

重点プロジェクト「実現プラン」の概要について

資料3

| No | プロジェクト名 | 事業主体 | 事業概要 | スケジュール | 主な県の支援(予定) |
|----|---|---|--|--|--|
| | 手足のリハビリを支援する パワーアシストハンド・レッグ | LLPアトム プロジェクト | 空気圧を利用して安全かつ少ない負担で手足の機能回復をサポートするロボット 【ハンド】脳卒中・脳外傷による手指の関節拘縮予防および手の麻痺に対するリハビリ補助機器 【レッグ】膝関節の立ち上がり支援及び足首等の部位に対する治療・リハビリ補助機器 | 25年度 試作機開発・改良・実証実験及び量産機の開発 26年度 非臨床試験 電気等安全性評価 医療機器外で販売 27年度 治験 28年度 医療機器として販売 | 研究開発費(補助金等)の獲得の支援 実証実験の実施に係る支援 薬事承認審査等の規制緩和に係る国との調整 推進調整費の活用に係る国との調整 |
| | "KINECT"を活用した 介護支援システム | 北里大学 | Microsoft社が開発した、人の動きや声を検知するセンサー“Kinect”を活用した「高齢者見守りシステム」「リハビリ支援システム」及び「遠隔診断システム」を統合する“介護支援人型エージェント”の開発 | 25年度 実証実験の実施 26年度以降 高齢者見守りシステム及びリハビリ支援システムの商品化 | 実証実験の実施に係る支援 【高齢者見守りシステム】自立高齢者向けの住宅の運営に取り組む事業者等との協力及び連携 【リハビリ支援システム】病院への協力要請 |
| | 人の行きたい方向を察知し 先導する盲導犬ロボット | 日本精工(株) | 視覚障害者をサポートし、施設内での移動に必要な情報の提供(施設案内、進路、階段等)および先導を行う盲導犬ロボットの開発 | 25年度 研究開発、試作、プレ実証実験 等 26年度 前期実証実験 27・28年度 後期実証実験 29年度以降 商品化 | 実証実験の実施に係る支援 |
| | 荷重センサーによるベッドからの 転落予知・予防システム | アドバンスドメ ディカル(株) | ベッドの足に取り付けたセンサーによりベッドからの離床・転落を検知するシステム | 平成26年度 事業資金の確保、試作機開発 等 | 研究開発費(補助金等)の獲得の支援 電波法の規制緩和に係る国との調整 |
| | マイクロ波を使った 高齢者見守りシステム | (株)CQ-Sネット、コガソフトウェア(株)、(株)光波、九紅情報システムズ(株) | LED照明機器に内蔵されたレーダーが使用者との距離変化や動きを測定し、転倒やしゃがみ等容態の急変を捉えて警報を出すロボット | 【介護施設等単体】 25年度 転倒・離床検知の実証実験、製品開発 26年度 バイタル検出の実証実験、製品開発 27年度 商品開発、販売 【地域連携】 28年度 基本システム設計、開発 29年度 実証実験・データ収集・検証 30年度 商品開発、販売 | 研究開発費(補助金等)の獲得の支援 実証実験の実施に係る支援 技術連携先の紹介 |
| | | 沖電気工業(株) | 人感センサーを活用して日常生活をモニタリングすることにより、高齢者の生活を見守るシステム | 平成25～27年度 実証実験・改良 平成28年度以降 段階的商品化 | 研究開発費(補助金等)の獲得の支援 実証実験の実施に係る支援 |
| | 見守り機能型服薬管理支援機器・システム開発 | (株)日立製作所 | 服薬管理支援機器に人感センサ等による認知症患者の見守りシステム機能を付加 | 25年度 試作機開発・改良 26年度 実証実験及び製品化 | 実証実験の実施に係る支援 |
| | 介護施設における認知症患者を含む 高齢者向けコミュニケーションパートナーロボット | 富士ソフト(株) | 介護施設における認知症患者を含めた高齢者向けの新たな人型会話ロボットの開発(PALROのソフト部分を新たに開発) | 25年度 試作機開発・改良及び実証実験 26年度以降 商品化 | 実証実験の実施に係る支援 |
| | がれきに埋もれた被災者を 探索するロボット | (株)タウ技研 東京工業大学 新菱工業(株) | 生存者を検知するマイクロ波帯レーダー(UWB等)を搭載し、瓦礫などに埋没した生存者を探索するロボット | 25年度 試作1号機開発・実証実験 26年度 改良機開発・実証実験 27年度 改良機開発・実証実験 28年度 サンプル出荷 29年度以降 5年間で25台の販売を目指す | 研究開発費(補助金等)の獲得の支援 (推進調整費を活用する場合、国との調整) 電波法の規制緩和に係る国との調整 実証実験の実施に係る支援 |
| | 無人走行する 災害状況遠隔調査車両 | 三菱重工業(株) | 災害時に、人が容易に入れない場所の撮影など災害状況を把握するための走行・撮影ロボット | 25年度 試作機開発・改良及び実証実験 26年度以降 商品化 | 実証実験の実施に係る支援 |
| | 災害状況を把握する 飛行船ロボット | JAXA・(株)ソーアアップ | 災害現場の情報収集や監視を長時間継続して行う飛行船型の無人飛行ロボット | 25年度 試作機開発・改良 26年度 実証実験及び製品化 | 研究開発費(補助金等)の獲得の支援 航空法の規制緩和に係る国との調整 |
| | 自動走行技術(高度安全運転支援技術)を 装備した自動車 | 日産自動車(株) | 走行周辺環境情報や位置情報を認識しながら、安全運転を高度に支援するシステムや、ドライバーの降車後に、専用駐車場の空きスペースに自動駐車するシステムの実現 | 25年度 実証実験の実施に向けた調整 26年度以降 未定 | 実証実験の実施に係る支援 |