

第13回RFP(2025) 募集課題 (1/4)

※期間・研究費は上限

システム型課題 2課題

No	研究領域	研究課題	期間 (ヶ月)	経費 (千円)	関連するSDGs 目標
01	次世代モビリティ/ 次世代エネルギー	月面物流モビリティオープンプラットフォーム	36	80,000	
02	アセンブリ&マニユ ファクチャリング	月面鉱物資源を活用した金属・酸素抽出技術と鉱物資源利用技術の獲得	36	50,000	    

【共通する留意事項】

- 1つの研究課題において複数の構成要素が示されている場合、特に記載されている場合を除き、そのうちいずれかの要素を満たす提案でも構いません。
- 過去の RFP にて採択された研究テーマとの組み合わせによる提案も期待します。
- 1つの研究課題に対して複数の研究提案を採択することがあります。また、採択がないこともあります。
- 研究提案の内容に応じて、研究費額を調整することがあります。
- 採択内定後、JAXA と研究体制を構築していただきます。このとき、JAXAより体制を提案することがあります。
- 研究に際し、必要に応じて JAXA の研究設備を利用することができます。

第13回RFP(2025) 募集課題 (2/4)

ゲームチェンジ型課題 10課題

※期間・研究費は上限

No	研究領域	研究課題	期間 (ヶ月)	経費 (千円)	関連するSDGs 目標
03	次世代エネルギー	大電力レーザー給電用耐強照射性光電変換パネル	24	10,000	 
04	次世代エネルギー	月面用ヒートポンプシステムに関する研究	24	10,000	 
05	次世代エネルギー	レゴリスを媒体とした非接触送電技術の研究	12	10,000	 
06	次世代エネルギー	月面環境耐性を有する電界給電送電技術の研究	12	10,000	 

【共通する留意事項】

- 1つの研究課題において複数の構成要素が示されている場合、特に記載されている場合を除き、そのうちいずれかの要素を満たす提案でも構いません。
- 過去の RFP にて採択された研究テーマとの組み合わせによる提案も期待します。
- 1つの研究課題に対して複数の研究提案を採択することがあります。また、採択がないこともあります。
- 研究提案の内容に応じて、研究費額を調整することがあります。
- 採択内定後、JAXA と研究体制を構築していただきます。このとき、JAXAより体制を提案することがあります。
- 研究に際し、必要に応じて JAXA の研究設備を利用することができます。

第13回RFP(2025) 募集課題 (3/4)

ゲームチェンジ型課題 10課題

※期間・研究費は上限

No	研究領域	研究課題	期間 (ヶ月)	経費 (千円)	関連するSDGs 目標
07	次世代エネルギー	試作を介さないフィルタ特性を制御可能な新規電波吸収体	24	10,000	 
08	次世代モビリティ	月面建機のための自動掘削制御技術の開発	24	10,000	
09	次世代モビリティ	月面建機のための高負荷対応の小型軽量アクチュエータの開発	24	10,000	
10	次世代モビリティ	宇宙機搭載デジタルコヒーレントLiDARのための光集積回路技術	24	10,000	

【共通する留意事項】

- 1つの研究課題において複数の構成要素が示されている場合、特に記載されている場合を除き、そのうちいずれかの要素を満たす提案でも構いません。
- 過去の RFP にて採択された研究テーマとの組み合わせによる提案も期待します。
- 1つの研究課題に対して複数の研究提案を採択することがあります。また、採択がないこともあります。
- 研究提案の内容に応じて、研究費額を調整することがあります。
- 採択内定後、JAXA と研究体制を構築していただきます。このとき、JAXAより体制を提案することがあります。
- 研究に際し、必要に応じて JAXA の研究設備を利用することができます。

第13回RFP(2025) 募集課題 (4/4)

ゲームチェンジ型課題 10課題

※期間・研究費は上限

No	研究領域	研究課題	期間 (ヶ月)	経費 (千円)	関連するSDGs 目標
11	アセンブリ&マニユ ファクチャリング	フレキシブルで施工性の高い空間連結技術	24	10,000	   
12	ハビテーション	月面拠点構築のためのレゴリス検知・集塵技術の開発	24	10,000	 

