

プロジェクトマネージャー：藤井 彰人 PM

(グーグル株式会社 エンタープライズ プロダクト マーケティング マネージャー)

1. プロジェクト全体の概要

目的

従来型アプリケーション開発手法やテクノロジーでなく、新たな情報価値の創造やコンピューティング・リソースの新しい活用方法に注目し、グローバルに通用するクリエイターを発掘し育成することを目標としている。公募内容は以下の通りである。

- (1) 情報の価値に着目した Web アプリケーション、システム基盤ソフトウェア
Network 上に広がる様々な「情報」を活用し、新たな「価値」を創造する Web アプリケーション。(ex. Mashup アプリ等)
- (2) Cloud Computing を実現、活用するための基盤ソフトウェアまたはアプリケーション、Web サービス
Cloud Computing を実現するための Platform 技術、ソフトウェア、または Cloud Computing Platform を活用した実用的なアプリケーション、またはサービス。(ex. Cloud 管理技術、Cloud 上での開発基盤、既存基盤技術と Cloud との連携技術等)
- (3) Open Technology を活用した世界に通用するソフトウェア、アプリケーション、Web サービス
日本におけるサービスやテクノロジーの特色を生かしつつ、世界に通用するアプリケーション。または地域、コミュニティ横断的なアプリケーション、Web サービス

ねらい

様々な新規サービスが国内で提案されるものの、グローバルな観点から、開発後の発展性の低いものが数多く見受けられる。本プロジェクトでは、提案そのものの先進性を具現化するだけでなく、未踏プロジェクト以後、ビジネスや海外での展開可能性をさらに広げる事に注目して、プロジェクトの運営、クリエイターの育成を行った。

成果内容の報告、開示は、Web、Demo video を英語で作成することを必須とし、「開発だけで終わり」とならないように留意した。

プロジェクトの評価

今回のプロジェクトでは、3つのプロジェクトを採択したが、いずれのプロジェクトも公募対象内容に2つ以上合致しており、大変ユニークなプロジェクトである。

- (1) マーカーレスで屋内外を問わず利用できるカメラ位置推定システム
- (2) プロセスの仮想化による分散システム開発支援ソフトウェア (takt)
- (3) 飛翔型撮影システムによる Out-of-Body コンテンツ創生

いずれのプロジェクトも、キックオフミーティング、不定期のミーティング、中間合宿、中間報告会、成果報告会等の指導の機会を通して、当初予定していた開発目標を達成し、今後のさらなる発展性も高く期待できるものとなった。これら3つのプロジェクトは言語依存度の低いものであり、いずれもグローバルにアピール可能なものに仕上がっている。

2. プロジェクト採択時の評価(全体)

公募プロジェクトの中から、前述した Mashup、Cloud、Open Technology の3つの視点に加えて、クリエイターの本プロジェクトにかける意気込み、開発体制と開発スキル、今後の発展性の3つの視点を加えて、3つのプロジェクトの採択に至った。

それぞれのプロジェクトの特徴として、提案当初のサービスのアイデアよりも、その元となるコンセプトの、今後のプラットフォーム、インフラコンポーネントとしての発展可能性を重視している。このため、採択時には各提案にこの点も評価対象となったことについて触れておきたい。

- (1) マーカーレスで屋内外を問わず利用できるカメラ位置推定システム

画像からカメラ位置を特定するという技術は、既出ではあるが、インタビューにおいて本技術を利用した様々なサービスの可能性を確認できたため、採択した。

クリエイターのこれまでの研究成果からも、実現可能性は高く、未踏期間中に本テクノロジーを用いたユニークなサービスの開発に期待した。

- (2) プロセスの仮想化による分散システム開発支援ソフトウェア (takt)

昨今、仮想化や分散システムの構築が広がり、このような環境における障害検出、解析作業は今後その需要を増していくことが想定される。本プロジェクトは、まさにこれらを支援するためのツールであり、仮想時間上で実行されるシミュレータの実装というアイデアがユニークである。開発の根幹にかかわる技術であり、未踏として採択すべきと考えた。プロジェクト期間中に広く使われている分散ソフトウェアの障害検出なども視野に入れた。

- (3) 飛翔型撮影システムによる Out-of-Body コンテンツ創生

臨場感のある映像をカメラとミニヘリコプターで行うというシンプルな発想が非常に面白い。本プロジェクトは、これまで専門的な技術と高額な装置をもつものだけが可能であった撮影手法を、個人への提供する可能性を持つ。リアルタイムに撮影対象物を追うための技術は、高度な技術を要求すると思われるが、審査段階での明瞭な質疑応答や、クリエイターの本プロジェクトに対する強い情熱から、採択に至った。

いずれのプロジェクトもコアとなるアイデアを重視し、採択後のプロジェクト期間中に、外部有識者からのアドバイスを求める等して、それぞれの課題を解決して行く手法をとることとした。

3. プロジェクト終了時の評価

本プロジェクトでは、3つの分野の異なるプロジェクトを採択したが、いずれもそれぞれの分野でのプラットフォームとなり得るものである。マーカーレスでのカメラ位置推定システム(西村プロジェクト)は、マーカー、GPS中心の地理空間情報システムの制約を取り払う可能性があり、分散システム開発支援ソフトウェア(玉井プロジェクト)は、ホワイトボックステストが不可能な分散システムにおける新しい品質管理手法を提起している。飛翔型撮影システム(樋口プロジェクト)は、だれもが簡単に空中撮影を行えるソフトウェアを提案しており、採択案件いずれも、現実のニーズに根ざしつつ、新しいテクノロジーによる新しい市場の創成をめざしており高く評価できる。

一方、プロジェクトの達成度合いは様々である。玉井プロジェクトは、遠隔での開発ということもあり、当初は進捗度合いに心配をしたが、Iterationでの開発スタイルを採用することにより、クリエイターの貢献もあり、プロジェクトの目標以上の成果を達成した。樋口プロジェクトでは、課題に直面する度に、目標達成のプロセスから脱線することも多く、軌道修正しつつなんとかソフトウェア作成部分の最低限実現しなければならない目標に達している。西村プロジェクトは、基盤技術の実現と、分かり易いキラーサービスの創出に当初期待した事もあり、基盤技術を実現するフレームワーク実装のみの成果となった。

プロジェクト全体では、中間報告会、合宿、進捗ミーティング等を複数回開催することで、定期的なフィードバックの場を設けた。これにより、様々なアドバイザーから様々な視点でコメントを頂くことができ、クリエイターには貴重な体験となったであろうと考える。人材育成の視点を持つ現在の未踏プロジェクトにおいては、将来採択するプロジェクトにおいてもこのような機会を提供する事はとても重要と考える。