

仕様書

ロボット・AI部

1. 件名

「次世代人工知能・ロボット中核技術開発に関する知財戦略の検討(革新的ロボット要素技術分野)」

2. 目的

本事業は、現在の人工知能・ロボット関連技術の延長線上に留まらない革新的な要素技術の研究開発を狙いとして、人間を超越する又は人間に匹敵する人工知能、センサ、アクチュエータ等を新たな技術シーズとして研究開発し、これまで人工知能・ロボットの導入について考えもつかなかった分野での新たな需要の創出や我が国が強みを有する分野との融合による産業競争力の強化につなげていくことを目指している。

革新的なロボット要素技術の研究開発を真の意味で国際競争力の強化につなげるためには、各要素技術に対して知財戦略に基づいた知財の権利化が必須である。

そこで、本調査では、平成 28 年度に引き続き、本プロジェクトの革新的ロボット要素技術分野委託先の各研究開発テーマについて、特許・文献調査を行い、かつ、日々更新される最新の特許・文献調査も継続的に行い、知財戦略を更新し、常に変化する世の中の動向に適応できる知財戦略を立案する。

3. 内容

当該プロジェクトの知的財産プロデューサーと協働し、以下の項目について情報収集、分析及び考察を行い、結果及び成果報告書のとりまとめに際しては、NEDO との密接な連携のもとで実施することとする。

(1) 調査内容の立案 (担当：NEDO)

当該プロジェクトの各テーマ委託先の研究内容に即した特許マップを作成するにあたり、特許・文献調査の範囲を明確にするために委託先との打合せにより、その範囲を明確化する。

(2) 特許・文献調査 (担当：委託先)

項目 (1) で決めた特許・文献調査の範囲に基づき調査を行い、調査報告書としてまとめる。

(3) 知財戦略の立案 (担当：NEDO)

項目 (2) の調査結果に基づき、知財戦略を委託先の実施テーマ毎に作成する。

(4) 各テーマ委託先との知財戦略に関する打合せ (担当：NEDO)

項目 (3) の知財戦略を各テーマ委託先に開示し、知財戦略を基にした研究開発の進め方に対するアドバイス、知財戦略に対する要望等を吸い上げる。

(5) 知財戦略のメンテナンス (担当：委託先)

項目 (4) から得られた各テーマ委託先の要望に応じて調査範囲を見直し、調査結果に最新の特許・文献情報も反映しながら、継続的に特許・文献調査を行う。

4. 調査期間

NEDO が指定する日から平成 30 年 3 月 20 日（火）まで

5. 予算額

1,200 万円以内

6. 報告書

提出期限：平成 30 年 3 月 20 日（火）

提出部数：電子媒体 CD-R 等（PDF ファイル形式等） 1 枚

提出方法：「成果報告書・中間年報の電子ファイル提出の手引き」に従って提出のこと。

<http://www.nedo.go.jp/content/100399391.pdf>

7. 報告会等の開催

委託期間中又は委託期間終了後に、成果報告会における報告を依頼することがある。

8. 特記事項

当該プロジェクトのうち、3.（2）の対象となる研究開発テーマは、平成 28 年度に採択された下記 11 テーマとなります。

テーマ名	委託先
1 (革新的ロボット要素技術分野)フレキシブル電極／自由曲面に貼れるナノチューブ面状電極の研究開発	富士化学株式会社 国立大学法人信州大学
2 (革新的ロボット要素技術分野)味覚センサ／ロボットに実装可能なMEMS味覚センサ	国立大学法人東京大学
3 (革新的ロボット要素技術分野)味覚センサ／味覚センサの高機能化による食品生産ロボットの自動化	国立大学法人九州大学
4 (革新的ロボット要素技術分野)生体分子ロボット／分子人工筋肉の研究開発	国立大学法人東京工業大学 国立大学法人北海道大学 国立大学法人北陸先端科学技術大学院大学
5 (革新的ロボット要素技術分野)UAV向け環境認識・経路生成／イメージセンサーを用いた環境認識処理の高速飛行体への適用	エアロセンス株式会社
6 (革新的ロボット要素技術分野)UAV向け環境認識・経路生成／高速環境認識・飛行経路生成制御技術の研究開発	株式会社自律制御システム研究所 国立大学法人信州大学
7 (革新的ロボット要素技術分野)UAV向けフライトレコーダ／フライトレコーダを用いた安全性向上に向けた枠組みの研究開発	本郷飛行機株式会社
8 (革新的ロボット要素技術分野)UAV向けフライトレコーダ／UAV向けフライトレコーダと不時着技術の研究開発	株式会社菊池製作所
9 (革新的ロボット要素技術分野)UAV向けフライトレコーダ／フライトレコーダの標準化及び小型無人航空機の事故原因解析の研究開発	ブルーイノベーション株式会社 国立大学法人東京大学
10 (革新的ロボット要素技術分野)前腕を含むロボットハンド／人の手に近い高性能で堅牢性を併せ持つロボットハンドの開発	ダブル技研株式会社 公立大学法人首都大学東京 東京都立産業技術高等専門学校
11 (革新的ロボット要素技術分野)前腕を含むロボットハンド／支援・被支援双方にやさしい汎用人工手の研究開発	学校法人慶應義塾

以上