



横幹ロードマップ - 横幹連合の新しい試みについて -

江尻 正員*1・神徳 徹雄*2

横幹連合では、会員学会同士の知の交流によって将来の進むべき方向を議論し「アカデミック・ロードマップ」として纏める計画を立てている。ここではその計画の背景と概要について紹介する。

一般にロードマップとは、将来期待される成果の全体像と、それを実現するために必要な要素技術とを時間軸に沿って記述することにより、一丸となって目指す将来目標と、そこに到達するまでの道順を明確化しようとするものである。すでに経済産業省の主導により、国の重点24技術分野についてのテクノロジー・ロードマップが完成し、次の段階として、とくに分野横断的な領域でのロードマップの活用や、学界レベルでのより長期的なアカデミック・ロードマップ作りの重要性が指摘されている。そのため、知の統合を標榜して多くの学会が集結する横幹連合には、とくに大きな期待が寄せられている。その期待に呼応し、まずは自主的にアカデミック・ロードマップの作成を試みようとするのが本計画である。

ただこのロードマップは、未来への道程を定めた正確な「時刻表(タイムテーブル)」というわけではない。もちろん正確なロードマップが出来ればそれに越したことはないが、一般には極めて困難であり、また煩雑な作業を伴う。企業でよく行なわれている「長期計画」の策定では、時間軸に沿った人的・資金的裏付けも併せて計画される。そのため時刻表としての性格を持つ。しかしながら、せいぜい5年程度の計画であるのが通例である。

それに対してロードマップは、もう少し長期にわたり、将来重要になると思われる成果や技術について論理的な相互関係を主眼に記述されるもので、人的・資金的裏付けは度外視されてもやむを得ない。とくにアカデミック・ロードマップはさらに長く、少なくとも30年先の将来を見越しての「学術成果を中核とした道標の可視化」である。その効用としては、将来有望な研究分野や研究テーマを模索するための規範として利用できること、また、文化の違う異分野間で技術融合・知の統合を目指す実践的研究者のための共通のコミュニケーション・ツールとして利用できること、などが期待される。元来島国である日本では、道路地図というよりも「海図」という喩えが適切なのかも知れない。

*1 横幹連合 副会長

*2 産業技術総合研究所

今までの学会活動では、どの学会も、そういう規範となるべき地図・海図は皆無に等しかった。学会の定款で学問の進展への貢献や産業発展への寄与は謳っていても、何を重要と考え、どちらに進もうとしているかを明示している学会は稀有である。各学会が、それぞれに芯となるアカデミック・ロードマップを持ち、それが定期的に更新されるという形が、今後の学会運営の正常な姿として一般に認知される可能性もある。したがって、現時点でそういう努力をしてみることは有意義であると考えている。

そのため本計画では、まずは4つのワーキング・グループ(WG)を作り、それぞれ計測自動制御学会、日本シミュレーション学会、ヒューマンインタフェース学会、精密工学会の4学会に中心的な役割をお願いすることとし、他の学会はこの4つのWGのいずれかに協力いただくこととした。それぞれの考察対象となる枠組みは、

- 制御技術が先導する未来社会
- シミュレーション技術が先導する未来社会
- ヒューマンインタフェースの革新と新社会の創生
- ものづくりの視点からみた未来社会の構築

である。この計4種のロードマップ作成の過程で、異分野間のコミュニケーションや異分野の知の統合の足掛かりが出来るのではないかと期待もある。またこの試みがきっかけとなって、いずれは各学会とも、逐次、将来に向けたマップ作りの気運が高まるであろうが、本計画はその先鞭として極めて意義深い活動になるものと思われる。各学会単独では狭くなりがちな展望がより広い視野で捉えられ、それを総合した横幹連合としてのマップも必然的に広いスコープを持ったものになることが期待される。

ロードマップでは、作成後も定期的・継続的な改訂(ローリング)が前提となるので、当初は拙速でも、まずは骨組的なものを狙いたいと考えている。そこでは学問や技術がどの方向に進んで行きそうかを表現し、時間軸上のどういう時点でどういう成果を目標とするかをマイルストーンとして記入し、できればさらに、それを実現するためにはどういう隘路技術を克服すべきか、どういう異分野技術を融合すべきかがわかるようにしたいものである。難しい課題ではあるが、各学会のご協力で是非前進させたいものと考えている。