企業や研究機関等の新規参入を促進することにより、ロボット産業の裾野拡大を図った

平成 22 年度で終了。国費投入による効果として、異業種を含む複数民間企業の製品のシステム化を可能とする共通基盤を整備したことが挙げられる。その成果は具体的に、既存の要素技術のシステム化により住宅などの適用先の価値向上につながり、またロボット業界へ様々な業種が参入することによる市場拡大という実用化に生かされる。

2.3. ロードマップの修正状況

平成 20 年 5 月 19 日付のロードマップに記載されている個別施策が一部登録されなかったため、リリース直後に表 3-4-1 のロードマップへ改編された。

3. 平成 22 年度までの総括及び今後の進め方

本プロジェクトのタスクフォースは、プロジェクトリーダーの総合科学技術会議有識者議員と介護福祉領域の外部有識者で構成され、関係府省及びプロジェクト実施者の協力のもとで、登録された 5 施策を推進してきた。これまで、介護福祉領域の施策については、関係府省の縦割りや官民連携の壁、あるいは現場ニーズとのギャップなどが指摘されてきた。そこで、本プロジェクトを開始するにあたって、外部有識者から真のニーズを汲み取るなど、各ステークホルダーとの意見交換を行った上、まず 5 施策それぞれのロードマップを策定した。

これらロードマップの重点は、要素技術の研究開発ではなく、利用者側のニーズに対応しつつ、異分野の要素技術との融合などにより、真に実用化が求められている支援機器の開発であり、さらに被験者が参加する実証試験の実施である。それぞれの施策が、実証研究段階に入るとともに、低コスト化、制度整備、医療機関・介護施設・介護する家族等の連携による在宅ケアの基盤整備が進められている。ただし、現場ニーズをさらに精査し、エンドポイント等のプロトコルを適切化するとともに、必要があれば適切な被験者の選択も検討し、今後の実証研究の質向上に留意する必要がある。なお 2 施策は、平成 22 年度で終了し、民間企業において、さらに実証研究を継続することになった。したがって、今後、本タスクフォースで推進する施策は、3 課題である。

最終年度の平成 24 年度では、BMI は障害者による実証評価の最終化、アミロイドイメージングは画像診断法の標準化へ向けた最終段階、生活支援ロボットでは安全試験基準の策定が終了予定である。

社会還元加速プロジェクト終了後は、企業による BMI の実用化、アルツハイマー発症予測機器として企業による実用化へ向けた検討、生活支援ロボットでは各企業が開発しているロボットの安全性を検証したうえで市場導入を図る予定である。

