

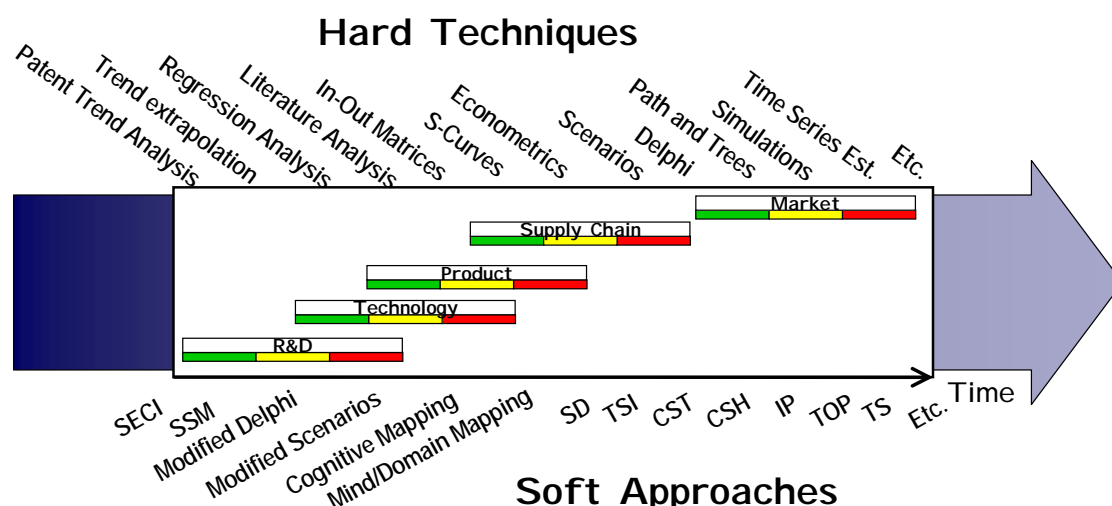
技術マネジメント・技術ロードマッピング

知識科学研究プロジェクト KS3

代表者: 亀岡秋男 (知識科学研究科・教授)

研究概要

創造性を重視した MOT 手法の体系化を計り、新テーマ発見を促しイノベーションに結びつく創造的技術マネジメント手法を確立することを目的として、戦略ロードマッピングの新しい方法論を開発しこれを実践に結びつける。これまで、世界の優れた事例を研究し、新しい方法について方向を探索し、戦略ロードマッピングを中核とする技術経営システムを構築している。これは産業競争力の強化に役立ち、かつ知識創造の学術的な貢献にも繋がるものである。この研究のフレームワークを図に示す。



研究体制

学内研究者：近藤修司 (知識科学研究科教授)
：井川康夫 (知識科学研究科教授)
：奥津祥子 (知識科学研究科博士後期課程)

発表論文

- Akio Kameoka and Meng Li, “New Direction and Strategy of MOT Practice in Japan – From Just-In-Time Production to Just-In-Time Innovation,” 2004 IEEE International Engineering Management Conference, 2004, pp. 342-347.
- Meng Li, Akio Kameoka and Fei Gao, “ Roadmapping Technique for Service Management”, International Conference on Service Systems and Service Management, Beijing, China, 2004
- Meng Li and Akio Kameoka, “Managing Emerging Technology as an Integrating Process – Technology Roadmapping Approach,” in Q. Xu, X. WU, and J. Chen, ed. *Managing Total Innovation in the 21th Century*, 2004, pp: 347-351.
- Meng Li, Fei Gao and Akio Kameoka, “Enhancing Creativity and Imagination in Process Management,” 2004 IEEE International Engineering Management Conference, 2004, pp. 505-509.