チャレンジ型課題

No	研究領域	研究課題	期間 (ヶ月)	経費 (千円)	関連するSDGs 目標
13	全領域	チャレンジ型	12	3,000	

【共通する留意事項】

- 1つの研究課題において複数の構成要素が示されている場合、特に記載されている場合を除き、そのうちいずれかの要素を満たす提案でも構いません。
- 過去の RFP にて採択された研究テーマとの組み合わせによる提案も期待します。
- 1つの研究課題に対して複数の研究提案を採択することがあります。また、採択がないこともあります。
- 研究提案の内容に応じて、研究費額を調整することがあります。
- 採択内定後、JAXA と研究体制を構築していただきます。このとき、JAXAより体制を提案することがあります。
- 研究に際し、必要に応じて JAXA の研究設備を利用することができます。

【課題概要】

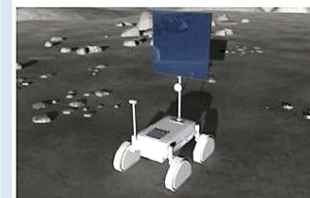
システム型／次世代モビリティ・次世代エネルギー領域

- ・ **最終的な目標**: 月面上の物資輸送（太陽電池タワーやレゴリス等）ローバ開発への参入ハードル低減と効率化のために、月面物流モビリティオープンプラットフォーム（HW・SW基盤）を開発する（地上事業化: 宇宙機の安全信頼品質を地上ロボット製品へ応用する）。
- ・ **背景/解決すべき課題**: 2035年以降民間企業が中心となる月面物流ローバ開発のための手軽なHW・SW基盤が現状無い。そのため「重い荷物を運べる小型軽量で故障診断機能・自律移動機能を持った」月面物流モビリティオープンプラットフォーム（HW・SW基盤）が必要。

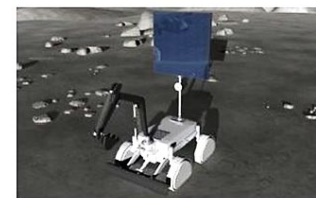
【共同研究における目標】

本共同研究においては月面物流モビリティの仕様案（地上スパック※）の作成を目標とすることに加えて、本成果の発展計画（宇宙仕様化検討と宇宙実証計画とコミュニティ形成）も具体化する。※地上部品BBM開発相当（TRL4）

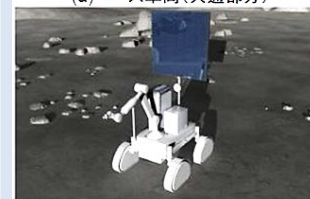
- ・ 運搬対象物: 太陽電池タワー（タワーサイズ1.5m×1.5m、積載質量150kg）
- ・ 特徴1【ハードウェア】: 本体質量の2倍程度の積載質量を運べる（本体質量75kg、本体サイズLUPEX相当）
 - 速度（荷物搭載時）: 時速2km/h（秒速0.556m/s）、最大登坂角度: 30deg/30cm程度、宇宙仕様化検討
- ・ 特徴2【ソフトウェア】: 長期運用のための故障予測・診断技術（AI機械学習ソフトウェア）
- ・ 特徴3【ソフトウェア】: 自律移動技術（ROS（Robot Operating System）ソフトウェア）
- ・ 特徴4【オープンプラットフォーム化】: HW標準化（信頼性/安全性/検証など）、Space ROSソフトウェア、コミュニティ形成



