

海洋領域

資源利用等の海洋権益の確保、海洋国家日本の平和と安定の維持、国民の生命・身体・財産の安全の確保に向けた**総合的な海洋の安全保障の確保**

(支援対象とする技術)

■ 海洋観測・調査・モニタリング能力の拡大（より広範囲・機動的）

- 自律型無人探査機（AUV）の無人・省人による運搬・投入・回収技術
 - AUV機体性能向上技術（小型化・軽量化）
- 量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術

■ 海洋観測・調査・モニタリング能力の拡大（常時継続的）

- 先進センシング技術を用いた海面から海底に至る空間の観測技術
- 観測データから有用な情報を抽出・解析し統合処理する技術
- 量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術

■ 一般船舶の未活用情報の

- 現行の自動船舶識別システム（AIS）を高度化した

「量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術」及び「量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術」に関する研究開発構想（個別研究型）

宇宙・航空領域

宇宙利用の優位性を確保する**自立した宇宙利用大国の実現**、**安全で利便性の高い航空輸送・航空機利用の発展**

(支援対象とする技術)

■ 衛星通信・センシング能力の抜本強化

- 低軌道衛星間光通信技術
 - 自動・自律運用可能な衛星コンステレーション・ネットワークシステム技術
- 高性能小型衛星技術
 - 小型かつ高感度の多波長赤外線センサー技術

■ 民生・公的利用における無人航空機の利活用拡大

- 長距離等の飛行を可能とする小型無人機技術
 - 小型無人機を含む運航安全管理技術
 - 小型無人機との信頼性の高い情報通信技術

■ 優位性につながり得る無人航空機技術の開拓

- 小型無人機の自律制御・分散制御技術
- 空域の安全性を高める小型無人機等の検知技術
- 小型無人機の飛行経路・状況観測技術

■ 航空分野での革新的な技術の維持・確保

「空域利用の安全性を高める複数の小型無人機等の自律制御・分散制御技術及び検知技術」に関する研究開発構想（個別研究型）

- 燃費低減・安全技術（幅広い作動域を有するエンジン設計技術）

領域横断※・サイバー空間、バイオ領域

領域をまたがるサイバー空間と現実空間の融合システムによる**安全・安心を確保する基盤**、感染症やテロ等、有事の際の**危機管理基盤の構築**

(支援対象とする技術)

- ハイパワーを要するモビリティ等に搭載可能な次世代蓄電池技術
- 宇宙線ミュオンを用いた革新的測位・構造物イメージング等応用技術
- AIセキュリティに係る知識・技術体系
 - 不正機能検証技術（ファームウェア・ソフトウェア/ハードウェア）
 - ハイブリッドクラウド利用基盤技術
- 生体分子シーケンサー等の先端研究分析機器・技術

「生体分子シーケンサー等の先端研究分析機器・技術」に関する研究開発構想（個別研究型）

これは必ずしも急をいなければならないこと等がなく、一歩一歩課題を同定しつつ、今後引き続き検討を進める）

量子、AI等の新興技術・最先端技術

我が国の優位性・不可欠性の確保につながる量子、AI技術等の新興技術・最先端技術の獲得

- AI技術
- 量子技術
- ロボット工学（無人機）
- 先端センサー技術
- 先端エネルギー技術

支援対象とする技術の研究開発や育成支援に関しては、個々の技術開発を行うことに加え、要素技術の組み合わせによる**システム化**、様々なセンシング等により得られた**ビッグデータ処理**、設計製造への**デジタル技術**の活用などの取組を含みうることに留意する。

※領域横断は、海洋領域や宇宙・航空領域を横断するものや、エネルギー・半導体等の確保（供給安全保障）等、その他の経済安全保障に関係するものも含まれ得る。ただし、本プログラムは従来の施策で進める技術開発そのものを実施するものではないこと等を踏まえつつ、新規補完的な役割を有することに留意する。

「量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術」及び「量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術」に関する研究開発構想（個別研究型）

PO：中村 祐一（日本電気株式会社 主席技術主幹）

「空域利用の安全性を高める複数の小型無人機等の自律制御・分散制御技術及び検知技術」に関する研究開発構想（個別研究型）

PO：浅間 一（東京大学大学院工学系研究科精密工学専攻 教授）

「生体分子シーケンサー等の先端研究分析機器・技術」に関する 研究開発構想（個別研究型）

PO：杉山 弘（京都大学物質-細胞統合システム拠点 [iCeMS] 特任教授）

※「研究開発構想」は、必ずご確認ください。

※「公募におけるPOの方針」も併せてご確認ください。

【研究開発構想の目次】

1. 構想の背景、目的、内容

1.1 構想の目的

- 1.1.1 政策的な重要性
- 1.1.2 我が国の状況
- 1.1.3 世界の取組状況
- 1.1.4 構想のねらい

1.2 構想の目標

- 1.2.1 アウトプット目標
- 1.2.2 アウトカム目標

研究開発終了時点における達成目標

1.3 研究開発の内容

- 1.3.1 研究開発の必要性
- 1.3.2 研究開発の具体的内容例
- 1.3.3 研究開発の達成目標

当面の研究開発期間における実施例示

当面の研究開発期間における達成目標

2. 研究開発の実施方法、実施期間、評価

- 2.1 研究開発の実施・体制
- 2.2 研究開発の実施期間
- 2.3 研究開発の評価に関する事項
- 2.4 社会実装に向けた取組

研究開発の実施期間、採択予定件数、予算規模

研究開発 構想名	「量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術」及び「量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術」		空域利用の安全性を高める複数の小型無人機等の自律制御・分散制御技術及び検知技術		生体分子シーケンサー等の先端研究分析機器・技術
e-Rad上の 公募テーマ 名	【海中における高精度航法技術】 量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術	【海中における革新的センシング技術】 量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術	【自律制御・分散制御技術】 小型無人機等の自律制御・分散制御技術	【検知技術】 小型無人機等の検知技術	
研究開発 の実施期 間	5年 (最大10年以内)	5年	5年	5年	FS：原則2年 (5年)
金額規模 (上限。間 接経費含 む)	3～10億円 程度／年 (本技術全体で 55億円)	1～8億円程 度／年 (本技術全体で 40億円)	10億円	10億円 (FS：2千万 円／年)	FS：5千万円 ／年 (FS以降は研究 開発内容に応じた 額)
採択予定 件数	複数課題	複数課題	複数課題	複数課題	10課題程度

募集開始	<u>2023年3月30日（木）</u>
募集受付締切（e-Radによる受付期限日時）	<u>2023年6月8日（木）</u> <u>午前12:00（正午）</u> ＜厳守＞
書類選考期間	6月下旬～8月上旬
面接選考期間	8月上旬～8月下旬
選考結果の通知・発表 （通知は提案者全員）	9月末頃

- ※ 下線を付した日付は確定していますが、他の日程は全て予定です。
- ※ 面接を行う具体的な日時については、JSTから指定させていただきます。
- ※ 面接選考の対象者には、電子メールにてその旨の連絡をします。
- ※ 面接選考会の日程、及び面接選考対象者へのメール連絡時期は、決まり次第、本公募ウェブページにてお知らせします。