

科学技術連携施策群（情報通信分野）の進捗報告
（平成20年4月～10月）

平成20年11月10日
内閣府（科学技術政策・イノベーション）
情報通信担当

前々回の情報通信PT（平成20年4月11日）にて報告して以降の、情報通信分野において推進している以下の科学技術連携施策群の活動進捗を報告する。

- 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

平成20年度対象施策[※]について、タスクフォース各省連携会議（8月27日開催）にて実施府省より説明いただき、連携施策群として成果・進捗を確認した。

※ 平成20年度対象施策 …… 総務省「ユビキタス・プラットフォーム技術の研究開発」、総務省「情報家電の高度利活用技術の研究開発」、国土交通省「自律移動支援プロジェクト」の計3施策。

（2）モジュール・カタログの完成と配布に向けた状況

平成19年度までに施策の重複チェックや相違・優位性の明確化を行うため整理してきた「モジュール」（他の施策・事業等でも使用可能な技術要素）について、そのモジュールの内容（インタフェース等）や活用実績例などをまとめたカタログを作成中。平成20年度に入り、平成19年度に作成した内部様式を、一般の技術者の方々にも見やすい様式へ改良しているところ。今後、関係府省（総務省、文部科学省、経済産業省、国土交通省）の協力も得ながら内容を充実させ、来年初めにはカタログを完成予定。その後、学会等で配布予定。

（3）補完的課題のフォローアップ

平成19年度終了の課題「医療分野における電子タグ利活用実証実験」について、事後評価として研究者からの最終報告を受けるとともに、その概要をタスクフォース各省連携会議（8月27日開催）にて報告した。もう一つの課題「電子タグを利用した測位と安全・安心の確保」については、平成19年度研究実施報告を受け、今後は平成20年度終了の後も見据えフォローアップを行う予定。

（4）最終とりまとめへ向けた検討

当連携施策群の活動は平成20年度にて終了のため、終了後に情報通信PT等へ報告する最終とりまとめへ向け、骨子等を検討中。

● 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) 府省施策実施時の調整、成果の最大化

重複排除・連携強化に向けて、各府省の施策には、本連携施策群が推進する共通プラットフォーム(PF)技術(環境情報の構造化技術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、成果を共通 PF 技術として公開するよう働きかけている。今年度開始された NEDO の「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」の公募において共通 PF 技術の利用が推奨されており、経済産業省の「次世代ロボット知能化技術開発プロジェクト」でも本連携施策群の成果が引きつがれる予定である。また、経済産業省の RT ミドルウェア研究グループや総務省のネットワークロボット研究グループがロボットの位置計測標準化で協力している。さらに、経済産業省のロボット産業政策研究会に各省が協力しており、経済産業省が作成・更新している技術戦略マップに各省の研究開発の知見が取り込まれる予定であり、連携が強化されている。

(2) 補完的課題の着実な推進、成果活用

昨年度終了した「分散コンポーネント型ロボットシミュレータ」では、本年 6 月にシミュレータ OpenHRP3 をオープンソースで公開した。10 月末時点で 1000 件以上のダウンロードがあり、10 月には英文マニュアルと Web ページが用意され、海外への公開も始まった。同じく昨年度終了した「ロボットタウンの実証的研究」では、福岡アイランドシティに構築された環境 PF の一般公開が開始された。「施設内外の人計測と環境情報構造化の研究」では、けいはんなとユニバーサル・シティ・ウォーク大阪に構築された環境 PF の一般公開が始まっており、12 月に公開実証実験を予定している。「環境と作業構造のユニバーサル・デザイン」では、国土交通省の事業に横浜市と民間が参画して設立されたハウスクエア横浜に環境 PF を構築中であり、来年 2 月 5 日に公開実証実験を予定している。

(3) 活動状況の情報発信、民間を含めた情報共有の強化

共通 PF 技術を広く情報発信するため、今年度中に講演会を 2 回、環境 PF 見学会を 2 回開催し、また、来年 2 月 26 日には平成 20 年度シンポジウムを開催する予定である。9 月 11 日にその第 1 回講演会を日本ロボット学会と共同主催で開催した。9 月 24 日には、ロボット分野で最も重要な国際会議の一つである IROS(International Conference on Intelligent Robots and Systems)にて、本連携群が中心となって組織した、共通 PF 技術に関するセッション、“Sharable Robotic Resources”を開催した。誌上発表としては、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」が特集された。

(4) その他

今年度で終了する本連携施策群の活動をフォローアップする仕組みについて現在検討している。

● 情報の巨大集積化と利活用基盤技術開発

今年度の主な課題は、1) 定期的なタスクフォース開催により各省施策及び補完的課題の連携を密にし、連携群としての課題把握、成果可視化の観点から共通技術化等の促進を図ること、2) 活動状況の情報発信として年度末にシンポジウムを開催することである。現在の状況は計画どおりに進捗している。

(1) 対象施策の成果確認等（タスクフォース）

- ・ 第1回（6/20）において、年間活動スケジュールを確認するとともに、同会合及び第2回（10/17）会合において、各府省の活動状況の確認等を行った。
- ・ 総務省施策「電気情報通信サービスにおける情報信憑性検証技術等に関する研究開発」では、定期的に進捗報告・調整会議を進めながら順調に進捗。また、報道発表（ブログサーチエンジンを開発、実証実験サイトを公開：10/1）、国際ワークショップ（WICOW2008、Napa Valley：10/30）等の情報発信も実施。
- ・ 文科省施策「革新的実行原理に基づく超高性能データベース基盤ソフトウェアの開発」では、既存のDBシステムを用いた実験を実施しており、中間目標である約10倍の性能向上（平成21年度）に向けて着実に進捗。
- ・ 経産省施策「情報大航海プロジェクト」では、次世代検索・解析技術の開発・実証を進めており、順調に進捗。また、昨年引き続きCEATEC JAPAN 2008（9/30～10/4）に出展（デモ展示、講演活動を実施）し、講演も満席になる等高い関心が寄せられた。さらに、国内外をはじめ多くの企業等から開発した共通技術の活用やコラボレーション方策についての問い合わせがなされている。
- ・ 補完的課題施策「センサ情報の社会利用のためのコンテンツ化」（代表機関：京都大学）では、昨年9月より研究開発を開始し、順調に進捗しており、本課題を効果的に実証するための公共環境での実験場所を確定した（京都：新風館）。
- ・ 上記の通り、個別施策については概ね順調に進展しつつあることから、今後は、補完的課題も併せて、各施策の連携を中心に具体的方策の検討を進めていくこととした。

(2) 活動状況の情報発信

平成20年度施策の事業活動及び成果の情報発信として、以下のとおりシンポジウムを開催すべく準備を進めていくこととしている。

- ・ 日時：平成21年2月4日（水）10：00～17：40
- ・ 場所：灘尾ホール：定員300名、新霞が関ビル1F

(3) その他

- ・ 海外動向調査（西尾主監他：9/17（水）～23（火））
 - 欧州の代表的な情報検索系プロジェクト（ファロス、クエロ、テセウス）に関する最新動向調査を実施した。これらのプロジェクトでは、音楽や映像などのマルチメディアコンテンツに対する情報分析技術の研究開発が進展している。今後、情報交換を継続的に行う予定である。

以上