

2025年度 「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」 公募説明会

2025年4月11日(金)13時30分～14時30分

この資料は、2025年度「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」(追加公募)への応募をご検討されている事業者のみなさまに最低限必要な重要情報を記載しております。応募に際しては、公募要領をはじめとする関係書類を熟読いただきご応募ください。

国立研究開発法人 新エネルギー・産業技術総合開発機構

航空・宇宙部 次世代空モビリティ・ユニット

プロジェクト概要と公募内容

次世代航空機開発・次世代空モビリティ社会実装に向けた基盤技術開発事業のうち、

(4) 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

令和7年度予算額 28億円 (30億円)

製造産業局航空機武器産業課

次世代空モビリティ政策室

事業目的・概要

事業目的

労働力不足や物流量の増加、脱炭素化の加速に伴い、ドローン・空飛ぶクルマといった次世代空モビリティによる省人化や省エネルギー化、更にはヒト・モノの自由な移動への期待が高まっており、「成長戦略等のフォローアップ（R5.6.16）」でも、より安全で効率的なドローンの利活用、空飛ぶクルマの社会実装が目標として掲げられている。本事業では、機体の性能を評価する手法や1人の操縦者が複数機を同時に運航させる技術、高密度運航実現に向けた運航管理技術を開発することで、次世代空モビリティの社会実装を促進し、その結果として省人化・省エネルギー社会の実現を目指す。

事業概要

(1) 性能評価手法の開発

ドローン・空飛ぶクルマの機体の安全性を証明する性能評価手法の開発や、ドローンの1対多数運航を実現するための技術開発及びその安全性を評価する手法の開発を行う。

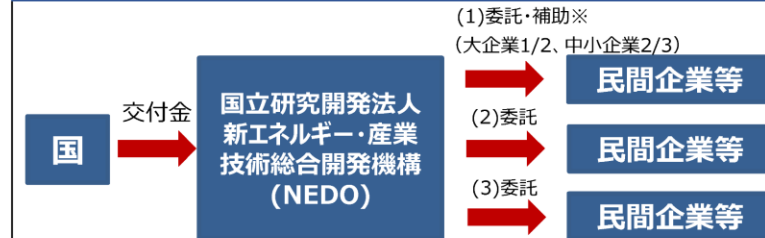
(2) 運航管理技術の開発

ドローン・空飛ぶクルマの高頻度・高密度運航、並びに低高度空域における既存航空機との空域共有に向けて、全体アーキテクチャ設計や運航管理システムの開発及び実証を行う。

(3) 国際標準化・海外制度・技術に係る海外動向調査

海外動向の調査を研究開発に反映し、開発成果を国際標準規格として提案することで、我が国主導によるルール形成を目指す。

事業スキーム（対象者、対象行為、補助率等）



※ドローン・空飛ぶクルマの機体の性能評価手法の開発、ドローンの1対多数運航を実現するための性能評価手法の開発は委託、ドローンの1対多数運航を実現するための技術開発については補助。



