

2023年11月2日

各 位

会 社 名 株式会社ACSL
代表者名 代表取締役CEO 鷲谷 聡之
(コード番号: 6232 グロース)
問合せ先 取締役CFO 早川 研介
(TEL. 03-6456-0931)

経済安全保障重要技術育成プログラムにおいて採択された研究開発課題
「協調・デジタルツイン技術の革新による小型無人機群システムの構築（仮称）」
への研究開発参画に関するお知らせ

当社は、国立研究開発法人科学技術振興機構（以下、JST）が公募した、経済安全保障重要技術育成プログラム（以下、K Program）における研究開発構想「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」のうち「小型無人機等の自律制御・分散制御技術」において、研究開発課題として2023年10月31日に採択された「協調・デジタルツイン技術の革新による小型無人機群システムの構築（仮称）」（以下、本課題）における研究開発機関として参画することとなりましたので、下記の通りお知らせいたします。

記

1. 本事業の目的

K Programは、中長期的に日本が国際社会において確固たる地位を確保し続ける上で不可欠な要素となる先端的な重要技術を育成するため、国が定めた研究開発ビジョンや研究開発構想に基づき、研究開発を実施することを目的としています。

また、採択された本課題では、将来において多数の小型無人機の利活用と空域の安全性確保を両立させることを目指し、複数の小型無人機が連携して、被災地、インフラやプラント等の構造物、高圧線周辺等の電磁波影響がある場所といった、未知な環境や複雑な環境、非GNSS環境においても情報収集や救援支援等の任務を遂行可能な高度な自律制御・分散制御技術を備えることを目指すと共に、センシングへのAI等の利活用における我が国の自律性確保も視野に、空域における小型無人機等の検知を可能とする空間のセンシング・イメージングの要素技術や革新的手法の開発を進め、より効率的な空域の利活用をも念頭に、我が国が小型無人機等の新たな検知技術を世界に先駆けて開拓することを狙いとしております。

2. 本事業の内容

本事業において、上記目的を達成するために、過酷な環境での自律的な群飛行を実現する革新的な

制御技術・システムを構築する研究分担者として研究開発を行います。中でも、複数の小型無人機が自身の空間位置を自己位置推定・把握し、各小型無人機間で共有する技術を開発することで、非 GNSS かつ未知な環境においても、既存技術で実現されている単体での自律飛行のみならず、群を形成した小型無人機での自律飛行を実現する要素技術の確立を目指します。

3. 実施予定先

研究代表者を、大阪大学大学院工学研究科助教の末岡裕一郎氏とする研究開発体制にて、本事業を実施する予定です。

4. 事業予定

2023 年 12 月～2028 年 3 月

5. 事業規模

本課題が採択された研究開発構想「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」では、1 課題あたりの研究開発費は総額最大 10 億円（間接経費含む。また、金額は全研究開発機関の総額）とされています。実際の金額については、今後予定されている JST やプログラム・オフィサーとの協議などを経て決定いたします。

6. 今後の見通し

当社の 2023 年 12 月期の連結業績予想については、海外における売上高について現時点で適正かつ合理的な数値の算出が困難であると判断し、連結業績予想の開示を見合わせております。

上記、本事業の参画による 2023 年 12 月期の業績への影響は、現時点では軽微であると見込んでおりますが、現在、その他の要因も含め精査中であり、業績予想の開示が可能となった時点で速やかに開示いたします。2024 年 12 月期以降の業績への影響については、現在精査しており、今後公表する業績予想に織り込む予定です。

以 上