

# 次世代空モビリティの 社会実装に向けた実現プロジェクト

2022 - 2026 年度

## 5カ年の目標

2022年度から2026年度までの5年間で**福島県**の**ロボットテストフィールド**等を活用した本プロジェクトを通じ、ドローン・空飛ぶクルマの**性能評価手法**の開発及び低高度空域を飛行するドローン・空飛ぶクルマ・既存航空機がより安全で効率的な飛行を実現できる統合的な**運航管理技術**を開発します。

## 次世代空モビリティの実現に向け、複数のPJを推進

本プロジェクトを通じて、ドローン・空飛ぶクルマのビジネス化、社会実装に向けた取り組みを進めていきます。

| 9プロジェクトの研究開発概要         |                                                  |                                                                                                                                                                                                                              |
|------------------------|--------------------------------------------------|------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|
| 【研究開発項目①】<br>性能評価手法の開発 | (1) ドローンの性能評価手法の開発                               | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 制約環境下におけるドローンの性能評価法の研究開発</li> <li>・ 次世代空モビリティの安全認証および社会実装に求められる性能評価手法に関する研究開発</li> </ul>                                                                                            |
|                        | (2) 空飛ぶクルマの性能評価手法の開発                             | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 次世代空モビリティの電動推進システムの設計・製造承認に向けた環境試験技術の研究開発</li> </ul>                                                                                                                                |
|                        | (3) ドローンの1対多運航を実現する適合性証明手法の開発                    | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ ドローンの1対多運航を実現する適合性証明手法の開発(2024年度まで)</li> </ul>                                                                                                                                      |
|                        | (4) ドローンの1対多運航を実現する機体・システムの要素技術開発                | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 複数ドローンの同時運航実現に向けた運用要件の策定および運航管理システムの開発(2024年度まで)</li> <li>・ ドローン物流における1対多運航を安全に実現するための遠隔監視システム等の研究開発(2023年度まで)</li> <li>・ リモートID を利用したドローンの1対多運航制御システム及び要素技術開発(2024年度まで)</li> </ul> |
| 【研究開発項目②】<br>運航管理技術の開発 | ドローン・空飛ぶクルマ・既存航空機がより安全で効率的な飛行を実現できる統合的な運航管理技術の開発 | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 高密度飛行を目指したエッジとクラウドのAI・最適化による衝突回避と運航管理の研究</li> </ul>                                                                                                                                 |
|                        |                                                  | <ul style="list-style-type: none"> <li>・ 低高度空域共有に向けた運航管理技術の研究開発</li> </ul>                                                                                                                                                   |

## 次世代空モビリティの社会実装に向けた実現PJ紹介

本プロジェクトの事業・概要をご紹介します。

次世代空モビリティの社会実装に向けた  
実現プロジェクト (NEDOウェブサイト)



次世代空モビリティの  
社会実装に向けた実現プロジェクト事業概要紹介



ReAMo

次世代空モビリティの社会実装に向けた  
実現プロジェクト (ReAMoウェブサイト)



ReAMoプロジェクト事業紹介動画(Long ver)



### NEDOの役割

技術戦略の策定・プロジェクトの企画・立案を行い、プロジェクトマネジメントとして、産学官の強みを結集した体制構築や運営、評価、資金配分等を通じて技術開発を推進し、成果の社会実装を促進することで、社会課題の解決を目指します。