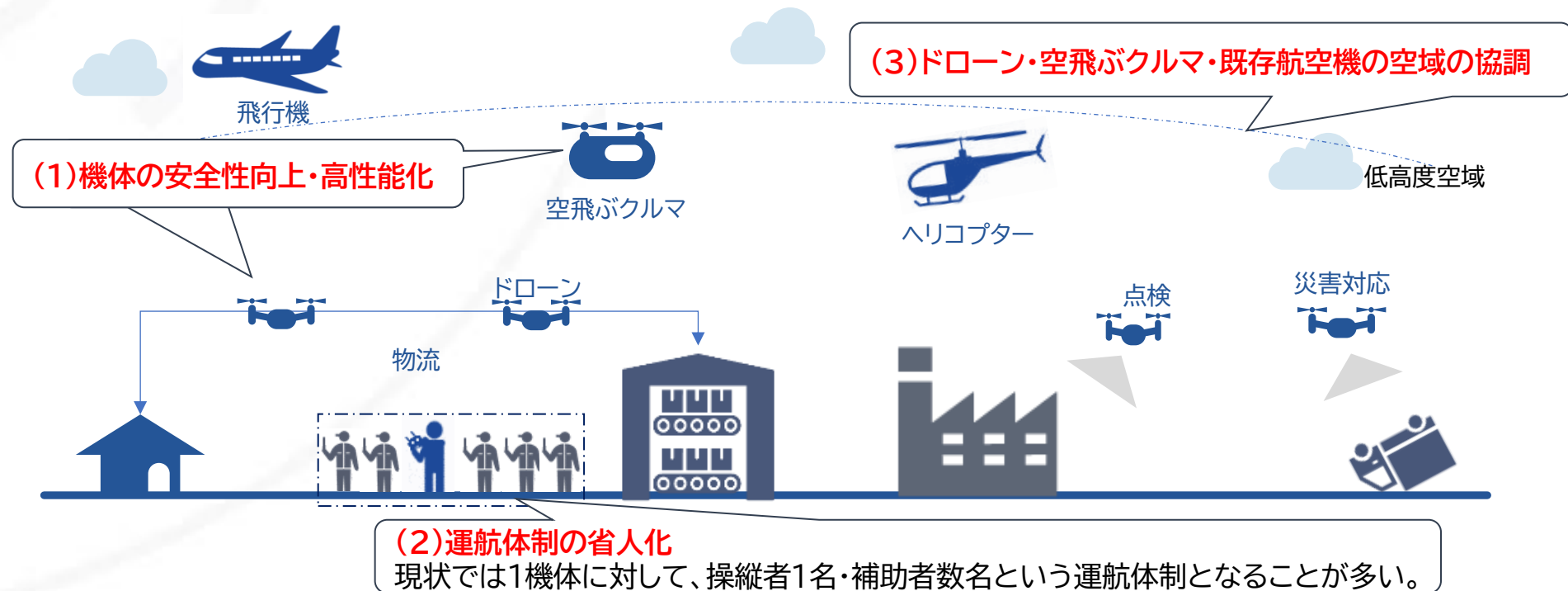
成果目標・事業期間

令和4年度から令和8年度までの5年間の事業であり、短期的には以下の目標の達成を目指す。
本事業の成果を活用した、ドローン・空飛ぶクルマの性能評価手法が6件以上、実際の認証・証明活動において活用されること。
本事業の成果を活用した、ドローンの運航管理システム（UTM）・空飛ぶクルマの運航管理システム（UATM）が社会実装されること。
長期的には令和17年度における二酸化炭素排出削減量840.5万tを目指す。

プロジェクトの目標と研究開発項目

今後の産業拡大を見据え、

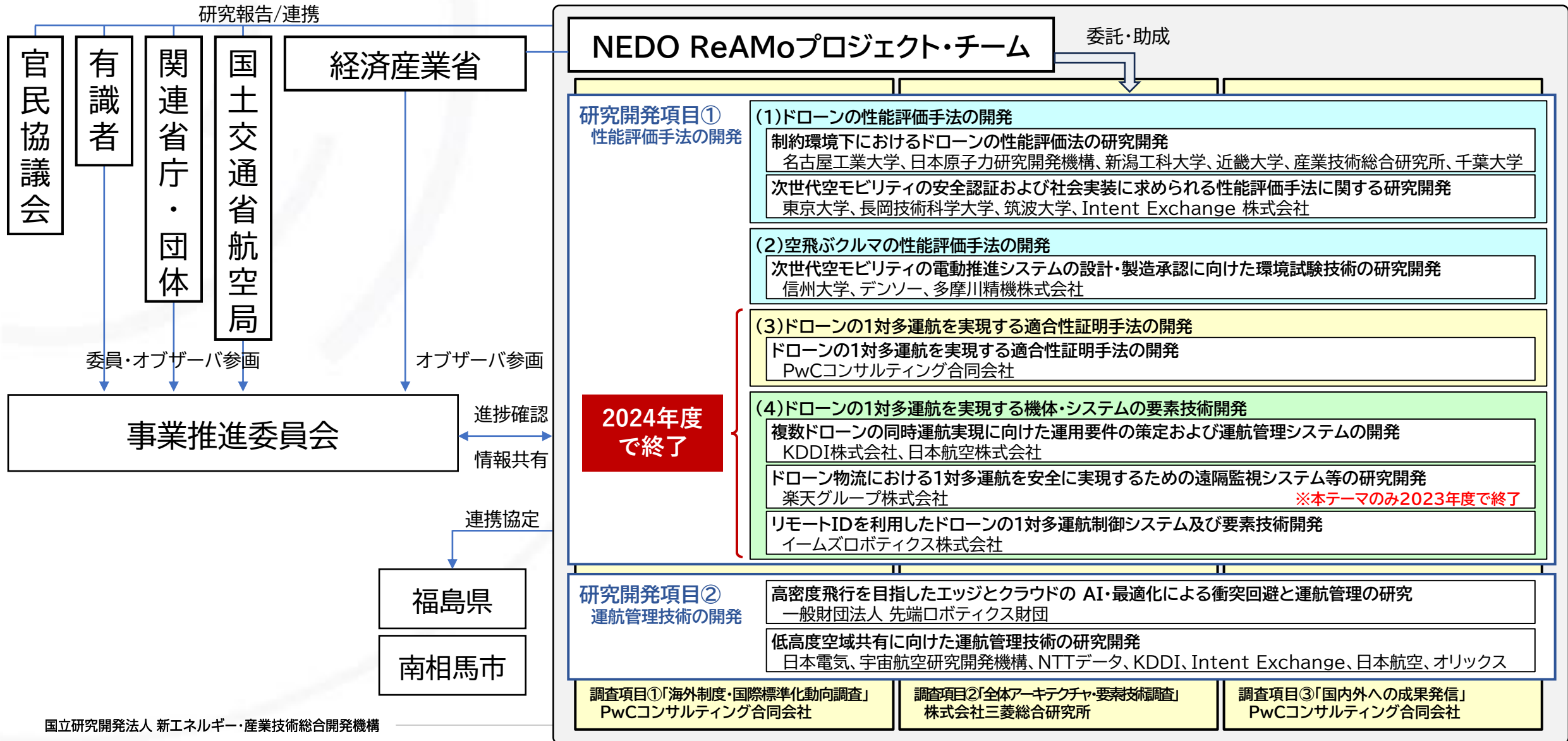
- (1)試験方法の標準化や産業規格化により、「機体の安全性向上・高性能化」を進め、ドローンの活用の幅を拡大し、空飛ぶクルマの市場を創造する。(⇒研究開発項目①)
- (2)「運航体制の省人化」によって1人の操縦者が複数の機体を操縦できるようにし、ドローン利活用のポテンシャルをさらに引き出す。(⇒研究開発項目①)
- (3)また、空飛ぶクルマが登場することも見据え、ドローンと空飛ぶクルマ、既存航空機が空域を協調し、より安全で効率的な航行を行うための技術の確立を目指す。(⇒研究開発項目②)