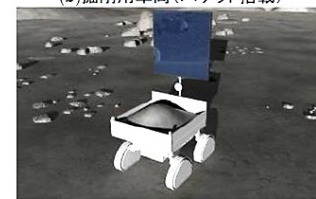
(a) ベース車両（共通部分）



(b) 掘削用車両（バケット搭載）



(c) 軽作業車両（作業アーム搭載）



(d) 運搬車両

図 5.5-5 ベース部分を共通化した多目的月面車両

多目的月面モビリティプラットフォーム

【研究資金／期間】総額80,000千円以下／36か月以内

【留意事項】本成果の発展計画（宇宙仕様化検討と宇宙実証計画とコミュニティ形成）を具体化できる機関の参加が望ましい

【課題概要】

システム型／アセンブリ&マニファクチャリング領域

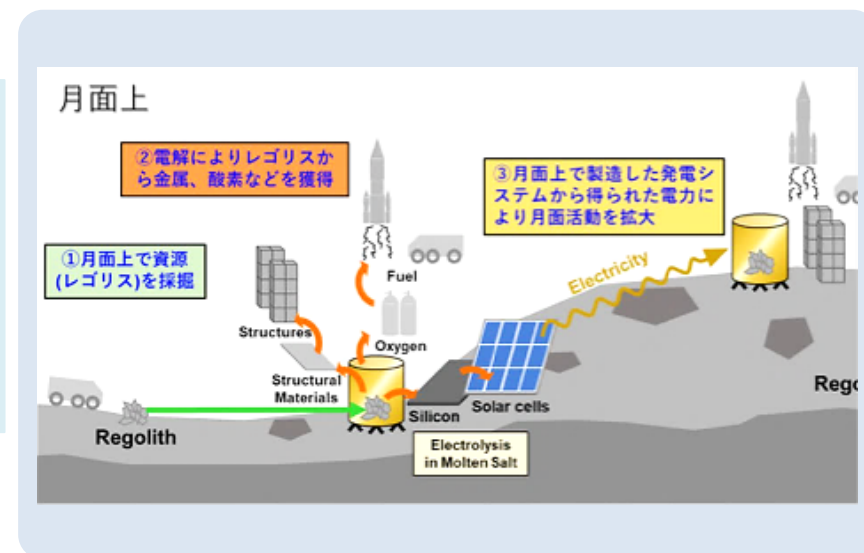
- ・ **最終的な目標:**酸化還元反応を利用し、熔融電解技術等を用いて月レゴリスシミュラントから金属や酸素を取り出すこと。さらに金属抽出プロセスの自動化・機械化・大型化を実現する鉱物資源利用技術を獲得し、将来の月面での産業化を実現する必須技術の確立を目指す。
- ・ **背景/解決すべき課題:**月面には、特定の鉱物が偏在している鉱脈は発見されていない。現時点では Apolloリターンサンプルの分析により、月面表層を覆うレゴリスの鉱物組成は酸化ケイ素が最も多く、アルミニウム、鉄、チタン、マグネシウム等の酸化物や少量の重元素が含まれる事が知られている。これら月面に普く存在するレゴリスから金属や酸素を選択的に取り出すことができる技術が望まれる。

【共同研究における目標】

- ・ 月レゴリスシミュラントから、酸素等代表的な複数の元素の抽出を実証し、資源抽出プロセスの実用化への必須技術を確立する。
- ・ 資源抽出プロセスの自動化と、将来の大型化に向けた技術を確立し、将来の宇宙における産業化に向けた技術を確立する。産業化にいたる適切なロードマップと到達目標課題を設定し、共同研究期間に到達可能な計画を提案する。

【研究資金／期間】総額50,000千円以下／36か月以内

【留意事項】特になし



【課題概要】

ゲームチェンジャー型／次世代エネルギー領域

- 最終的な目標：月面等の宇宙空間で、km超-100W超級の無線給電を小型軽量で実現し得るレーザー給電システムにおける受電側の高性能・高効率化に貢献する。
- 背景/解決すべき課題：受電側の高効率化には、宇宙環境における光電変換素子(PVセル)の高効率化に加え、セルが直列接続された光電変換パネルの光不均一照射に対する耐性が大きな課題となる。また、パネルサイズに制約を受けやすい宇宙機で給電パワーを増大させるには、強照射密度耐性も重要課題となる。

