

(経済産業省) 令和5年度指定補助金等に係る研究開発の成果の概要

② SBIR推進プログラム

研究課題名	採択者名	採択公表日	事業終了日	研究開発成果の概要
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: 現実空間と同等 程度の技術習得が可能な仮想空 間における職業訓練を実現する ための研究開発/刑事施設の受 刑者を対象とした高い再現度と 習熟効果を有する仮想空間訓練 の研究開発	イマクリエイト株式会 社	2023/10/6	2024/3/31	職業訓練用に玉掛けVRトレーニングシ ステムを開発。高度な物理挙動の再現 や事故回避の工夫により、理解度と意 欲の向上に効果的であることを確認し た。
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: IoT等の活用による内航近代化に係る研究開発 /小型船舶向け自律航行システ ム開発と安全性指標の確立	株式会社エイトノット	2023/10/6	2024/3/31	船舶自律航行システムの安全性指標を 策定し、自社船での航行データを基に その指標の妥当性を確認した。また、 運航事業者へのヒアリングを実施し、 ニーズや課題を抽出した。その結果を 踏まえ、遠隔監視に関するビジネスモ デルを策定した。
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: 造船所の生産性向 上に関する研究開発/低コスト かつ柔軟に遮蔽回避を実現する 高速ワイドメッシュWi-Fi の開発	株式会社AiTrax	2023/10/6	2024/3/31	本事業では、①造船所におけるWi-Fi 周波数帯によるスモールセルの連続構 築、②造船所におけるICTニーズの調 査を研究開発項目として設定。1hopあ たり100m間隔で中継しながらスルー プットの減衰理論値を達成。ICTニー ズ調査結果を踏まえて次フェーズの開 発(中・長距離伝送)を進める。
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: 食品産業の生産力 強化に資するスマート研究開発 /不定形状の食品のピッキング の実現に向けた汎用ロボットシ ステムの開発と実証実験	株式会社Closer	2023/10/6	2024/3/31	主に食品工場に向けた不定形状の食品 を移栽するロボットの開発を実施し た。特にコンベヤに流れる多品種の容 器などをカメラで認識し、トラッキン グを行いながら、移栽する技術の開発 を行った。
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: 加工食品の輸出促 進のための賞味期限延長等の技 術の開発/水素NanoGas 水を用いた酒類の酸化抑制に関する 技術開発	シンバイオシス株式会 社	2023/10/6	2024/3/31	経時変化によって日本酒、ワインに含 まれる成分の酸化が起きる中、水素 NanoGAS水の添加によって酸化物質 の生成を抑制することで本来持つ風味 を顕在化させることができた。また、 食品の酸化抑制に適した泡の大きさを 保持する水素NanoGAS水製造装置の 改造も完了した。
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: 多様化する障害像 を踏まえた汎用性のある自立支 援機器の開発/特定小型原動機 付自転車の基準を満たした車椅 子型電動モビリティの開発	合同会社nicomo	2023/10/6	2024/3/31	大学と共同で当事者や事業者、自治体 のニーズの調査を行い、車体コンセプ トを決定した。ベンチマーク機器の性 能測定と調査結果と併せて車体アウト ラインや仕様を決定し、基礎設計の作 成とCADによる可視化を行った。
SBIR推進プログラム/ フェーズ1: 造船所の生産性向 上に関する研究開発/自律構成 人流時空間可視化システムの障 害物遍在環境下における拡張ア ルゴリズム検証	株式会社Phindex Technologies	2023/10/6	2024/3/31	IR-UWB測距通信の多重アクセス制御 と自己補正測位メカニズムの研究開発 を実施。10~30デバイスを用いた障害 物遍在環境での実験において、320回 /secの測距及び1秒周期で最大誤差 50cm未満の測位が可能であることを 確認した。