プロジェクト全体計画



プロジェクト実施体制(2022～2024年度)



今回の公募対象



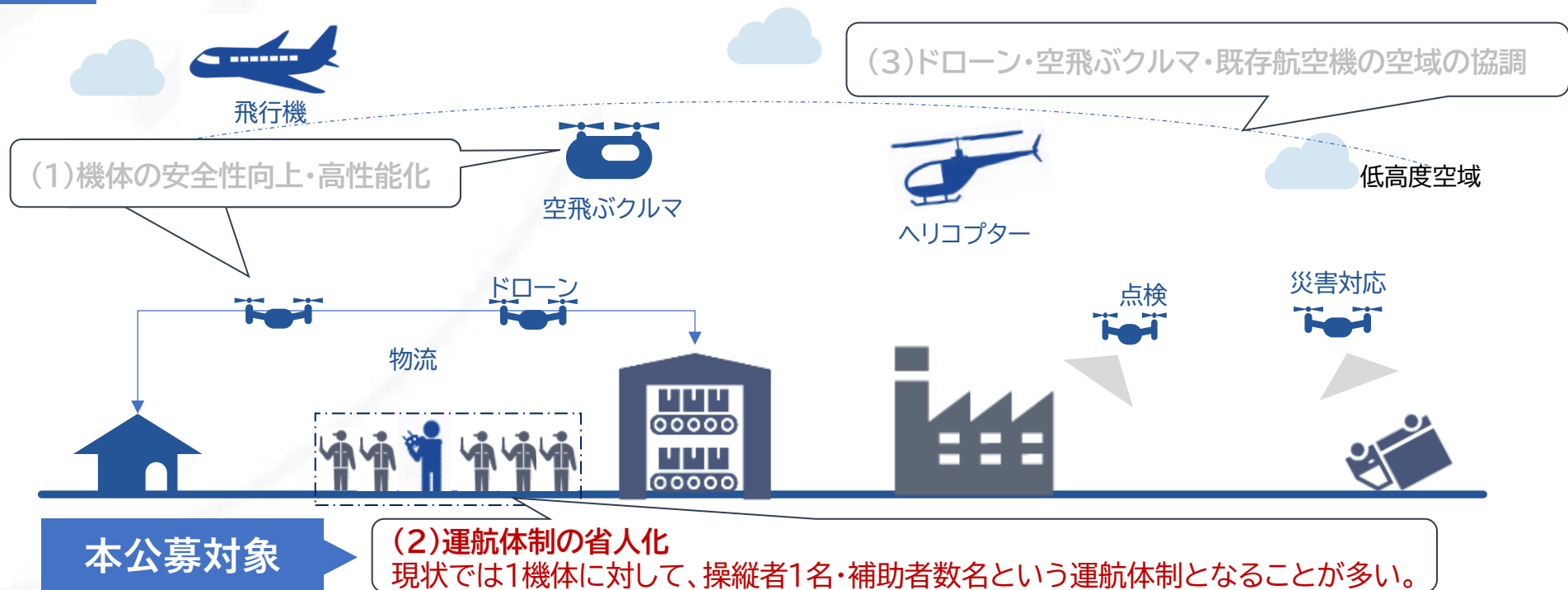
今後の産業拡大を見据え、

(1)試験方法の標準化や産業規格化により、「機体の安全性向上・高性能化」を進め、ドローンの活用の幅を拡大し、空飛ぶクルマの市場を創造する。(⇒研究開発項目①)

(2)「運航体制の省人化」によって1人の操縦者が複数の機体を操縦できるようにし、ドローン利活用のポテンシャルをさらに引き出す。(⇒研究開発項目①)

(3)また、空飛ぶクルマが登場することも見据え、ドローンと空飛ぶクルマ、既存航空機が空域を協調し、より安全で効率的な航行を実現を目指す。(⇒研究開発項目②)