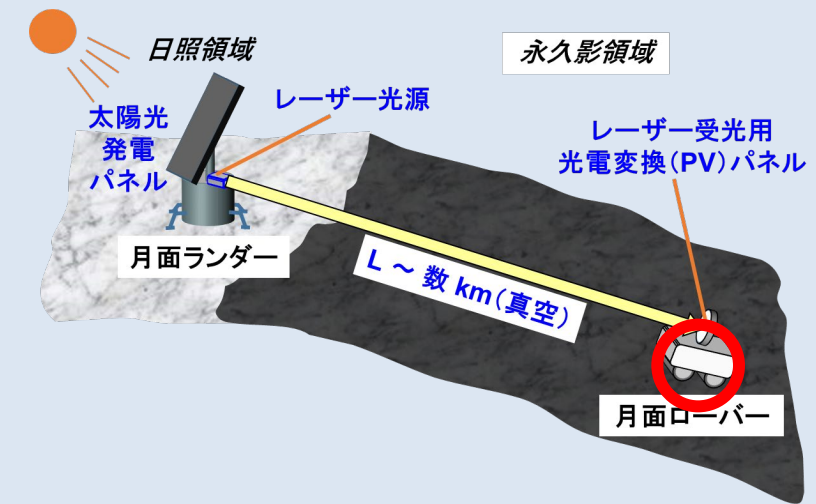
【共同研究における目標】

km超級伝送に必須の高ビーム品質を有する近赤外高出力レーザー(波長：**1,070nm近傍**、ファイバーレーザー想定)の受光を前提に、上記課題を同時解決し得る垂直多段積層のセル等を用いた光電変換素子及びパネルモジュールの試作・評価・分析を行い、実用に必要なサイズ(**30 cm角程度**)の**パネルモジュールの実現性**を証明する。具体的な目標特性は以下のとおり。

- 強照射密度($> 10 \text{ W/cm}^2$)においても、**セル変換効率 $> 45 \%$** 、および、**パネル変換効率 $> 30 \%$** を保持。
- 光不均一照射**(ガウシアンビーム等を想定)に対する高い耐性。
- 太陽電池の一般的な放射線照射試験(1MeV 電子線、 $1\text{E}15 \text{ cm}^{-2}$)で、特性保存率 $> 80 \%$ 程度を確保。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】特になし



【課題概要】

- 最終的な目標：月面環境で安定的な性能を発揮するヒートポンプシステムを開発すること。
- 背景/解決すべき課題：月面では、周囲環境が電子機器の設計許容温度以上の高温となる場合もあり、従来の熱輸送方式であるヒートパイプや単相流体ループなどでは、放熱面から周囲環境への放熱が困難となり、電子機器の高温化や放熱面パネルの質量・体積増加などの熱設計上の課題がある。また、高温環境下で小型軽量に排熱要求を成立させるためには、機器排熱を惑星環境温度以上に昇温して放熱面に熱輸送を行い、周囲環境へ高効率で放熱可能な熱制御技術の実現が必要である。

【共同研究における目標】

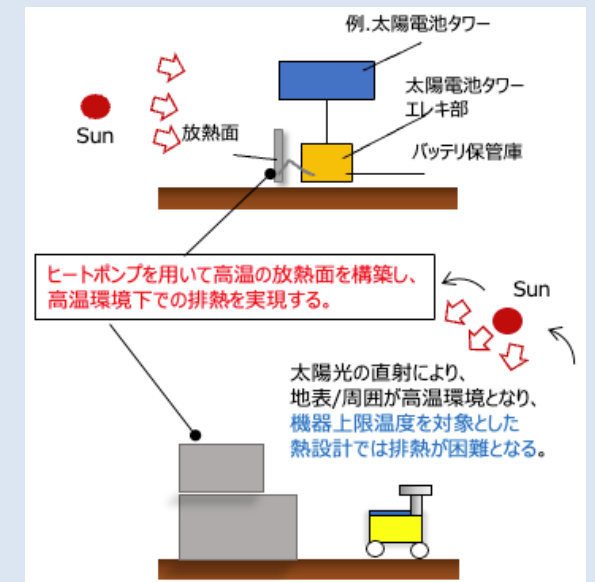
月面環境(昼間)の温度下にて安定的に動作する機構・制御システムの確立に向けて、本研究が目指すヒートポンプシステムの性能目標は下記の通り。

- 放熱能力:3kW級
- 受熱温度:30~50℃、放熱温度:100℃以上
- 成績計数:COP 2.0以上

RFP 13の研究終了時点では、重力に依存しない特性評価の検証方針や宇宙環境で使用可能な圧縮機構成検討を行い、上記の性能目標を実現するヒートポンプシステムの成立性検討及び要素的な試験を踏まえ、システム実現に必要な技術課題を明確にすることを目標とする。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】 特になし