表3-4-1 進捗状況の詳細

プロジェクトの課題解決に向けた取組み		～H20(2008)	H21(2009)	H22(2010)
ブレインマシンインターフェイス(BMI)による障害者自立支援機器の開発	厚生労働省の進捗および計画	H20～H24 ブレインマシンインターフェイス(BMI)による障害者自立支援機器の開発		
		障害者の身体機能を補助・代替するためのBMI技術を用いた福祉機器開発、福祉機器の流通・環境整備に向けた研究を推進。視覚誘発性の脳波信号での生活環境制御へ向けた1) システム開発と2) 障害者での実用データ収集を開始。 1) BMIソフトウェアの基幹部開発および機能拡充、国産脳波アンプ試作、脳波電極の開発 2) 頸髄損傷者(国リハ病院, 9例)、ALS患者(八鹿病院, 2例)、脳性麻痺(3例)、低酸素脳症(2例)、脳卒中後失語症(2例)よりデータ収集を開始 0.62億円	厚生労働省の支援で国立障害者リハビリテーションセンターが中心となり、視覚誘発性の脳波信号で生活環境を制御するシステムの研究開発を実施。H20までに蓄積したBMI技術シーズに基づき実証評価用BMI型環境制御システムを開発した。このシステムを障害の現場に持ち込み実証評価する体制を整えた。これまでの大型デスクトップPCを用いたシステムから、小型化された実証評価用システムへ変更した。ALS患者では、視覚刺激法に工夫が必要であることなど、改善点が明らかになった。 0.62億円	OBMIによる環境制御装置の機能拡充と実証評価 1) 実証評価をすすめる開発にフィードバック: 患者、障害者での実用データ収集を本格化。頸髄損傷者(10例)からのデータを発表。ALS患者(8例)からデータ収集し、効果的な視覚刺激法を開発へ。 2) 実用化へ向けたシステム開発: 脳波アンプの改良、ソフトウェア部の改変(サンプリング周波数を1024Hzに高速化)。脳波電極を開発(着脱容易な半乾式(ゲル)、乾式電極(金属)に向けた開発) 3) BMI基盤技術の開発: 複数のBMIの方式の利用に向けた技術開発(P300方式、運動イメージ方式、さらには定常視覚誘発電位(SSVEP)方式を組み合わせ)。拡張現実(AR)を利用した活動領域拡張に向けたシステム(代理ロボットを介してのシステム開発、装着可能なディスプレイでも機器の使用が可能に)。背景脳活動を脳科学的に検討しさらなる最適化へ(fMRI-EEG、MEGによる検討) OBMIによる上肢アシストスーツの開発 1) 運動の補助に向けBMIで駆動する上肢アシストスーツを開発(国リハ: 手指、肘肩による柔軟な合目的動作、障害者(頸髄損傷1例、片麻痺2例)による動作試験に成功) 2) 上肢用HALの開発(筑波大) 0.5億円
アミロイドイメージングによるアルツハイマー病の超早期診断法の確立	厚生労働省の進捗および計画	H20～H24 アミロイドイメージングによるアルツハイマー病の超早期診断法の確立		
		軽度認知障害を有する者においてアルツハイマー型認知症を診断するため、核医学を用いた画像技術であるアミロイドイメージングによる診断方法を確立する。平成20年度までに研究協力施設を整備し、検査方法の標準化が完了した。 0.28億円	国内のアミロイドイメージングを行う研究協力施設(17施設)のデータ比較を行うために、撮像法及び薬剤合成の標準化を完了した。撮像法の標準化は、撮像用体幹シールドを導入することにより、画質と定量性を改善できた。 また、本調査研究の総登録症例数は平成21年度に260症例、累計では約360症例となり、目標の600症例に向け、被検者登録が順調に進んでいる。 2.76億円	研究協力施設を20施設とし、多施設研究基盤を整備。技術的改善(高感度プロトコルによる少量集積検出可能、視野外ノイズ軽減による高品質画像)により高感度、高品質の画像を取得可能になった。アミロイド陽性率、APOE ε 4の影響に関し欧米豪と互換性のあるデータを得た。 2.8億円

プロジェクトの課題解決に向けた取組み		～H20(2008)	H21(2009)	H22(2010)
生活支援ロボット実用化プロジェクト	経済産業省の進捗および計画	H21～H25 生活支援ロボット実用化プロジェクト		
			介護、移動支援等で役立つ生活支援ロボットの対人安全技術の開発・実証と、安全基準設定等に向けた安全性・有効性データの集約・分析の実施が目標。 ○安全検証手法の研究開発：試験装置の導入、試験方法の開発、認証方法の開発に着手。 ○生活支援ロボットの開発：操縦型、自立移動型、人間装着型、搭乗型のロボット安全設計を開始。 16億円	○生活支援ロボットの安全性検証手法の研究開発 1)生活支援ロボットの安全性検証方法の開発：リスクアセスメント手法としてロボット毎にリスク見積りのための判断指標を提示。静的・動的・制御性能試験の試験装置を開発、生活支援ロボット安全性検証センターを立ち上げ。ISO13482（サービスロボットの安全要求事項）の審議内容検討、国際会議参加 2)安全性基準に関する適合性評価手法の研究開発：設計コンセプト検証のための必須コンセプト項目、確認手法の検討 ○安全技術を導入した生活支援ロボットの開発 1)安全技術の開発：21年度に策定した安全技術の開発仕様及び実験結果に基づき、各種安全技術の開発。基本構成における安全技術の有用性検証。有用性が確認できた安全技術のロボットへの搭載、ロボットの安全機能の検証 2)安全性検証：安全性検証手法開発者が策定中の安全性検証手法を用いて安全性試験の一部実施。安全試験結果に基づき改善課題を抽出し、ロボットの安全機能の改良。 15.25億円
戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト		H18～H22 戦略的先端ロボット要素技術開発プロジェクト		
		7ミッションのうちの1つ。人間とのコミュニケーションに必要な技術の開発を行った。顔の認識をするだけでなく、顔の向きを計測する技術によりロボットの方向を向いて話したときだけの返答を可能とする技術を開発中。また、音声認識技術により、複数の人と話していても、ロボットが会話に割って入ることも防ぐ技術を開発中。 8億円の内数	サービスロボット分野において、設定したミッションの達成に向けて、新たに公募により事業者を選定し、本年度より新たな事業を開始した。音声画像等の高度の認識、制御等の要素技術を搭載したロボット及びロボットシステムを開発中。音声認識を利用したコミュニケーションRTによる在宅健康管理システムのプロトタイプを開発。 7.56億円	音声バイタルエンジン、問診エキスパートシステム(関連特許申請中)、RTマスコット、バイタルセンシングチェアの開発終了。健康計測RTシステムの実証試験を実施した。健康見守りサービスと合わせて事業展開検討中。 国費投入により、健康管理の“場”としての『住宅』を提供することが可能となり、「気軽に測定できるから継続しやすい」「病院へ行かなくても思い立ったらすぐ測定可能」など、在宅で健康管理を行えるシステムを構築できた。この成果は具体的に、医師とのリアルネットワークをサービスのコア価値とした遠隔健康支援サービス体制づくりの実用化に生かされる。 5億円