本公募対象



本公募対象

(2)運航体制の省人化

現状では1機体に対して、操縦者1名・補助者数名という運航体制となることが多い。

「空の産業革命に向けたロードマップ2024」との関係



「空の産業革命に向けたロードマップ2024」(小型無人機に係る環境整備に向けた官民協議会)で示されている技術開発に取り組む。

空の産業革命に向けたロードマップ2024		主な施策			2024年11月15日 小型無人機に係る環境整備に向けた官民協議会
		2024年度	2025年度	2026年度～	
		離島、山間部等の過疎地域から段階的にドローン運航実装の推進			実現される社会
社会実装	全般	社会受容性の向上等	地域との連携促進、安全性啓蒙、レベル3.5飛行活用促進、多数機運航等の実装支援、型式認証取得促進、レベル4飛行運航地域拡大、機材の性能向上等		航空機、空飛ぶクルマも含め一体的な“空”モビリティ施策への発展・強化
	物流・医療	運航地域の拡大	インフラ等横断に係る留意事項等の展開	事例集の継続的な周知・改定	
	防災・災害対応	個別の取組	ラストワンマイル配送サービス（医薬品配送や買い物代行等を含む）の実装に向けた支援等		
	巡視・点検	体制・制度面整備 機材等整備、活用推進	「防災基本計画」見直し、航空法の特例適用対象明確化等	地域防災計画へのドローン活用位置づけ、有人機との情報連携円滑化等	
	農林水産業	インフラ・建造物	ドローン配備推進、衛星通信やSmart River Spot等のインフラ整備、活用手法の開発・試行・推進等	河川・ダム・砂防・道路・鉄道・港湾等のドローン巡視・点検や、建物外壁を含む施設点検のガイドライン等の整備・拡充・周知 ▶▶ 順次実装・活用拡大	
	測量	スマート保安	「認定高度保安実施者制度」の活用により、プラント等の自主点検、手続き簡素化等の拡大		
	警備	スマート農業技術活用促進法 活用拡大	成立・施行	スマート農業技術活用促進法に基づくドローンの活用拡大	
環境整備	運航管理	UTM	UTM Step2（UTMプロバイダ認定制度）の実現に向けた検討・調整	UTM Step2の実現（UTM認定要件の策定）	多様なニーズに合わせた、手軽かつ安全なドローン運航の実現
	機体・型式認証	運航の省人化	UTM Step3（空域指定制度）の実現に向けた検討・調整、動態情報の共有に係る装備・機能（ネットワーク型ID等）導入に向けた検討	UTM Step2の拡大	
	申請システム	制度の運用改善	多数機同時運航等の先行的な取組を実現するための環境整備	多数機同時運航等に対応した運航管理、技能確保等の諸外国の動向調査、制度検討	
	通信環境	システム改善	第一種型式認証ガイドラインの拡充	制度の更なる運用改善の検討	
	その他事項	電波の上空利用	許可・承認手続期間短縮のためのシステム改修（2024年度はレベル1～3飛行について実施）、継続的なUI・UX改善や安定性向上、APIの充実等		
		制度運用の明確化等	5GHz帯無線LANの上空利用を制度化	5G周波数等の上空利用検討 ▶▶ 制度化 衛星通信等も含めた技術面・制度面の検討	
		その他	災害時の航空法特例の適用対象明確化、インフラ等の上空横断に係る留意事項や調整事例等の横展開	ガイドライン等について、継続的な周知・改訂	
技術開発	機体開発	行政ニーズへの対応	「行政ニーズに対応したドローンの性能について」等を通じた国内企業の実証実験	順次、実装	ドローン航路の実装
	運航管理	性能評価手法 SBIRフェーズ3事業 K-Program	第二種型式認証に対応した解説書の更新	第一種型式認証に対応する解説書の作成	
開発	運航管理	多数機同時運航	点検・測量・道路・河川等の巡視点検等ニーズに対応した、機体・ポート・関連システム等の技術開発・実証支援	海外展開も視野に順次市場投入見込み	ドローン航路の実装
	運航管理技術	運航管理技術	※実証活用 長距離物資輸送 自律制御 分散制御 対応した機体関連技術 ※ドローン 風況観測技術 ※災害時 緊急時の運航管理システムの開発		
開発	運航管理	多数機同時運航	1対5機の多数機同時運航実証、事例集作成	更なる多数機同時運航実現に向けた検討	ドローン航路の実装
	運航管理技術	運航管理技術	UTM Step2に向けた機能の開発、Step2の拡大に向けた動的調整における性能要件の検証、Step3に向けた有人機との飛行計画・動態情報の接続実証		

本公募対象

発 運航管理

多数機同時運航

1対5機の多数機同時運航実証、事例集作成

更なる多数機同時運航実現に向けた検討

運航管理技術

UTM Step2に向けた機能の開発、Step2の拡大に向けた動的調整における性能要件の検証、Step3に向けた有人機との飛行計画・動態情報の接続実証

- 国交省において、「多数機同時運航の普及拡大に向けたスタディグループ」新設(2024/10)。
- 物流ユースケースを中心にドローン事業に従事する民間企業が参画し、官民で多数機同時運航を行うための要件を検討。
- 「無人航空機の多数機同時運航を安全に行うためのガイドライン」(第一版)公開(2025/3)。

多数機同時運航の普及拡大に向けたスタディグループの設置について 国土交通省

無人航空機の多数機同時運航を安全に行うためのガイドライン 第一版

○設置趣旨

- 昨年12月に設置した「無人航空機の事業化に向けたアドバイザリーボード」において、無人航空機による事業化促進のために次に取り組むべき課題として、一人の操縦者による複数の無人航空機の同時運航（多数機同時運航）の普及拡大が必要との意見あり
- こうした意見を踏まえ、無人航空機による事業を更に促進するため、複数の無人航空機の同時運航の普及拡大に向けて、本年10月に「多数機同時運航の普及拡大に向けたスタディグループ」を新設