ヒートポンプを用いた熱制御が効果的な課題の例

【課題概要】

ゲームチェンジャー型／次世代エネルギー領域

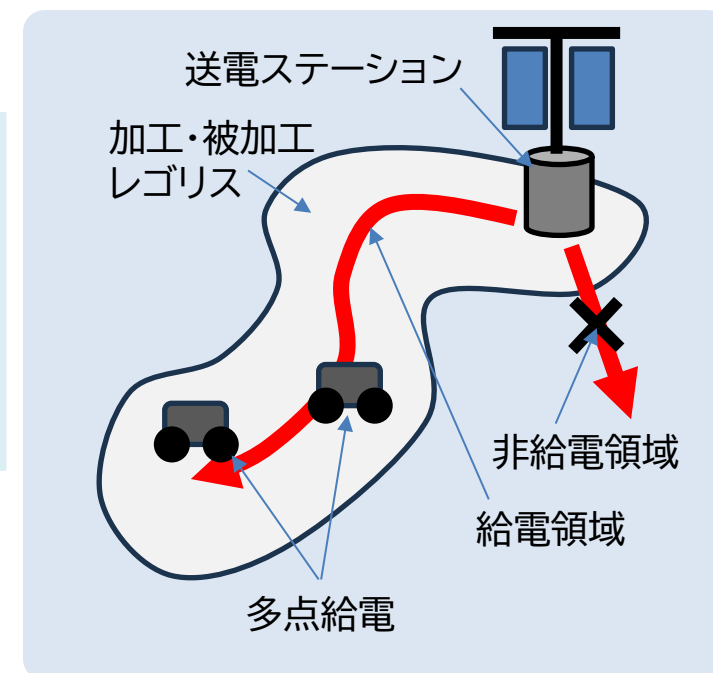
- 最終的な目標:月面現地リソースを最大限活用した電界平面波送電システムを構想し、試作実証すること。
- 背景/解決すべき課題:月面エネルギーインフラの開発において送電効率と距離を両立した無線送電技術が求められる。また、地球からの輸送リソースの削減も重要である。このため、レゴリス(月面塵)を非加工のまま伝送媒体として送電が可能な電界平面波送電技術を求める。本技術の応用可能範囲の机上検討を行い、スケールモデル(超小型ローバ等)を月面実装を想定し試作検討する。

【共同研究における目標】

- 月面ローバ等への給電を目的として、最終目標を**数百W級・100m級の送電**として机上検討する。レゴリスの加工・送電帯等専用インフラの採用による距離・効率向上を評価し、システムリソースのトレードオフを行い、多点給電の可能性も評価する。
- スケールモデルとして**数W級・1m級の送電システムを試作**し、評価する。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／12か月以内

【留意事項】 特になし



【課題概要】

ゲームチェンジャー型／次世代エネルギー領域

- 最終的な目標:レゴリス粒子(月面塵)が飛散する月面の船外環境において、高信頼性、高効率を実現し、繰り返し結合・分離が可能な電界給電向けコネクタを中心とした送電技術を机上検討・トレードオフ・試作により研究する。
- 背景/解決すべき課題:本技術はレゴリスの飛散する環境下で電極を短絡せずに結合させるため、電界非接触給電方式を考えた場合に解決すべき課題として、無人ローバへの半自律的な結合が可能である設計を示すことと、レゴリスによる摩耗劣化の評価・軽減を実現することとする。

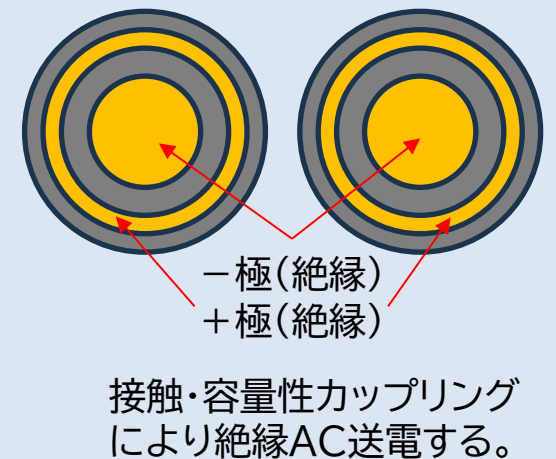
【共同研究における目標】

- 月面ローバ等への給電を目的として、最終的には数百W級の送電が見込める電界結合方式の送電コネクタ・ケーブル・送電方式を机上検討・トレードオフ・試作により研究すること。
- 本研究においては数十W級を想定し接続位置角度ずれが許容できるコネクタ形状と送電方式の設計・試作を行う。試作するコネクタはローバへの半自律的結合を想定する。
- レゴリスの付着した状態で結合・分離を繰り返した際の劣化を評価し、軽減する。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／12か月以内