プロジェクトの課題解決に向けた取組み		～H20(2008)	H21(2009)	H22(2010)
基盤ロボット技術活用型オープンイノベーション促進プロジェクト	経済産業省の進捗および計画	H20～H22 基盤ロボット技術活用型オープンイノベーション促進プロジェクト		
		住宅へのRTシステム埋め込みを可能にする低コストなモジュールを開発中。 1億円	コスト低減を目指し、モジュール、要素部品等に関する研究開発を行っており、着実な進捗が見られている。 住宅へのRTシステム埋め込みを可能にする低コストなモジュールを開発中。見守りロボット等にも活用できる要素技術開発として、住宅へのRTシステム埋め込みを可能にするモジュールのプロトタイプを開発。基盤通信モジュールと市販のセンサを組み合わせ、環境情報計測用センサRT要素部品を開発。 1億円	○住宅のRT化を容易にする通信モジュールおよびRTミドルウェアを開発 -RTミドルウェアを適用することでオープンな仕様で様々な機器が接続可能 -オープン仕様の軽量RTミドルウェアを実現 -PLC(電力線通信)を採用 -プラグアンドプレイ機能を実現 -リスクアセスメントを実施 ○製造分野をはじめとする一部の分野に限られていたRT適応分野を住宅分野に拡大 -ミサワホームモデル住宅に導入し最終実証試験を実施 -住宅分野など新しいビジネスモデルの創出 -ロボット分野の中小・ベンチャーや異業種を含む多様な企業や研究機関等の新規参入を促進することにより、ロボット産業の裾野拡大を図った 国費投入による効果として、異業種を含む複数民間企業の製品のシステム化を可能とする共通基盤を整備したことが挙げられる。その成果は具体的に、既存の要素技術のシステム化により住宅などの適用先の価値向上につながり、またロボット業界へ様々な業種が参入することによる市場拡大という実用化に生かされる。 1億円
振興調整費の機動的対応による調査研究		「先進的な医療・福祉機器の普及に関する調査研究」(平成20年度、予算8.9百万円) ○長期的・俯瞰的な先進的支援機器の研究開発戦略の立案 日本はロボット技術では優れた能力がありながら、世界に通用する日本発の先進支援機器はほとんどない。そのためには、これまでの省庁別の研究開発体制から抜け出し、国が明確なビジョンをもった長期的研究開発戦略の立案、具体的なロードマップの策定、そして実用化へ向けての重点投資が不可欠である。 ○「脱福祉」の発想転換 介護・介助といった「介護・福祉的な発想」から脱却して、さまざまな個人の能力を最大限引き出すための「支援機器」= Assistive Technology (AT)の研究開発を行うという発想の転換が望まれる。	「革新的な介護機器等の開発促進に向けた基準・認証制度に関する国際比較調査研究」(平成21年度、予算14.4百万円) ○機器・機器流通に関する制度等 EU: 介護機器等は医療機器の一部としての位置づけ。EU指令に基づき各国が法規制を整備、法制および規格は域内で統一の方向性。域内流通の際の義務としてCEマークを設定。 US: 介護機器等は医療機器の一部としての位置づけ。機器流通には、事前にFDAへの申請、FDAによる登録が必要。 JP: 多くの介護機器等について流通を規制する法規制はない。 JIS・SGマーク等は任意規格の位置づけ(一部品目のみ)。	「社会を豊かにする」在宅医療・介護」関連機器等の研究・開発と実用化に関する調査研究」(平成22年度、予算9.5百万円) ○国内の介護・福祉機器に対する利用者側の要求と産業側の意向とが必ずしも一致していない原因として、高い技術力を持つ基礎研究から製品の研究開発へ移行を促す仕組みがない、実証実験を行うフィールドの不足、実証実験を行う際の安全基準・認証制度の不備、中間ユーザー(介護施設職員、理学療法士、作業療法士等)に対する教育・研修プログラムの不足、機器ユーザーと開発者が継続的に情報交換する場が不足している、が挙げられた。これら調査結果に基づき、第三者機関による介護・福祉現場ニーズの吸い上げ、安全性を担保した介護・福祉機器の実証実験が行いやすい環境整備、中間ユーザーの教育プログラムの開発・導入による福祉機器等の普及、現場の利用状況等を開発者へフィードバックする仕組みづくり、などの提言した。