○第1回スタディーグループ

- 日時 : 令和6年10月22日
- 出席者 : 無人航空機を利用した事業に携わる事業者、関係省庁オブザーバー 等
- 内容 : 多数機同時運航の現状と課題、各事業者の取組、今後検討すべき論点 等

目次

- 1章 背景
- 2章 想定する運航の概念
- 3章 多数機同時運航に係る各種要件並びに想定される運航リスクの検証及び対策例
 - (1) 機体の要件
 - (2) 操縦者の要件
 - (3) 運航管理の要件
 - (4) 運航リスクの検証と対策例
- 4章 追加で作成すべきマニュアル類
- 付録 多数機同時運航の普及拡大に向けたスタディグループ 構成員

研究開発項目①(3)多数機同時運航国内事例集・海外調査レポート、許可・承認のためのチェックリスト(カテⅡ)

- 国内事例集:国内で1対多運航の実証を行っている事業者の申請資料、添付・補足資料、航空局との調整内容、参考情報等を取りまとめ
- 調査レポート:国内事業者が日本の制度に則りカテゴリーⅢや多数機(20機程度)の1対多運航といった高度な運航を実施しようとする際に遵守すべき要件の特定、海外制度、先進事例・議論を共有
- チェックリスト:事業者が1対多運航を行う際の重要なポイントを把握、理解し、各パートに設定されたチェック事項に沿って追加説明をすることで、カテゴリーⅡ飛行の特定の運航における1対多運航の申請を円滑化

● 国内事例集目次

- 多数機同時運航事例紹介
 - 1.1. ReAMo2022年度 日本航空事例(1対2)
 - 1.1.1 事例概要
 - 1.1.2. 必要書類とその記載内容
 - 1.1.3 申請添付書類とその記載内容
 - 1.1.4. 航空局との調整事項
 - 1.1.5. 航空局申請外の情報
 - 1.2. ReAMo2022年度 楽天グループ事例(1対3)
 - 1.3. ReAMo2023年度 KDDI事例(1対2)
 - ...
 - 1.9. そらいいな事例(1対4)
 - ...
2. 事例から見る考察

● 海外調査レポート目次

1. 一般項目
2. エグゼクティブサマリー
3. 多数機同時運航を取り巻く諸外国制度
 - 3.1. 米国
 - 3.2. 欧州
 - 3.3. カナダ
 - 3.4. 豪州
4. 諸外国の有人地帯上空での多数機同時運航事例
 - 4.1. Wing事例
 - 4.1.1 機体・システム
 - 4.1.2 操縦者
 - 4.1.1 体制
 - 4.2. Zipline事例
5. 諸外国の多数機同時運航の議論
6. 多数機同時運航を取り巻く各国動向から日本が歩むべき未来の考察

● チェックリスト(項目一例)

機体に関するチェック項目	②自動操縦システムを装備し、多数機同時運航であっても機体に設置されたカメラ等により機体の外の様子を監視できること。■ 進 / 可否
	②を説明する画像や記述
	(例) 複数機について機体の外の様子を監視できることの説明(複数機のカメラ映像が同時に確認できるインターフェース等の画像を想定)。またカメラ以外によって機体の外の様子を監視する場合、そのシステムの説明を記載し、有効性について記述(各機のテレメトリと他航空機の運航情報、気象が表示されているインターフェース、等)。 カメラを用いて機体の外の様子を監視し、パイロットインターフェースにより、複数機から送信されている機体の外の様子を監視できる。 ※画像は例  機体の外の様子 をリアルタイムで監視 出典: Anzen Unmanned LLC, "Final Report for Piloting Multiple Simultaneous UAS BVLOS(Public)"

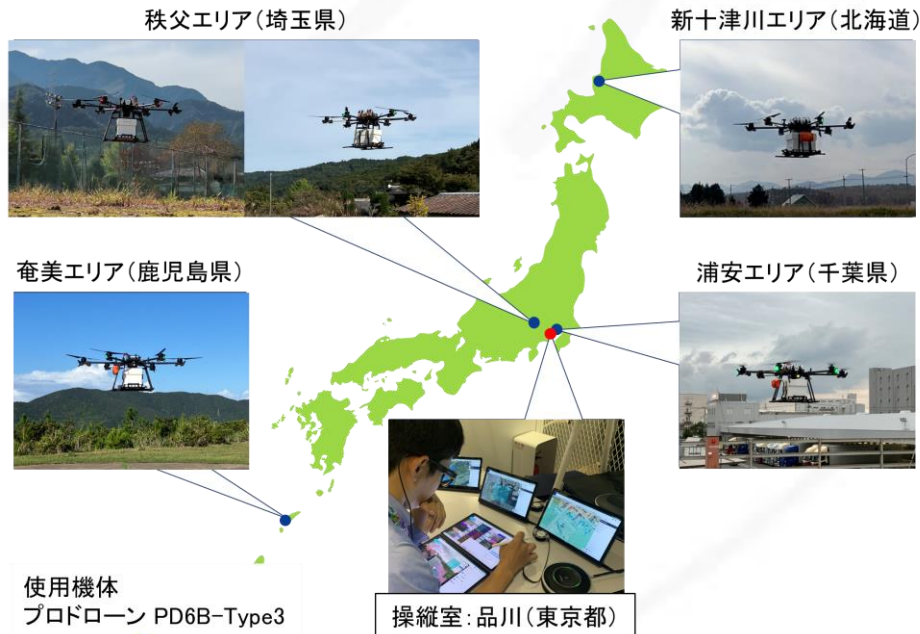
プロジェクト成果 一例(2024年度終了事業)



