

科学研究費助成事業（基盤研究（S））研究進捗評価

課題番号	17H06102	研究期間	平成29(2017)年度 ～令和3(2021)年度
研究課題名	多元コンピューショナル光計測 による手術支援応用	研究代表者 (所属・職) (令和2年3月現在)	長原 一 (大阪大学・データビリティフロンティア機構・教授)

【令和2(2020)年度 研究進捗評価結果】

評価		評価基準
	A+	当初目標を超える研究の進展があり、期待以上の成果が見込まれる
○	A	当初目標に向けて順調に研究が進展しており、期待どおりの成果が見込まれる
	A-	当初目標に向けて概ね順調に研究が進展しており、一定の成果が見込まれるが、一部に遅れ等が認められるため、今後努力が必要である
	B	当初目標に対して研究が遅れており、今後一層の努力が必要である
	C	当初目標より研究が遅れ、研究成果が見込まれないため、研究経費の減額又は研究の中止が適当である
<p>(意見等)</p> <p>本研究は、光コム干渉カメラを用いた新たな計測技術を開発し、内視鏡手術に応用可能な非接触・リアルタイムの3次元臓器計測・推定を実現しようとする研究である。</p> <p>これまでに超高速 CMOS イメージセンサの試作や臓器構造の推定や表示に関する新手法の開発など、いくつかの重要な研究成果が得られており、トップジャーナル・国際会議においても多数の論文を公表していることは高く評価できる。</p> <p>今後は、センサデバイスの性能目標を達成するとともに、医療実証実験を進め、内視鏡手術支援システムとしての有効性を示すことを期待する。</p>		