

2022年8月9日

## NEDO研究開発委託事業の「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」に採択

### 【概要】

新潟工科大学工学部工学科の大金一ニ（おおがねかつじ）准教授は、フィールド・ロボット（屋外で活用するロボット）の研究・開発するとともに、そのロボットの評価手法についても研究してきました。

今回、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（NEDO）が公募した「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（プロジェクトの英語名称・略称

「Realization of Advanced Air Mobility Project : ReAMo(リアモ)プロジェクト」研究開発項目①（1）「ドローンの性能評価手法の開発」の研究開発委託事業に、4大学及び2国立研究開発法人が共同で提案し採択されました。

本事業は、労働力不足や物流量の増加に伴う業務効率化に加え、コロナ渦での非接触化が求められる中で、次世代空モビリティ（ドローン・空飛ぶクルマ）による省エネルギー化や人手を介さないヒト・モノの自由な移動が期待されています。その実現には次世代空モビリティの安全性確保を前提として、運航の自動・自律化による効率的な運航の両立が求められています。本事業ではドローン・空飛ぶクルマの性能評価手法の開発及びドローン・空飛ぶクルマ・既存航空機の低高度での空域共有における統合的な運航管理技術の開発など、次世代空モビリティの実現に必要な技術開発を行います。

### 【提案テーマ】

「制約環境下におけるドローンの性能評価法の研究開発」

### 【共同事業者】

国立大学法人 名古屋工業大学（事業統括）  
国立研究開発法人日本原子力研究開発機構 学校法人 新潟工科大学  
学校法人 近畿大学 国立研究開発法人産業技術総合研究  
国立大学法人 千葉大学

### 【再委託先】

株式会社Liberaware（リベラウェア）

### 【事業期間】

2022年から2026年（予定）

詳細は以下（NEDOのウェブサイト）をご覧ください。  
[https://www.nedo.go.jp/news/press/AA5\\_101564.html](https://www.nedo.go.jp/news/press/AA5_101564.html)