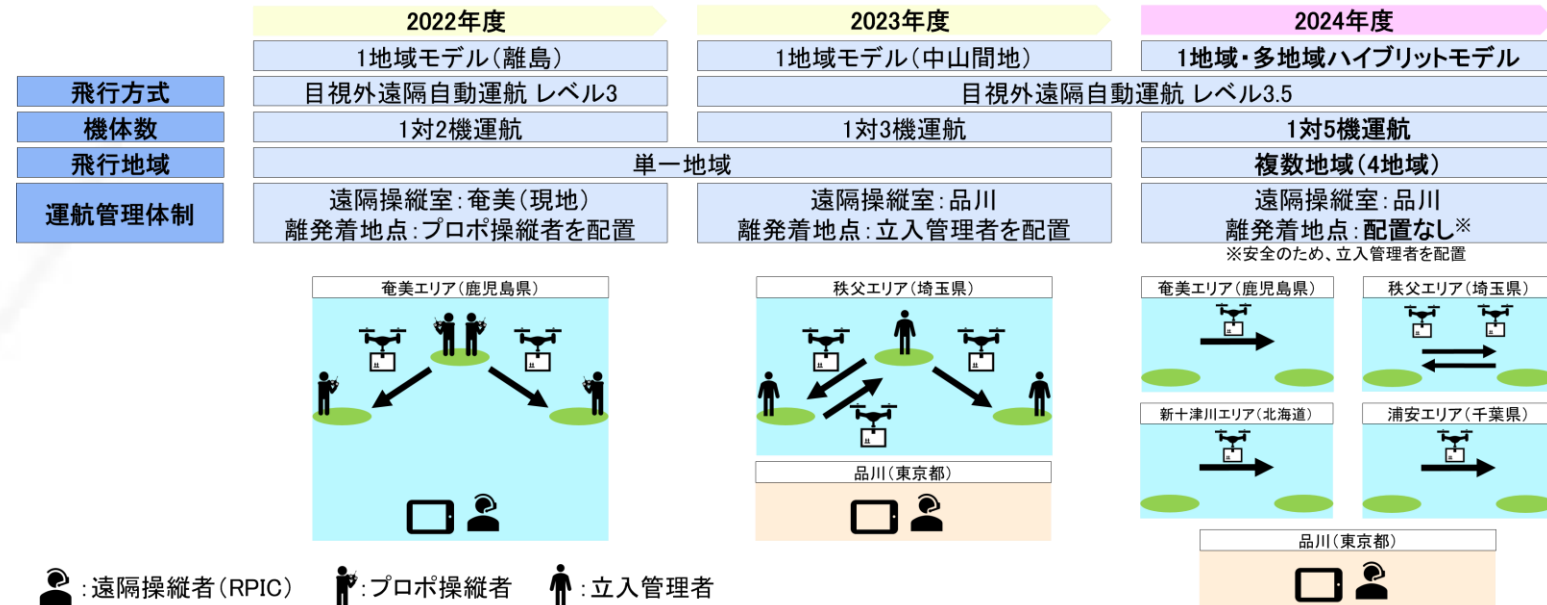
研究開発項目①(4)遠隔操縦者1人による全国4地点でのドローン5機体同時運航に成功

- ・システムの自動化と情報集約を進め、操縦者とシステムの役割分担を明確化した安全管理体制を構築。
- ・安全かつ効率的な1対多運航に対応した飛行制御システムおよび運用手順の有効性を実証。
- ・「無人航空機の多数機同時運航を安全に行うためのガイドライン」(第一版)へ実証結果を提供。

● 1人の操縦者による5機体同時運航の様子



● システムと運用手順の前提となる実証シナリオ



国際的な多数機同時運航に係る法規制の状況 物流事業を行う米国事業者の状況

- 米国事業者はFAAからExemptionを取得することで、BVLOSや多数機同時でのドローンによる物流事業を実施している。Wing、Zipline、DroneUpについては、米国視察にて実際の運用および規制当局との調整内容をヒアリングした（詳細は後述）。

