



産学公の森(企業の森・産学の森)推進事業

※本チラシは予告です。内容変更の可能性がありますので、必ず正式募集案内をご確認ください。

社会経済情勢の著しい変化を受け、持続可能な社会の構築に向けた社会課題解決型のビジネスモデルへの変革が求められています。京都府では、府内全域に「産業創造リーディングゾーン※裏面参照」を配置し、京都の文化や自然、多様な産業などの地域の強みを積極的に活かしながら、産学公のオープンイノベーションによる新産業の創出を目指しています。本補助金では、政策的趣旨を踏まえ、「産業リーディングゾーン」に関する取組に重点を置きながら、社会課題の解決に寄与する新たなビジネス創出を図る産学公による取組を支援します。

【募集期間】令和5年4月17日(月)～7月31日(月)※予定

【補助期間】交付決定日※～12箇月間

※事前着手が認められた場合はR5/4/17～可(直接人件費を除く)

補助対象者

京都府内に拠点を有する中小企業を代表企業とし構成企業又は大学等研究機関が1者以上参画する、**産産・産学連携グループ** ※構成企業には京都府内に拠点を有する大企業も参画可

I アーリーステージコース

【対象事業】

目指すべきグループ事業像の設定や実現に向けた勉強会・研究会、セミナー、ワークショップ、市場調査等の調査、要素技術の可能性検証、技術研修等

【補助率】 **1/2**

【補助上限】 **120**万円以内

II 事業化促進コース

【対象事業】

試作品・サービス等の開発、テスト販売等による本格的な市場調査・販路開拓等

【補助率】 **1/2**(15%※)

【補助上限】 **100**万円以上
～2,000万円以下

※土地造成費、建物建設費、量産設備は15%

III 本格的事業展開コース

【対象事業】

実用化に向けた応用研究・生産技術開発、量産設備投資(生産体制の構築、販売・サービス提供の拠点整備等)、それらと連動した販路開拓等

【補助率】 **1/2**(15%※)

【補助上限】 **2,000**万円超
～5,000万円以下

※土地造成費、建物建設費、量産設備は15%

対象経費

- ①旅費、②直接人件費※、③材料費・消耗品費、④財産・備品購入費等、⑤外注・委託費、⑥大学等研究機関との受託(共同研究費)、⑦その他直接経費

※事前着手日から交付決定日までの間の「直接人件費」は補助対象外となります。

◆昨年度の採択事例

I アーリーステージコース 採択

産 DeepForest Technologies × 学 京都大学

世界初! ドローンによる森林の撮影と、AI解析の組み合わせによって、森林の木1本ずつの樹種やサイズ測定、炭素蓄積量を把握できるソフトウェアを開発。

効率的な森林の現状把握によって、林業の担い手不足などの社会課題解決に寄与します! また今後、脱炭素社会の実現への貢献も期待されます。



II 事業化促進コース 採択

産 ホロバイオ × 学 京都薬科大学、北海道大学

養殖技術革新! 魚類の腸内細菌を改変することで、感染症予防や飼料効率の向上など、発育初期の成長や生育環境を大幅に改善する養殖技術を開発。

水産養殖の収益悪化の大きな課題である稚魚の生育不良を大幅に改善! 世界人口の増加にともなう「タンパク質クライシス」への一手として期待されます。

生物の力で、未来を支える。



産業創造リーディングゾーン

地域の歴史や産業集積などの特性を踏まえた、新たな産業創造のためのリーディングゾーンを府内各地に配置して、国際的なオープンイノベーションを展開することにより、世界的な競争にも打ち勝てる産業が創出され続ける京都産業を目指します。

↓例えば、以下のゾーンではこのような取組を求めています。

ZET-valley

脱炭素技術の集積によるゼロカーボンまちづくりを進めるため、特にEV、バッテリー、バイオものづくり関連のプロジェクトを求めています。

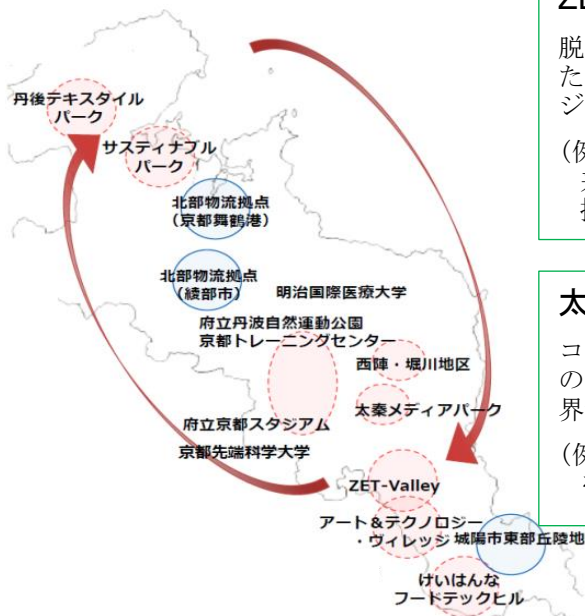
(例) eVTOL分野への参入、新規バッテリー材料開発、CO2由来材料開発、未利用食材による建設材料開発、森林CO2排出量管理、イネの植物工場、ロボット共生カフェ、等

太秦メディアパーク

コンテンツ、DX・ICT等の技術を活かした異分野融合拠点の形成を進めるため、メタバースを用いた社会拡張・別世界創生などを図るプロジェクトを求めています。

(例) 仮想空間からのロボット操作システム開発、NFT・DAOを活用した次世代マーケティング、等

あくまでも例示です。様々な取組をお待ちしております!



お問い合わせ先

京都府商工労働観光部ものづくり振興課(電話:075-414-4853)
〒602-8570京都市上京区下立売通新町西入藪ノ内町