【留意事項】 特になし

電界給電送電技術イメージ



【課題概要】

ゲームチェンジャー型／次世代エネルギー領域

- 最終的な目標：多種多様な電磁ノイズに応じた吸収性能を試作を介さずにチューニングできる技術を用いた電波吸収体の開発
- 背景/解決すべき課題：マイクロ波による無線給電や電波天文観測など、GHz帯の利用においてノイズの制御は非常に重要である。これまではニーズに合わせた個別の設計及び試作並びに測定の実行を行って開発を行ってきたが、これは開発期間とコストが膨大となる原因である。そこでノイズ源や伝播経路を模擬する配線やモデルを用いたデータの学習により、試作を介さずにノイズ対策効果を推定する回帰器を構築し、最適な実装条件を探索するシステムを研究する。

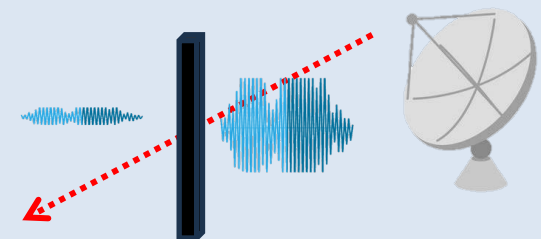
【共同研究における目標】

- カーボン材料をベースとしたフィルタ特性(周波数に対する吸収特性)をチューニング可能な電波吸収体を研究・開発する。
- 材料の等価電磁界モデル、フィルタ特性の制御等について検討し、目的に合わせた実装に対して、試作を介さずにノイズ対策効果を推定するため回帰器の検討を行う。
- これにより「帯域:30-180 GHz、吸収性能:20 dB、厚さ:5 mm 以下、密度:0.2 g/cm³」を目標性能とした試作を1年目に行う。
- 2年目以降は回帰器の性能を向上させるとともに、宇宙環境耐性を有する電波吸収体を開発する。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】JAXAの所有する真空チャンバ(温度制御範囲:-150℃～120℃)が利用できる。

ノイズを吸収



- 30～180 GHz
- 吸収性能 20dB
- 厚さ5mm以下
- 密度:0.2 g/cm³

【課題概要】

ゲームチェンジ型／次世代モビリティ領域

- ・ **最終的な目標:**国際宇宙探査シナリオ(案)にある推薬生成プラントや月面拠点建設におけるレゴリスを自動掘削する建設機械(数トンクラス)を実現する。
- ・ **背景/解決すべき課題:**レゴリスを自動掘削する建設機械の実現のため、地上で月面の1/6重力下と同等の振る舞いをする大型の実機試験機の開発と、1/6重力に対応する自動掘削制御技術の開発が必要である。

【共同研究における目標】

(1)地上で1/6重力と同等の振る舞いをする大型の実機試験機の開発

- ・ 試験機の受ける掘削反力が、月面上を想定した場合と同等となるような大型の実機試験機を開発する。(使用する機械・電気部品は地上用部品を使用する)
- ・ 掘削対象は月面想定を土砂とし、1G環境下の土砂を掘削するテストフィールド。(比重が1/6の土砂を検討して掘削試験しなくてもよい)

(2)大型の実機試験機を使った1/6重力に対応する自動掘削制御技術の開発

- ・ 掘削反力による機械の状態やアクチュエータの負荷をリアルタイムでフィードバックした掘削制御技術により地上と同程度の掘削能力を達成する。



月面推薬生成プラントの建設機械

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】数トンクラスの建設機械に繋がる大型の実機試験機(数百キロ以上)とテストフィールドを準備できること

【課題概要】

ゲームチェンジ型／次世代モビリティ領域

- ・ **最終的な目標:**国際宇宙探査シナリオ(案)にある推薬生成プラントや月面拠点建設におけるレゴリスを自動掘削する建設機械(数トンクラス)を実現する。
- ・ **背景/解決すべき課題:**2.0t積の運搬機に10分程度で積込みするには1回で200kg程度のレゴリスを掘削する必要があり、月面建機に求められるアクチュエータとしては油圧を使わないで5～10kNm程度以上の負荷に耐える必要がある。