米国事業者の状況

事業者	Exemption No.	飛行の目的	操縦者 機体比率	運航の状況	視察の 実施
	• 18601D (2024/6/6)	• 商用の荷物 配送	• 1:4	• Exemptionに最新機体MK30を追加。米国(主にアリゾナ)での配送をベースに伊、英などに展開	×
	• 18163F (2024/6/17)	• 商用の荷物 配送	• 1:16	• ダラスでの実装からデータを収集し、North Texasでの運航を拡大 • 最新機体M8000は現在カリフォルニアの拠点での実証段階	○
 UPS Flight Forward™	• 18339E (2024/6/17)	• 商用の荷物 配送	• 1:1	• TC取得をしたMatternetを活用し、病院間の医薬品配送を実施しているが、詳細は不明	×
	• 19111D (2024/6/17)	• 商用の荷物 配送/医薬品 配送	• 1:6	• 最新機体P2のExemptionに追加し、Pea Ridgeでの実装を開始	○
	• 19508B (2024/10/25)	• 医薬品配送	• 不明	• Flytrexの機体を使用し運航を実施。公示情報が少ない状況	×
	• 23079 (2024/11/7)	• 商用の荷物 配送	• 不明	• 2024年末にExemptionを取得。視察時はPart107運航であったためにExemption下での多数機運航の状況は不明	○

1対多運航の現状整理と本公募の到達点



- 1対5機までの同時運航に成功したが、事業性・採算性を高めるためには同時運航数のさらなる増加が期待される。
- 現時点では、機体周辺の安全確認手法はカメラによる監視が主流で、他の手法については適合性の証明や運用方法の確立が今度の課題となっている。
- 機上カメラを用いた人間の目視による常時監視では、1対5機程度が限界であると昨年度までの実証実験で明らかになってきた。
- 上記を踏まえ、事業性・採算性を高める(1対5機以上を想定)同時運航の実現に向けた要素技術の開発および安全要件の抽出・とりまとめを行う。

2022-2024年度

2025-2026年度

- 現状の到達点 -

1対5機の同時運航に成功

- 監視手法 -

機体周辺の安全確認手法は機上カメラの監視が主流で、他の手法の確立には課題が残る

- 実証での気づき -

機上カメラを用いた人間の目視による常時監視は5機程度が限界と仮説が得られた

- 産業振興上の課題 -

経済合理性の観点で同時運航数のさらなる増加が期待される

- 本公募の到達点 -

従来手法によらない安全確認手法を確立することで、これまでの同時運航数を上回る1対多運航を実現する

【1対6機～10機を想定】

項目	項目名	委託/助成	事業期間	事業規模(2025年度)
研究開発項目① 「性能評価手法の開発」	(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	委託 (調査委託契約約款)	2年間 (2025～2026年度)	0.5億円程度
	(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	助成	最大2年間 (2025～2026年度)	2億円程度(NEDO負担額)※

※NEDO負担率:大企業 1/2、中堅・中小・ベンチャー企業 2/3
【例】
事業規模4億円、助成率1/2の場合:事業者負担2億、NEDO負担2億

研究開発項目①「性能評価手法の開発」

(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



委託事業

事業期間:2年間

【研究開発内容】

- ドローンの1対多運航を実現するために必要なリスクアセスメント手法、**安全のための要件(カメラによらない周辺状況の確認方法等※)**等を研究開発項目①(4)の飛行実証例、検討状況及び国内外事例を参考にとりまとめ、適合性証明手法等を策定する。

※カメラを活用することを否定するものではありません

【最終目標(2026年度)】

- 1対多運航を含む多数機同時運航に係る**制度整備に貢献する要件を整理**する。

(注)研究開発項目①(3)は調査委託契約約款を適用。

研究開発項目①「性能評価手法の開発」

(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



委託事業

事業期間:2年間

【想定内容】

- 国内外(特に欧米)の1対多運航に関する飛行実証事例(ConOps、申請内容、手続き方法、許可状況など)や制度整備事例の調査。
- 国内外動向、「研究開発項目①(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(助成事業)」の研究状況を関係者と議論し取りまとめるための会議を開催。
- 1対多運航を含む多数機同時運航に係る制度整備に資する要件文書(提案書等)の作成。

研究開発項目①「性能評価手法の開発」

(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



助成事業

事業期間:最大2年間

【研究開発内容】

- ドローンの1対多運航を実現するために必要と想定される**機体・システムの要素技術(カメラによらない手法での周辺状況確認に資する技術等※)**を開発し、1対多運航でカテゴリーⅢ飛行及びカテゴリーⅡ飛行の実証を行う。また、1対多運航を実現するために**必要な安全要件等を抽出**する。

※カメラを活用することを否定するものではありません

【最終目標(2026年度)】

- 1対多運航で**カテゴリーⅢ飛行相当の実証例を実現**する。

研究開発項目①「性能評価手法の開発」

(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



助成事業

事業期間:最大2年間

【想定内容】

- カメラ映像の常時監視を前提としない運用形態において、操縦者の介入を低減し、かつ当該運用の適合性の評価を目的として、以下の項目について開発を行う。
 - リスク評価・オペレーション手法を構築する。
 - 複数機運航に向けたシステム(FOS、GCS等)の開発を行う。
 - 機体に関する要件(自律飛行技術やDAA技術等)を抽出し、開発する。
- 開発・実証を通じて、1対多運航(1対6～10機程度)に必要な要件の抽出を行う。

