

令和3年度研究開発プロジェクト支援事業採択一覧

【シーズ創出・実用性検証事業】

応募22件 採択20件【一般枠12件、若手・チャレンジ枠8件】

NO.	テーマ名	申請者
1	幹細胞の運命決定を可視化しハイスループットスクリーニングを可能とすることで運動器再生医療を加速させるツールの開発	九州歯科大学 分子情報生化学分野 准教授 松原 琢磨
2	どこでも安定して着座姿勢の取れるウェアラブルウェアの実用化開発と検証	早稲田大学 情報生産システム研究センター 教授 田中 英一郎
3 (ロボ)	国際標準に基づく生産プロセスデータ統合により実現するKPI評価システムの研究開発	北九州工業高等専門学校 生産デザイン工学科 知能ロボットシステムコース 教授 久池井 茂
4 【若手】	パワーデバイス向け新規高耐熱性実装材料・ニッケルナノ粒子-アルミニウム粒子接合材の組成最適化検討および実用性評価	早稲田大学 情報生産システム研究センター 助手 小柴 佳子
5	階段を昇降できる3次元配送ロボットの開発	早稲田大学 情報生産システム研究センター 教授 大貝 晴俊
6 (ロボ) 【若手】 (学生主体)	アーム型ロボットによる縦型木材積層構法を用いた木造住宅建設工法の開発	北九州市立大学 国際環境工学部建築デザイン学科 教授 福田 展淳 (学生代表：嶋村 侃士)
7	自律型エネルギー施設における太陽光パネル及び蓄電池を用いた電力充放電システムの開発	九州工業大学 大学院工学研究院 電気電子工学研究系 助教 佐竹 昭泰
8	高効率電力活用を実現するダイヤモンド超高耐圧デバイスの研究	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 生体機能応用工学専攻 准教授 渡邊 晃彦
9	携帯電話端末が発する4G/LTE信号の電波強度観測による人数推定技術	九州工業大学 大学院工学研究院 電気電子工学研究系 准教授 松嶋 徹
10 【若手】	スマートビジョンに基づく産業ロボットの環境認識技術	九州工業大学 大学院工学研究院 機械知能工学研究系 准教授 陸 慧敏
11 【若手】	外乱環境下でのエネルギー効率の良いリミットサイクル規範型2足歩行ロボットを実現するための制御理論の構築	九州工業大学 大学院工学研究院 機械知能工学研究系 助教 花澤 雄太

12 【若手】	ハロゲン化ペロブスカイトの熱電変換材料の研究開発：AIを援用した素材開発	九州工業大学 大学院工学研究院 電気電子工学研究系 助教 河野 翔也
13 【若手】	塗布プロセスを用いた高温域で使用可能なナノ複合熱電膜の開発	九州工業大学 環境エネルギー融合研究センター 特任助教 渡邊 厚介
14 (ロボ)	協働ロボットの生産性向上を実現する球駆動式全方向移動装置用のマニプレータ統合制御装置の開発	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 人間知能システム工学専攻 准教授 宮本 弘之
15 (ロボ)	無限格子抵抗ネットワークの特徴を利用した低コスト触覚センシング	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 人間知能システム工学専攻 准教授 池本 周平
16 (ロボ) 【若手】	超音波センサを用いた定量的な柔軟弾性物の硬さ計測	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 人間知能システム工学専攻 准教授 西田 祐也
17 (ロボ)	不規則な動きをする対象物のビジュアルフィードバック制御のための位置姿勢の予測技術	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 人間知能システム工学専攻 准教授 安川 真輔
18 (ロボ)	ばら積みされた食品などの不定形ワークの姿勢・把持点推定システムの構築と学習データ半自動生成法	九州工業大学 大学院生命体工学研究科 人間知能システム工学専攻 教授 田向 権
19 (ロボ)	中食産業の自動化・ロボット化に向けた深層強化学習を用いたFAロボットシステム	九州工業大学 大学院情報工学研究院 社会ロボット具現化センター 准教授 藤澤 隆介
20 (ロボ) 【若手】 (学生主体)	人工林の主な樹種であるスギ、ヒノキの高精度かつリアルタイムな樹種識別	九州工業大学 大学院情報工学研究院 社会ロボット具現化センター 准教授 藤澤 隆介 (学生代表：神原 章博)

※表中の【若手】は「若手・チャレンジ」、(学生主体)は学生が研究主体であること、(ロボ)は「生産性向上ロボット枠」を示す。

【実用化研究開発事業】

応募4件 採択3件

NO	テーマ名	申請企業名
1	ドローン機能と特殊センサーで大型構造物の点検を効率化するロボットシステムの開発	新日本非破壊検査株式会社
2	IOTによる介護施設、医療現場での排泄対応作業の軽減化とクラウドサービスの開発と事業化	ひびきの電子株式会社
3	コンプライアントメカニズムから発想を得た柔軟格子構造による関節装具の開発	株式会社有菌製作所