【共同研究における目標】

真空環境下で使用可能かつ掘削の負荷に耐えうる電動アクチュエータ

- ・ 電動(油圧を使わない)で、許容不可トルクが高いアクチュエータ
- ・ 高負荷対応(許容負荷トルクが5～10kNm程度以上)
- ・ 高出力密度(高トルク出力/質量)のアクチュエータ
- ・ 真空対応(グリスや個体潤滑、アウトガスの少ない素材等)
- ・ 宇宙放射線対応(素材や潤滑剤)
- ・ 使用温度範囲(-170℃～+110℃)の拡大(グリスや個体潤滑も含む)

※上記を実現するための解析・シミュレーションと試作機の試験評価を実施

※ヒータ搭載により温度条件を緩和した上、グリス等の液体潤滑や個体潤滑等を用いることで、高負荷な環境における長寿命化や極低温を含む幅広い温度にて使用できる小型アクチュエータを実現



月面推薬生成プラントの建設機械

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】技術成立の実現性を高めるため、潤滑剤メーカーとの共同提案が望ましい。

【課題概要】

ゲームチェンジャー型／次世代モビリティ領域

- 最終的な目標: 次世代モビリティアーキテクチャ領域における、高精度で安全な自動・自律運転システムのためのアクティブセンシング技術の1つである、距離および速度測定技術の1つであるコヒーレントLiDARを実現するための要素技術として光集積回路を開発する。
- 背景/解決すべき課題: コヒーレントLiDARは現在広く普及している直接検出方式(ToF方式)に対して、太陽光の影響を受けない他、距離に加えて速度の測定が可能であるという優れた特徴を持つが、レーザの周波数ノイズによる測定距離の制限(コヒーレンス長)があることに加えて、複雑な光学回路が必要であるために普及していない。近年の研究でレーザの周波数ノイズについてはデジタル処理によって解決できる。そこで本研究では、複雑な光学回路について光集積回路として1チップ化することで解決をはかる。

【共同研究における目標】

多くのコヒーレントLiDARでは、レーザの周波数ノイズによる測定距離制限に対して、レーザの改良によって解決をはかっている。しかし、この方法はLiDARがレーザに依存してしまうため、LiDARの仕様に応じてレーザを開発する必要がある。しかし、近年の光通信技術を応用して位相ノイズをデジタル信号処理で解決するデジタルコヒーレント方式方法が提案されている。本研究では、耐放射線性を要求される他、さまざまな距離および測定物に対してLiDARが設計できる汎用性を確保するため、デジタルコヒーレント方式を前提としている。

(1) 光集積回路の製作

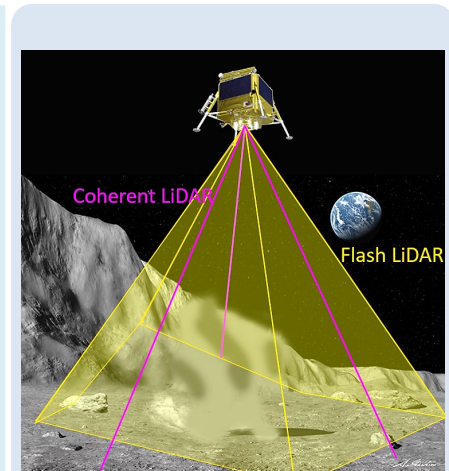
本研究では、コヒーレントLiDARの普及および搭載化の壁となっている、光学回路が複雑であるという問題に対して、デジタルコヒーレント方式を前提とした光集積回路を製作することを目標とする。製作範囲は、送信レーザを除き、送信光変調器から主搬送波と副搬送波のI/Q信号を取り出すO/E変換器までの光及び光電変換回路一式である。レーザは光通信で使用されている1550nm帯、変調信号は25GHz帯を使用する。

(2) 光集積回路の評価

製作した光集積回路について、送信レーザへの変調特性および挿入損失などの測定、送信信号を折り返して受信側へ入力した信号について、主搬送波/副搬送波の分離およびそれらのO/E変換特性について詳細に測定して評価する。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】JAXAでは搭載化に関する知見の提供および評価の一部を担当する。



