

PMによる研究開発機関の資金配分の変更及び研究開発機関の追加について

平成 29 年 3 月 23 日

革新的研究開発推進プログラム担当室

「革新的研究開発推進プログラム運用基本方針」（平成 26 年 2 月 14 日総合科学技術会議決定）に定めるとおり、研究開発機関の選定及び資金の配分は、一義的にプログラム・マネージャー（PM）の権限であるが、PM に関係する機関（PM との利害関係機関）又は日本国外の機関を研究開発機関として選定、あるいは、選定後の当該機関への研究開発資金の配分を変更（増額）する場合は、「革新的研究開発推進プログラム運用基本方針取扱要領」（平成 26 年 2 月 27 日総合科学技術会議革新的研究開発推進会議決定）に基づき、革新的研究開発推進会議による承認が必要（当該機関の必要性、合理性、妥当性を判断）。

1. PM による研究開発機関の資金配分の変更について

下記の 1 名の PM から、PM に関係する機関の研究開発資金の配分変更に関する申請があり、ImPACT 推進会議に対して承認を求めるもの。なお、研究開発機関への資金配分の変更は、研究開発プログラムの研究費総額の範囲内で行うもの。

PM	PM に関係する機関数	PM 関係機関と PM との関わり
合田	1	・PM 自身が研究担当者として所属（東京大学）

・合田 PM：セレンディピティの計画的創出

2017 年 1 月に最終ステージゲートが実施され、Phase 1 において合田教授が研究開発を実施する 3 種の細胞計測技術（STEAM 法、高速蛍光イメージング、DCC 法）及び高速細胞分取技術のうち、STEAM 法及び高速蛍光イメージング技術がステージゲートを突破し、Phase 2 においてセレンディピターの要素技術として統合されることになった。また、2017 年 4 月より、東京大学において Phase 2 の各要素技術のシステム統合（セレンディピターの開発）が開始される。このため、これまで配分されていなかった Phase 2 のセレンディピターの研究開発の為の予算を最終ステージゲートの結果に基づき配分すると共に、セレンディピターの設置拠点の整備・運用費を当該研究開発機関へ増額を行うもの。

（研究開発資金の配分変更）

研究開発機関	研究開発責任者	推進会議で本機関を承認した日	当初予定研究資金(百万円)	変更後研究資金(百万円)
東京大学 大学院理学系研究科	合田 圭介	平成26年10月30日	525	865 (+340)

2. PM による研究開発機関の追加について

下記の 4 名の PM が研究開発機関を追加するにあたり、PM に関係する機関は含まれておらず、今回 ImPACT 推進会議において確認いただくもの。

PM	追加予定機関数	うち指名によるもの	PM 関係機関または日本国外研究機関
合田	2(O)	2(O)	—
佐野	7(O)	1(O)	—
田所	1(O)	1(O)	—
八木	1(O)	1(O)	—

() : PM 関係機関もしくは日本国外研究機関数

・合田 PM : セレンディピティの計画的創出

Phase 1において「セレンディピター用の細胞検出アルゴリズムの高速化」を担当していた老川 PI、「オープンチップを用いた超高速細胞分取システムの開発」を担当していた早川 PI について、2017年1月の最終ステージゲートの結果、Phase 2の統合システム開発においても引き続き研究開発を担当することになり、平成 29 年 4 月からの所属移籍に伴い改めて研究開発機関として選定するもの。

(追加研究機関)

実施プロジェクト	研究開発機関名	研究代表者名
プロジェクト7(統合システム開発)	高知大学 理工学部	老川 稔
	中央大学 理工学部	早川 健

・佐野 PM : ユビキタス・パワーレーザーによる安全・安心・長寿社会の実現

プロジェクト 2F で開発中のハンドヘルドレーザーを製品化し、プロジェクト 3H で行う多様な応用実証のニーズに対応したレーザーを製造、供給することを担う機関について公募を行い、2 機関を選定。同じくプロジェクト 2F のハンドヘルドレーザーの特徴を活かした様々な応用実証を進めるプロジェクト 3H において、平成 28 年度のフィジビリティスタディの結果も踏まえ、平成 29 年度から本格的に研究開発を行う機関を改めて公募し、今回 4 つの機関について選定。さらにハンドヘルドレーザーを幅広いユーザーが利用できる場を提供し、ニーズを吸い上げるとともに得られた知見をレーザー応用開発にフィードバックするため、ユーザー対応に適した機関を非公募（指名）により選定。

(追加研究機関)

実施プロジェクト	研究開発機関名	研究代表者名
プロジェクト2 超小型パワーレーザー (2N ハンドヘルドレーザー製品化)	(株)オプトクエスト	多久島裕一
	パナソニック・プロダクション・エンジニアリング(株)	永田毅
プロジェクト3 システム化・XFEL 実証評価 (3H 超小型パワーレーザーの応用)	神戸大学 大学院医学研究科	和氣弘明
	大阪大学 工学研究科	佐野智一
	(株)ユニタック	高橋一哲
	大阪大学 工学研究科	浅井知
プロジェクト3 システム化・XFEL 実証評価 (3M レーザー試用プラットホーム開発)	浜松工業技術支援センター	奥野 広樹

・田所 PM：タフ・ロボティクス・チャレンジ

極限環境アクセシビリティ、極限センシング・状況推定、作業失敗時リカバリ、極限環境適合性を解決するためのインテリジェンス技術の研究開発を目的としたロボットインテリジェンスプロジェクトにおいて、災害発生時の情報収集や、平時利用としてインフラ点検などに有効な飛行ロボットが構造物の近傍を安全に飛行するためには、構造物近傍に発生する乱流の状況を知ることが重要であり、風の可視化に関する研究開発機関を非公募（指名）により選定。

（追加研究機関）

実施プロジェクト	研究開発機関名	研究代表者名
ロボットインテリジェンスプロジェクト	京都大学 生存圏研究所	古本淳一

・八木 PM：イノベーティブな可視化技術による新成長産業の創出

血管イメージングが循環器疾患、癌、関節症などの診断で臨床価値がある事を示すと共に、画像診断支援技術と疾患リスク予測のモデル化を構築する事を目指し、プロジェクト6（価値実証）において、強みとなる画像情報解析をベースに、国立情報学研究所（NII）で開発してきた血管特徴量解析技術を発展させて、画像バイオマーカを抽出する技術を開発できる当該機関を非公募（指名）により選定。

（追加研究機関）

実施プロジェクト	研究開発機関名	研究代表者名
価値実証	九州大学 システム情報科学研究所	備瀬竜馬

以上