科学技術連携施策群（情報通信分野）の進捗報告
（平成19年7月～12月）

平成19年12月19日
内閣府（科学技術政策・イノベーション）
情報通信担当

前回の情報通信PT（平成19年6月29日）以降の、情報通信分野にて推進している以下の科学技術連携施策群の活動について、進捗を報告する。

- ユビキタスネットワーク　－電子タグ技術等の展開－
- 次世代ロボット　－共通プラットフォーム技術の確立－
- 情報の巨大集積化と利活用基盤技術開発

● ユビキタスネットワーク　－電子タグ技術等の展開－

（1）対象施策の成果確認

当連携施策群の対象となっている施策について、施策の重複チェックや相違・優位性の明確化を行うために「モジュール」（他の施策・事業等でも使用可能な技術要素）を整理してきたが、このモジュールの外部提供を今後促進させていくために、その機能やインタフェースを、関係府省（総務省、文部科学省、経済産業省、国土交通省）及びその研究開発実施者に説明いただいた^{※1}。

その説明等を踏まえ、当連携施策群において「モジュール・カタログ(案)」の充実を図っているところ。各モジュールのインタフェースについては、外部施策等との接続状況をより明確にした。また、外部機関により今後モジュールがさらに使われやすくなるよう、連携実績及び連携可能性の事例も「モジュール・カタログ(案)」に掲載すべく検討している^{※2}。

（2）補完的課題の着実な推進・成果活用に向けたフォロー

2つの補完的課題「医療分野における電子タグ利活用実証実験」「電子タグを利用した測位と安全・安心の確保」について、進捗を報告いただいた^{※3}。

「電子タグを利用した測位と安全・安心の確保」については、関係府省にて取り組む施策との連携可能性について、特にモジュール共用の観点から関係府省との意見交換を実施し、モジュール共用化を促した^{※2}。

（3）活動状況の情報発信

電子タグの先進的利用者として有力な医療分野として「医療情報学連合大会」（11/23-25, 神戸）、ユビキタス環境の実現に向けた場として「TRONSHOW 2008」（12/12-14, 東京）において、当連携施策群の活動をパネル展示により紹介した。

※1 各省連携会議（2）（3）（平成19年7月31日、8月1日）にて実施

※2 各省連携会議（4）（平成19年11月5日）にて実施

※3 補完的課題の進捗報告会（平成19年7月31日）にて実施

● 次世代ロボット ー共通プラットフォーム技術の確立ー

(1) H20 予算に向けた重複排除・連携強化

重複排除・連携強化に向けて、各施策には、本連携施策群が推進する共通プラットフォーム（PF）技術（環境情報の構造化およびロボット用基盤ソフトウェア）を取り入れると同時に、各施策の成果を共通PF技術として公開するよう働きかけている。

(2) H19 府省施策実施時の調整、成果の最大化

共通PF技術について各省施策における共有化が図られつつある。経済産業省は、今年度開始の「次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト」の公募において、共通PF技術との連携が推奨され、本連携施策群の成果がロボット知能ソフトウェアプラットフォームにも引きつがれる予定である。

(3) 補完的課題の着実な推進、成果活用

本年度が最終年度である「分散コンポーネント型ロボットシミュレータ」については、ユーザーを限定して評価版をリリースした。また、「ロボットタウンの実証的研究」では、モデル住宅内に共通PFのインフラが整備されつつあり、今年1月に引き続き、来年1月の公開実証実験に向けて準備を進めつつある。

(4) 活動状況の情報発信、民間を含めた情報共有の強化

次世代ロボット連携施策群の推進する研究開発施策を、広くロボット研究者・技術者に知らせるために、日本ロボット学会学術講演会等に併設した講演会および講習会を計4回開催しており、来年2月には平成19年度成果報告会（シンポジウム）を開催する予定である（参考資料4参照）。

また、今年4月のICRA2007や10月のIROS2007の国際会議でも、ネットワークロボットのワークショップにおいて共通PF技術をアピールした。

さらに、誌上発表としては、日本ロボット学会誌5月号（2007年）の特集「環境の知能化」に、「次世代ロボット共通プラットフォーム技術 ー情報構造化環境プラットフォームの構築ー」ほか2件の解説が掲載されており、来年の日本ロボット学会誌7月号で、「次世代ロボット共通プラットフォーム技術」の特集が行われる予定である。

(5) その他

各府省所轄の研究開発施策については順調に成果を上げている。例えば、今年度終了の「次世代ロボット共通基盤開発プロジェクト」ではRTミドルウェアのコンポーネント開発も進んでおり、今後はその成果をロボット研究者・技術者が簡単に利用できるようにしていく予定である。

（注）RT：ロボットテクノロジー

● 情報の巨大集積化と利活用基盤技術開発

(1) 対象施策の成果確認

今年度の主な課題は、定期的なタスクフォース開催により各省の連携を密にし、課題把握、共通技術化等の促進を図ること、活動状況の情報発信として年度末を目途にシンポジウムを開催することである。現在の進捗は計画どおりである。以下に、これまでの状況を説明する。

- ・第1回(6月18日):第1回タスクフォースを開催し、年間スケジュール、活動方針等を確認した。
- ・第2回(7月26日):各省の活動状況として、文科省「超高性能DB基盤」及び経産省「情報大航海」公募課題が確定。また、シンポジウム開催概要(日時、場所等)を確定した。
- ・第3回(10月29日):各省の活動状況(総務省「情報信憑性」の公募が開始(10/26~11/26)。経産省「情報大航海」:GEATEC JAPAN 2007(10/2~7)に出席、デモ等により昨年より盛況)。シンポジウムのプログラム概要を確定した。
- ・第4回(12月18日):各省の活動状況報告として、特に方向感の再確認、連携に関する意見交換等を中心に行った。これらに関しシンポジウムの資料に反映させることとした。

(2) 補完的課題の着実な推進・成果活用に向けたフォロー

「科学技術連携施策群の効果的・効率的な推進」(課題3) 次世代情報環境におけるコンテンツ処理及び知識処理技術開発として、「センサ情報の社会利用のためのコンテンツ化」(京都大学)を採択した。これは、センサ情報に含まれるプライバシー情報に配慮(フィルタリング手法等の活用)することにより Web のように誰もが自由に利用できる仕組みを実現するものである。

(3) 活動状況の情報発信

平成19年度施策の事業活動および成果の情報発信として、以下に示すシンポジウムの開催準備を進めている(参考資料3参照)。

- 1)名称:情報の巨大集積化と利活用基盤技術開発連携群の活動~情報爆発時代に果たす日本の役割と連携強化~シンポジウム
- 2)日時:平成20年1月30日(水) 13:00~17:40
- 3)場所:東京ステーションコンファレンス5階会議室(東京都千代田区丸の内一丁目7番12号)

(4) その他

情報大航海プロジェクトに対する西尾コーディネータ視察(11/30(金)、AM9時~12時、於情報大航海センター(東京都港区西新橋2-6-2 友泉西新橋ビル))

以上