コヒーレントLiDARとフラッシュLiDARの協調動作による高精度着陸

【課題概要】

ゲームチェンジ型／アセンブリ＆マニファクチャリング領域

- ・ **最終的な目標:**宇宙・月面での適用を目指したフレキシブルな空間連結技術の確立を目指して、極めて限られた人的施工環境においても展開・設置可能な技術を確認する。
- ・ **背景/解決すべき課題:**月面等において初期開発の段階では、人的環境や設置に関わるインフラ環境が極めて限定的な状況が想定される。また、施工に関わる専門的な人材を現場に確保する事は困難である。そのような環境下における構造物の施工や設置の実現に向けては宇宙での使用にて必要な気密性・安全性の確保が必須の条件となり、これらを解決する技術の確立が望まれる。

【共同研究における目標】

- ・ 宇宙空間・月面などでの使用において必要な気密性・安全性の確保に向けた要素技術を、複数の素材の適用などの新たなアプローチを用いて確立する。
- ・ 月面での拠点構築に適用可能な構造物の構築において重要となる下記の技術を確認する。
 - 建築・移動空間を連結に際して、設置精度に一定の公差があっても角度や距離を調整できる機構
 - 膜材やファスナー材など従来建築用途で用いられていない要素技術を複合的に活用し、宇宙での使用を可能とする
 - 拡張性や互換性を担保しつつ、安全性と簡便な施工性を兼ね備えた連結機構を確認する
 - 宇宙空間での適用を目指した実証試験を行い、技術へのフィードバックを行う。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】宇宙実証に向けた適切な要素抽出と枠組みの準備を並行して行う



【課題概要】

ゲームチェンジ型／ハビテーション領域

- ・**最終的な目標：**月・火星表面等の 低重力環境での有人活動において、船外活動を通じて船内に持ち込まれるレゴリス(表層土壌)の浮遊量をモニタリングし、検知した船内のレゴリスを集塵するための技術、微小粒子蓄積時の環境評価手法の確立が必要である。
- ・**背景/解決すべき課題：**月・火星の表層土壌であるレゴリスは、微小重力下では舞い上がりやすく、国際探査特有の環境影響や機器損傷を与える大きな課題のひとつである。レゴリスに関する影響や安全対策は、アポロミッションから得られた知見にとどまっており、月面拠点構築および居住空間構築のために獲得が必須な技術である。

【共同研究における目標】

本研究における達成目標、研究終了時点で求める成果

- a) 船内・拠点内の浮遊量をモニタリングできるシステムの検討・開発
- b) 船内・拠点内に持ち込まれたレゴリスへの集塵・除塵技術の検討・開発

を総合的な対応課題として検討し、有人与圧ローバや月面拠点におけるレゴリスの課題解決に取り組む。

【研究資金／期間】総額10,000千円以下／24か月以内

【留意事項】 特になし



アポロ17号の船外宇宙服の月レゴリスの付着
(JAXA宇宙教育センター 月面の環境より)

【課題概要】

- 従来の枠組みに捉われない自由な発想に基づく、将来の宇宙探査及び新産業の創出につながるシーズベースの挑戦的な研究を対象とします。
- 具体的な計画や成果予測が現時点で成熟段階に至っていなくとも、提案技術や研究が実現した際に新たな技術分野や市場を創成しうる期待値を重視します。
- 「挑戦すること」や「新しく試みること」に価値を置き、提案段階で具体的な計画がなくとも、提案者のビジョンや創意工夫を尊重し、実現可能性を高めるための支援を行います。
- 基礎研究・応用研究・実証研究の各段階に応じて幅広く歓迎し、技術領域における重み付けについても柔軟に対応します。事業分野や技術裾野の拡大に努め、提案者と共に新たな可能性を開拓していきます。

【共同研究における目標】

従来の枠組みに捉われない新しい研究を推進し、将来の宇宙探査および新産業の創出に挑戦する提案段階で具体的な計画や成果予測が成熟段階に至っていなくとも、提案された技術や研究が実現した際に、新たな技術分野や市場を創成す可能性があると評価されるものを優先して取り組む

【研究資金／期間】 総額3,000千円以下／12か月以内

【留意事項】 特になし