

研究評価委員会
「先進操縦システム等研究開発」
(事後評価) 分科会
議事要旨

日 時：平成26年10月23日(木) 14:00~18:00

場 所：名古屋金山研修センター 4階 第6会議室

出席者(敬称略、順不同)

<分科会委員>

分科会長	鈴木 真二	東京大学 大学院工学系研究科 航空宇宙工学専攻	教授
分科会長代理	高野 研一	慶應義塾大学 大学院システムデザイン・マネジメント研究科	教授
委員	遠藤 信二	法政大学 理工学部機械工学科 航空操縦学専修	教授
委員	上島 東一郎	合資会社 上島経営コンサルティング	代表
委員	李家 賢一	東京大学 大学院工学系研究科 航空宇宙工学専攻	教授

<推進者>

弓取 修二	NEDO ロボット・機械システム部	部長
井澤 俊和	NEDO ロボット・機械システム部	主幹
平林 弘行	NEDO ロボット・機械システム部	主任

<実施者※メインテーブル着席者のみ>

佐倉 潔	三菱航空機株式会社 技術本部	副本部長
岩佐 一志	三菱航空機株式会社 経営企画部	部長
中西 邦夫	三菱航空機株式会社 経営企画部	主席チーム統括
高木 秀治	三菱航空機株式会社 第一設計部	主席チーム統括
山口 直章	三菱航空機株式会社 開発保証部	

<評価事務局等>

中谷 充良	NEDO 技術戦略研究センター	主任研究員
岡田 睦夫	NEDO イノベーション推進部	専門調査員
佐藤 嘉晃	NEDO 評価部	部長
内田 裕	NEDO 評価部	主査

議事次第

(公開セッション)

1. 開会、資料の確認
2. 分科会の設置について
3. 分科会の公開について
4. 評価の実施方法について
5. プロジェクトの概要説明

(非公開セッション)

6. プロジェクトの詳細説明
 - 6.1 操縦容易性を向上させるコックピット・システム技術開発
 - 6.2 電子制御技術を活用した軽量の操縦システム技術開発
7. 全体を通しての質疑

(公開セッション)

8. まとめ・講評
9. 今後の予定、その他
10. 閉会

議事要旨

(公開セッション)

1. 開会、資料の確認
 - ・配布資料確認 (評価事務局)
2. 分科会の設置について
 - ・研究評価委員会分科会の設置について、資料1に基づき評価事務局より説明。
 - ・鈴木分科会長挨拶
 - ・出席者の紹介 (評価事務局、推進者)
3. 分科会の公開について
 - 評価事務局より資料2及び3に基づき説明し、議題6.「プロジェクトの詳細説明」議題7.「全体を通しての質疑」を非公開とした。
4. 評価の実施方法及び評価報告書の構成
 - 評価の手順を評価事務局より資料4-1～4-5に基づき説明した。
5. プロジェクトの概要説明
 - (1) 事業の位置付け・必要性、研究開発マネジメント
 - 推進者より資料6に基づき説明が行われ、その内容に対し質疑応答が行われた。
 - (2) 研究開発成果及び実用化に向けての見通し及び取り組みについて
 - 実施者より資料6に基づき説明が行われ、その内容に対し質疑応答が行われた。

(非公開セッション)

6. プロジェクトの詳細説明
 - 6.1 操縦容易性を向上させるコックピット・システム技術開発
 - 6.2 電子制御技術を活用した軽量の操縦システム技術開発
7. 全体を通しての質疑

(公開セッション)

8. まとめ・講評
9. 今後の予定、その他
10. 閉会

配布資料

- 資料 1 研究評価委員会分科会の設置について
- 資料 2 研究評価委員会分科会の公開について
- 資料 3 研究評価委員会分科会における秘密情報の守秘と非公開資料の取り扱いについて
- 資料 4-1 NEDOにおける研究評価について
- 資料 4-2 評価項目・評価基準
- 資料 4-3 評点法の実施について
- 資料 4-4 評価コメント及び評点票
- 資料 4-5 評価報告書の構成について
- 資料 5-1 事業原簿（公開）
- 資料 5-2 事業原簿（非公開）
- 資料 6-1 プロジェクトの説明資料（公開）
- 資料 6-2 プロジェクトの説明資料（非公開）
- 資料 7 今後の予定
- 参考資料 1 NEDO技術委員・技術委員会等規程
- 参考資料 2 技術評価実施規程

以上