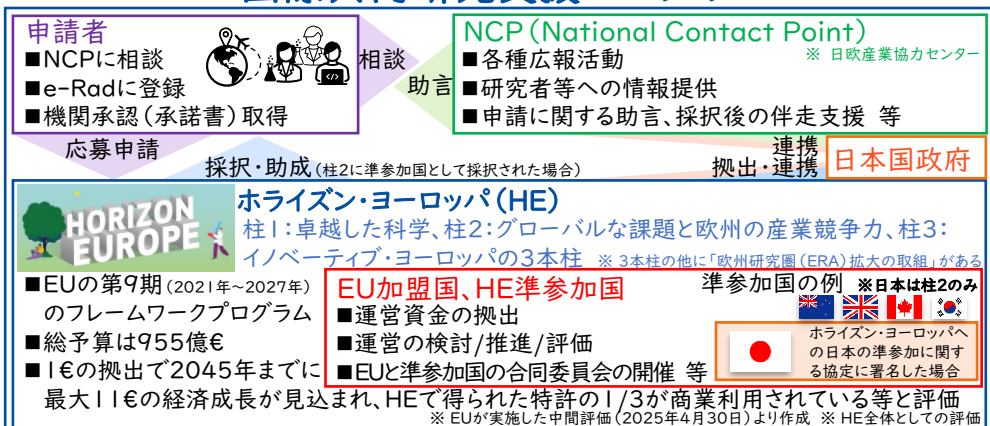


# ホライズン・ヨーロッパ(Horizon Europe)

本プログラムについて周知・応募の御検討を御願ひしたい

日本政府と欧州委員会の代表は、2025年12月にホライズン・ヨーロッパへの日本の準参加に関する協定について実質合意。  
日欧双方にて、署名に向けて必要な作業を実施中。

## EUが実施する研究・イノベーション分野の 国際共同研究支援プログラム



## プログラム

- 共同プロジェクトは、EU加盟国1機関+EU加盟国又は準参加国機関の少なくとも3カ国の3つの組織が参加した国際共同研究チームを支援
- ワークプログラムにおいて公募予定情報を公表 ※ 研究者個人、単独のチームとして提案するプロジェクトもある
- 柱2は基礎から実証まで、6分野を支援  
※ ①健康、②文化、創造性、包摂的な社会、③社会のための市民の安全、④デジタル、産業、宇宙、⑤気候、エネルギー、モビリティ、⑥食料、バイオエコノミー、資源、農業、環境

## 準参加国としての参加

- プロジェクトコーディネーター (CO) または共同研究者として応募可能
- EU加盟国及び準参加国のみに認められる分野への応募も可能
- 研究費を受給可能 (間接経費あり)

## 第3国としての参加 (従来の参加)

- 全ての柱に応募可能
- 共同研究者として応募可能
- HEから研究費助成は受けられない ※ 例外規定あり

## 応募方法

※ 主な流れ

### 応募準備

- 応募を検討する段階でNCPに相談 ※ 参加形態を問わず相談 (応募如何に関わらずNCPへの事前登録を推奨)
- ワークプログラム (公募テーマ) より申請先を検討・選択
- コンソーシアムを形成

### 応募申請

- 機関承認 (承諾書) を取得し、e-Radに登録 ※ 参加形態を問わず登録
- HEのシステムから提出
- CO 提案書の主要部分を作成・提出

※ 2026年・2027年予算に紐づく公募について、準参加国として応募可能

### 審査

1段階審査: 約3~5か月

- 1段階評価型公募の場合full project proposal審査のみ
- 2段階評価型公募の場合concept note審査通過のみがfull project proposalを提出し、審査を受ける

### 契約手続き

約3か月

- EUと契約手続き (法人登録審査、管理者設定等)
- CO 合意書準備、コンソーシアム内の資金配賦プロジェクト全体管理

※ 2026年中に協定署名が実現しなかった場合、準参加国として応募していた案件は不採択となる可能性あり

### 研究開始

- 成果物、成果報告書、財務報告書等の提出

## NCPによる支援

- NCPではHEへの応募手順や公募テーマ等に関する説明会等を実施
- HEへの応募を検討する可能性のある研究者及び所属機関は必ず説明会へご参加ください

説明会等  
イベント情報  
はこちら



## 日本の準参加の意義

※ 柱2のみ

- 欧州域内の世界的研究者とのネットワークを活用した多国間共同プロジェクトへ参画可能
- 標準を得意とする欧州のプレイヤーと研究初期から国際標準化に向けた議論が可能
- 量子やAI、通信、宇宙等の機微技術分野の共同研究が可能

## 日本機関の参加例

- これまで第3国として、173の日本の機関 (大学、研究機関、企業等のべ数) が138のプロジェクトに参加 ※ 2025年12月時点
- EU加盟国、準参加国に拠点を置く企業は準参加国としての参画例もある
- 準参加国参加の例: XSCAPE AIを活用し、重機の自律性・安全性・環境性能の向上を目指す
- 2024年~2028年、総予算約8百万€, 11機関が参画
- 準参加機関として、日系グループ企業のTOSHIBA EUROPE LIMITED (英国、約90万€助成)、KOMATSU FOREST AB (スウェーデン、約30万€助成) が参画

