

2025年10月10日

各 位

会 社 名 株式会社ACSL  
代表者名 代表取締役 Co-CEO 早川 研介  
(コード番号：6232 グロース)  
問合せ先 執行役員 経営管理ユニット長 大谷 一将  
(TEL. 03-6456-0931)

経済安全保障重要技術育成プログラムにおける  
「小型無人機の自律制御・分散制御技術の研究開発（研究開発項目（2）」に関する  
研究開発構想の委託先への採択に関するお知らせ

当社は、国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構（以下、NEDO）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「小型無人機の自律制御・分散制御技術の研究開発」（以下、本研究開発構想）にて実施する事業「小型無人機の自律制御・分散制御技術（研究開発項目（2）」（以下、本事業）の委託先として採択されましたので、お知らせいたします。

記

1. 本事業の概要

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について、科学技術の多義性を踏まえ、民生利用のみならず公的利用に繋がる研究開発及びその成果の活用を推進するため、日本の経済安全保障上のニーズを踏まえつつ、個別の技術の特性や技術成熟度等に応じて適切な技術流出対策を取りながら、研究開発から技術実証までを迅速かつ柔軟に推進するものです。

本事業では、K Program の一環で実施される本研究開発構想の第2フェーズとして、自律制御・分散制御に係るソフトウェアを搭載する小型無人機のハードウェア等の初期型機体開発に取り組んでまいります。本研究開発構想は3つのフェーズで構成され、第1フェーズでは以降のフェーズで実施する機体開発の開発項目を決定し、機体開発の方向性を定めるフィジビリティスタディを、第2フェーズでは初期型の機体開発を、第3フェーズでは自律制御・分散制御ソフトウェアなどの技術を搭載した小型無人機を用いて、設定したミッションを達成する実証実験が行われます。当社は第1フェーズに引き続き第2フェーズの本事業の委託先として採択され、第1フェーズのフィジビリティスタディの結果を踏まえて設定された、平時および有事（大規模災害時など）における6カテゴリ（状況調査、点検、警備、搜索、測量、通信）のミッション全てを想定した初期型の機体開発を行ってまいります。

本研究開発構想を通じて、複数の小型無人機が連携して未知で複雑な環境において自律的に任務を遂行することが可能となることで、災害・緊急時の状況把握、要救助者の搜索活動等の高度な無人化、

効率化を目指すこととなります。また、事業の成果は、公的利用のみならず、インフラ点検や農業のリモートセンシングといった、民生への利用に繋げていくことを目指すこととなります。

2. 事業期間

2025 年度～2027 年度（予定）

3. 事業規模

29 億円

4. 今後の見通し

上記、本事業の参画による 2025 年 12 月期の業績への影響は、軽微であると判断しております。

なお、2026 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