

K Programに係る研究開発構想のとりまとめ状況（令和5年2月8日時点）

1 第一弾（令和4年10月21日公表）

領域	研究開発構想	研究開発ビジョン（第一次）で 支援対象とする技術	FA
海洋領域	無人機技術を用いた効率的かつ機動的な自律型無人探査機（AUV）による海洋観測・調査システムの構築	自律型無人探査機（AUV）の無人・省人による運搬・投入・回収技術	JST
		AUV機体性能向上技術（小型化・軽量化）	
	船舶向け通信衛星コンステレーションによる海洋状況把握技術の開発・実証	現行の自動船舶識別システム（AIS）を高度化した次世代データ共有システム技術	NEDO
宇宙・航空領域	光通信等の衛星コンステレーション基盤技術の開発・実証	低軌道衛星間光通信技術	NEDO
		自動・自律運用可能な衛星コンステレーション・ネットワークシステム技術	
		高性能小型衛星技術	
	高感度小型多波長赤外線センサ技術の開発	小型かつ高感度の多波長赤外線センサー技術	NEDO
	災害・緊急時等に活用可能な小型無人機を含めた運航安全管理技術	長距離等の飛行を可能とする小型無人機技術	JST
小型無人機を含む運行安全管理技術			
	小型無人機との信頼性の高い情報通信技術		
サイバ領域 イバ領域 オ横領域 断領域間・	人工知能（AI）が浸透するデータ駆動型の経済社会に必要なAIセキュリティ技術の確立	AIセキュリティに係る知識・技術体系	JST

2 第二弾（令和4年12月27日公表）

領域	研究開発構想	研究開発ビジョン（第一次）で 支援対象とする技術	FA
海洋領域	量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術・量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術	量子技術等の最先端技術を用いた海中（非GPS環境）における高精度航法技術	JST
		量子技術等の最先端技術を用いた海中における革新的センシング技術	
	先端センシング技術を用いた海面から海底に至る海洋の鉛直断面の常時継続的な観測・調査・モニタリングシステムの開発	先進センシング技術を用いた海面から海底に至る空間の観測技術 観測データから有用な情報を抽出・解析し統合処理する技術	JST
宇宙・航空領域	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	小型無人機の自律制御・分散制御技術	JST
		空域の安全性を高める小型無人機等の検知技術	
	航空安全等に資する小型無人機の飛行経路の風況観測技術	小型無人機の飛行経路の風況観測技術	NEDO
	航空機の設計・製造・認証等のデジタル技術を用いた開発製造プロセス高度化技術の開発・実証	デジタル技術を用いた航空機開発製造プロセス高度化技術	NEDO
	航空機エンジン向け先進材料技術の開発・実証	航空機エンジン向け先進材料技術（複合材製造技術）	NEDO
超音速・極超音速輸送機システムの高度化に係る要素技術開発	超音速要素技術（低騒音機体設計技術）	JST	
	極超音速要素技術（幅広い作動域を有するエンジン設計技術）		
サイバ領域 イバ領域 オ横領域 断領域間・	ハイパワーを要するモビリティ等に搭載可能な次世代蓄電池技術の開発・実証	ハイパワーを要するモビリティ等に搭載可能な次世代蓄電池技術	NEDO
	ハイブリッドクラウド利用基盤技術の開発	ハイブリッドクラウド利用基盤技術・不正機能検証技術 ハードウェア	NEDO
	生体分子シーケンサー等の先端研究分析機器・技術	生体分子シーケンサー等の先端研究分析機器・技術	JST