Topic Code : HORIZON-CL4-2024-DIGITAL-EMERGING-01-03

## HEの情報

HE  
ウェブサイト  
(英語)  
Horizon Europe



HE  
Work  
Programme  
(英語)



NCP  
ウェブサイト  
(日本語)



# ホライズン・ヨーロッパ(Horizon Europe)への日本機関の参加例

## SELFY プロジェクト

### プロジェクト名

SELF assessment, protection & healing tools for a trustworthy and resilient CCAM (SELFY)

- 公募課題番号: HORIZON-CL5-2021-D6-01-04 (RIA)
- Pillar 2 分野: Cluster 5 Climate, Energy and Mobility
- Grant agreement ID: 101069748

### 実施期間

- 2022年6月1日～2025年5月31日

### 参加機関

- コーディネーター: FUNDACIO EURECAT (スペイン)
  - パートナー: 国立大学法人 岡山大学 (日本)
- ※スペイン、フランス、ドイツ、オーストリア、オランダ、トルコ、日本、オーストラリアから全14機関が参加

### 概要

#### 【プロジェクトの目的】

SELFY プロジェクトは、協調型ソリューションから構成されるツールボックスを開発し、協調型・接続型・自動運転モビリティ(CCAM)分野におけるレジリエンスの向上を目的としている。本プロジェクトでは、アルゴリズムや技術に関する研究開発を行い、異なるデータが共有される環境においても、CCAMのレジリエンスを高め、データのセキュリティおよびプライバシーを確保するための一連のツールを構築した。また、SELFYの主な目標は、CCAM車両やモビリティシステム・サービスの安全かつセキュアな運用を促進し、信頼性の向上とエンドユーザーによるCCAMソリューションの普及を後押しすることであった。[\(欧州委員会CORDISページ\)](#)

#### 【岡山大学の役割】

岡山大学のSELFYチームは、CCAMシステムの堅牢性、特に暗号技術の性能レベルを評価するために提案された検証・妥当性確認(Verification and Validation: V&V)手法についてフィードバックを提供した。また、設計段階および実行時の検証を実施し、CCAMシステムのモデルや実装における脆弱なポイントを評価することで、組込み暗号システムの実際の堅牢性を明らかにした。さらに、岡山大学チームは、CCAMシステムに適した軽量な耐量子／従来型暗号アルゴリズムの特定プロセスにも参画した。[\(プロジェクトページ\)](#)

### 成果

#### 【成果物、公表資料、メディア】

- データセット、マイクロデータ(2)  
※例: マルチエージェント状況認識データベース、フィールド運用試験データセット等
- 文書、報告書(15)
- デモンストレーターに係る報告書(3)

#### 【学術出版物】

- 会議録/プロシーディングス(20)
- 査読付き論文(7)

## CONVERGING プロジェクト

### プロジェクト名

Social industrial collaborative environments integrating AI, Big Data and Robotics for smart manufacturing (CONVERGING)

- 公募課題番号: HORIZON-CL4-2021-TWIN-TRANSITION-01-01(IA)
- Pillar 2 分野: Cluster 4 Digital, Industry and Space
- Grant agreement ID: 101058521

### 実施期間

- 2022年9月1日～2026年8月31日

### 参加機関

- コーディネーター: パトラス大学(ギリシャ)
  - パートナー: カワダロボティクス株式会社(日本)
- ※ギリシャ、スペイン、イタリア、ドイツ、イスラエル、ルクセンブルグ、フィンランド、英国から17機関が参加

### 概要

#### 【プロジェクトの目的】

世界経済は危機に直面し、資源不足も深刻化している。このような突発的かつ深刻な変化は、競争が激しく危険性の高い市場環境を生み出している。こうした厳しい状況の中で、製造業は時代の変化に適応するため、革新的な技術、戦略、発想を取り入れる必要がある。EU資金によるCONVERGINGプロジェクトは、革新的で適応性の高い生産システムを提供することで、企業を支援する。このシステムは、AIベースの認知機能、ビッグデータ、デジタルツイン、リアルタイム統合などの技術を活用する。これらの技術を組み合わせることで、人間の作業者とAIシステムとの間に、これまでにない高いレベルの協調性と適応性が実現される。さらに、本システムは、生産ライン全体にわたる効率的なAI制御、評価、モニタリングを可能にする。[\(欧州委員会CORDISページ\)](#)

#### 【カワダロボティクス株式会社の役割】

CONVERGINGプロジェクトの枠組みの中で、同社は、配線作業を含む家電製品の組立工程における人とロボットの協働作業を対象としたアプリケーションの開発・実証を担当している。他のパートナーが研究する知能化・協調型技術と連携することで、作業環境や人の動きに応じてロボットの行動やタスクを柔軟に適応させるAIベースの生産システムの実現を目指している。これにより、将来的な人手不足への対応や、複雑かつ反復的な組立作業における生産性・柔軟性の向上に貢献することが期待されている。

### 成果

#### 【成果物】

- 人間との協同作業でロボットの行動・タスクを環境に自動的に合わせられるAI生産システム(1)

#### 【学術出版物】

- 会議録/プロシーディングス(13)
- 査読付き論文(9)
- 書籍(1)