プロジェクトの課題解決に向けた取組み	～H20(2008)	H21(2009)	H22(2010)
	○身体的アプローチから認知的アプローチへ 身体障害、感覚器障害といった障害から、認知障害者、学習障害者などを支援する技術の開発が米国、スウェーデンなどを中心に急激に進みつつある。海外の研究機関などとも連携を図りながら、世界をリードしていくべきである。 ○先進支援機器のコスト・ベネフィット分析 利用者・中間ユーザ・供給者さらには国の経済全体の中でのトータル・コストベネフィットの理論化及び基礎的研究、さらには事例研究における試算が不可欠である。 ○中間ユーザの意識改革と情報アクセスの容易化 エンドユーザおよび先進機器・サービスの提供者に加え、これらの「中間ユーザ」に対して最新の適切な情報がうまく伝わるような情報流通体制の整備が今後は必要である。	○社会保障(保険等)適用の制度等 EU: 機器流通では税、公的保険等による給付の占める割合が大きい国が多い。機器流通での税、公的保険等による給付、公的機関等での機器購買に際し、各国で一定の基準、認証制度等が存在。国内流通機器のリストが整備されている国も存在(ドイツ、スウェーデン等) US: メディケア適用はCMSで決定。510(k)は安全性に関する申請制度であり調達基準ではない。 JP: 機器流通において公的保険の占める割合が大きい(公的介護保険制度や障害者自立支援法による給付)。介護保険適用に際し、車いすについてのみJIS(及びそれに準ずる)規格が推奨されているが最終的には自治体判断。	○今後の成長性や市場規模などの予測や分析が不十分なため、企業101社に対してアンケート調査を実施し、介護・福祉機器の産業分野の将来動向や市場規模の推計を実施した。10年後は総額691億円へと約20倍拡大する成長市場であるが、機器が高価なため公的補助金の時限的投入などで市場の立ち上げを促進する必要がある。
タスクフォース会合開催状況	・第1回タスクフォース会合(2007.12.18) ・第2回タスクフォース会合(2008.1.22) ・第3回タスクフォース会合(2008.2.19) ・第4回タスクフォース会合(2008.3.7) ・第5回タスクフォース会合(2008.12.22) ・第6回タスクフォース会合(2009.3.30)	・第7回タスクフォース会合(2009.7.29) ・第8回タスクフォース会合(2010.3.12)	・第9回タスクフォース会合(2010.8.31) ・第10回タスクフォース会合(2011.6.20)