



機械工業の振興に資する「独創的な研究の促進を通じた成果の社会還元」及び「若手研究者のキャリアアップによる人材育成」を支援します。

平成24年度 事例紹介

広角中心窩望遠鏡の開発

～広い視野と視野中心部での高倍率での観察を同時に実現～

団体名：早稲田大学理工学術院

事業名：広角中心窩望遠鏡の開発



りんちゃん

事業の目的は？

激 しく動き回るような観測対象でも、広い視野により一度視野内に補足した対象を見失うことなく、視野内の高倍率部分で詳細に観測を行えるような望遠鏡を開発したいと考えていました。

どんな研究が行われたのかな？

画 角80度という広い視野を保持しつつ、視野中心部で高い拡大率をもち、周辺に行くにつれて拡大率が低下するハンディサイズの広角中心窩望遠鏡の設計・試作を行いました。



試作した広角中心窩望遠鏡



広角中心窩望遠鏡で観察したイメージ

※広角中心窩望遠鏡の主な用途

- ・レスキュー活動支援(海難要救助者等ヘリや救命艇からの遭難者の発見・補足)
- ・レジャー(スポーツ観戦、バードウォッチング等)

※紹介事業は一例です。その他の事例を含め詳しい情報は、RING!RING!プロジェクトホームページに掲載しております。ぜひご覧ください。

<http://ringring-keirin.jp/>



補助の対象者

大学等研究機関*、特定非営利活動法人(NPO法人)、技術研究組合で研究に従事する研究者

*大学等研究機関には、大学(短期大学を含む)、大学共同利用機関法人、高等専門学校が含まれます。

1事業当たりの
補助金額の上限は、
個別研究は300万円、
若手研究は100万円
だよ。



近年の要望・内定・採択率一覧表

(単位:千円)

年度	区分	要望		内定		採択率	
		件数 (A)	金額 (B)	件数 (C)	金額 (D)	件数 (C)÷(A)	金額 (D)÷(B)
23年度	個別研究	87	247,716	63	175,316	72%	71%
	若手研究	33	31,875	25	23,947	76%	75%
	計	120	279,591	88	199,263	73%	71%
24年度	個別研究	37	107,135	19	55,565	51%	52%
	若手研究	17	16,564	8	7,688	47%	46%
	計	54	123,699	27	63,253	50%	51%
25年度	個別研究	61	177,061	43	126,163	70%	71%
	若手研究	33	32,764	25	24,966	76%	76%
	計	94	209,825	68	151,129	72%	72%

*若手研究とは、研究に従事してから概ね15年以内の研究者による研究を指します。

平成23~24年度実施機関 ※五十音順

個別研究

【大学】

- ★秋田大学 ★岩手大学 ★愛媛大学 ★大分大学 ★大阪大学 ★岡山県立大学 ★岡山大学
- ★香川大学 ★金沢大学 ★岐阜大学 ★近畿大学 ★熊本大学 ★慶応義塾大学 ★神戸大学
- ★滋賀県立大学 ★芝浦工業大学 ★首都大学東京 ★千葉大学 ★筑波大学
- ★東京医科歯科大学 ★東京工業大学 ★東京大学 ★東京農工大学 ★東北大学 ★東洋大学
- ★徳島大学 ★富山大学 ★豊田工業大学 ★長岡技術科学大学 ★長崎大学 ★名古屋工業大学
- ★新潟大学 ★日本大学 ★福井大学 ★福岡工業大学 ★法政大学 ★北海道大学
- ★北海道工業大学 ★三重大学 ★室蘭工業大学 ★名城大学 ★山形大学 ★横浜国立大学
- ★立命館大学 ★早稲田大学

【高等専門学校】

- ★有明工業高等専門学校 ★久留米工業高等専門学校 ★高知工業高等専門学校
- ★神戸市立工業高等専門学校 ★仙台高等専門学校 ★東京工業高等専門学校 ★都立産業技術高等専門学校

【特定非営利活動法人】

- ★グリーンアライアンス

競輪やオートレース
の売上金の一部で
支援して
いるんだって。



若手研究

【大学】

- ★岩手大学 ★大分大学 ★岡山県立大学 ★九州産業大学 ★慶応義塾大学 ★工学院大学 ★埼玉大学
- ★静岡大学 ★筑波大学 ★東京農工大学 ★東京大学 ★東北大学 ★豊橋技術科学大学
- ★長岡技術科学大学 ★名古屋大学 ★広島大学 ★明治国際医療大学 ★山形大学 ★山梨大学 ★横浜国立大学

【高等専門学校】

- ★佐世保工業高等専門学校 ★津山工業高等専門学校

さらに詳しい内容は、
RING!RING!プロジェクトホームページへ。
<http://ringring-keirin.jp/>

2013年8月発行(VER.1.0)
公益財団法人JKA 補助事業部
〒102-8011 東京都千代田区六番町4-6