研究開発項目①「性能評価手法の開発」

(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



助成事業

事業期間:最大2年間

【提案ポイント】

- 提案には、助成事業期間における要素技術の開発、1対多運航オペレーションの検討、実証実験等のスケジュールを含めてください。
- 提案には、助成事業期間内に実施する実証実験の概要を1つ以上記載してください。記載する実証実験は、1対多運航のユースケース(物流、警備、点検等)を設定し、想定する環境、運航オペレーション並びに運航に必要な運航管理システム及び機体等を明確にしたうえで、検証する内容(飛行申請、トラブル対応等)、実現にいたる課題、課題解決を図る手段を示し、安全に運航可能である旨を記載してください。
- 要素技術を開発する際の仕様は、1対多運航のユースケースで想定する安全運航を実現するものとしてください。
- 1対多運航を実現する要件、実証事例等は、「研究開発項目①(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(委託事業)」へ共有し、同事業で開催する要件検討のための会議に参加することを盛り込んでください。同事業で作成する提案文書へ本助成事業で得られた成果を反映できるように、実証実験等のスケジュールを作成してください。
- 提案には、国内生産・雇用等の形を通じて、我が国の経済活性化の実現に資する点も記載してください。

応募に係る留意事項等

公募要領を熟読のうえご応募をお願いします。

- 応募する項目により、**提出書類様式※およびWeb入力フォームが異なります**のでご注意ください。
 - ✓ 提出書類様式(委託)
 - ✓ 提出書類様式(助成)
 - ✓ Web入力フォーム【委託事業用】
 - ✓ Web入力フォーム【助成事業用】
- 複数の項目にご応募いただくことも可能です。その場合、それぞれの提出書類様式およびWeb入力フォームで提出してください。
- 応募要件、提出方法・提出書類、審査基準の詳細については、公募要領にてご確認ください。
- 受付期間は、**2025年4月28日(月)正午まで**です。
- 提出期限直前は混雑する可能性がありますので、余裕をもって提出してください。

※Webサイト上の名称は「関係書類一式」となっています。

- 事業実施にあたっては、下記の事務処理マニュアル、交付規程および委託契約(調査委託)に基づき実施いただきます。どのような事務処理が発生するかを応募前にご一読ください。

項目	事務手続き	契約
研究開発項目①(3) 【委託事業】	● 事務処理マニュアル ・ 委託業務事務処理マニュアル／書式参考例 ・ 委託業務事務処理マニュアル(大学・国立研究開発法人等用)／書式参考例	● 契約書・約款・様式(委託事業) ・ 調査委託契約標準契約書／様式、別紙及び積算基準
研究開発項目①(4) 【助成事業】	● 事務処理マニュアル ・ 「課題設定型産業技術開発費助成事業」事務処理マニュアル ● 交付規程・様式(補助・助成事業) ・ 課題設定型産業技術開発費助成金交付規程	—

- 応募に際し、e-Rad(府省共通研究開発管理システム)へ応募内容提案書を申請する必要があります。e-Radの使用にあたっては、事前の登録が必要となり、登録には日数を要する場合があるので余裕をもってご登録ください。
- 外国為替及び外国貿易法(以下「外為法」という。)に基づき輸出規制が行われています。本事業にて外為法の輸出規制に当たる貨物・技術の輸出(提供)が予定されている場合は、事前にご連絡ください。管理体制の有無等について確認を行います。

- 本プロジェクトは、福島を着実な復興に向けて、福島ロボットテストフィールドを活用したドローンや空飛ぶクルマの性能評価手法および運航管理技術の開発を行っています。実証実験や研究開発の拠点として、福島ロボットテストフィールドや南相馬市の実環境フィールドなどの積極的な活用を期待しています。
- 本プロジェクトは、社会実装や市場化を見据えた研究開発です。プロジェクト全体の事業推進のため、事業者間および関係省庁との意思疎通や情報共有、意見交換の場への参画をお願いします。また、成果を広く社会一般にわかりやすく届けるため、記者会見や成果報告会、展示会参加など、積極的なアウトリーチ活動へのご協力をお願いします。
- 本プロジェクトで実施する実証実験等については、社会に成果を普及させていく観点で、動画撮影など誰が見てもわかりやすい形で記録し、その様子をホームページやSNSなどを通じた発信をお願いします。

3月28日	:	公募開始
4月11日 13時半～	:	公募説明会
4月28日 正午	:	公募締切
5月下旬（予定）	:	採択審査委員会（外部有識者による審査）
5月下旬（予定）	:	契約・助成審査委員会
6月上旬（予定）	:	委託先決定、公表
6月下旬（予定）	:	契約締結/交付決定

説明会以降のお問い合わせは、下記問い合わせ先のE-mailで受け付けます。ただし、審査の経過等に関するお問い合わせには応じられません。

【問い合わせ先】

国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構

航空・宇宙部 平山、安生、鈴木、間瀬、真野、岩橋

E-mail: nedo_aam_koubo@ml.nedo.go.jp

【受付期間】

2025年4月11(金)から4月24日(木)まで

ご応募、お待ちしております。

質疑応答

資料	項	質問	回答
公募説明会資料 公募要領	14 3	助成事業について、採択数・採択上限/下限をご教示いただきたい。	事業規模2億円を目途とするが、1件2億円の場合もあれば、2件1億円ずつの場合もある。