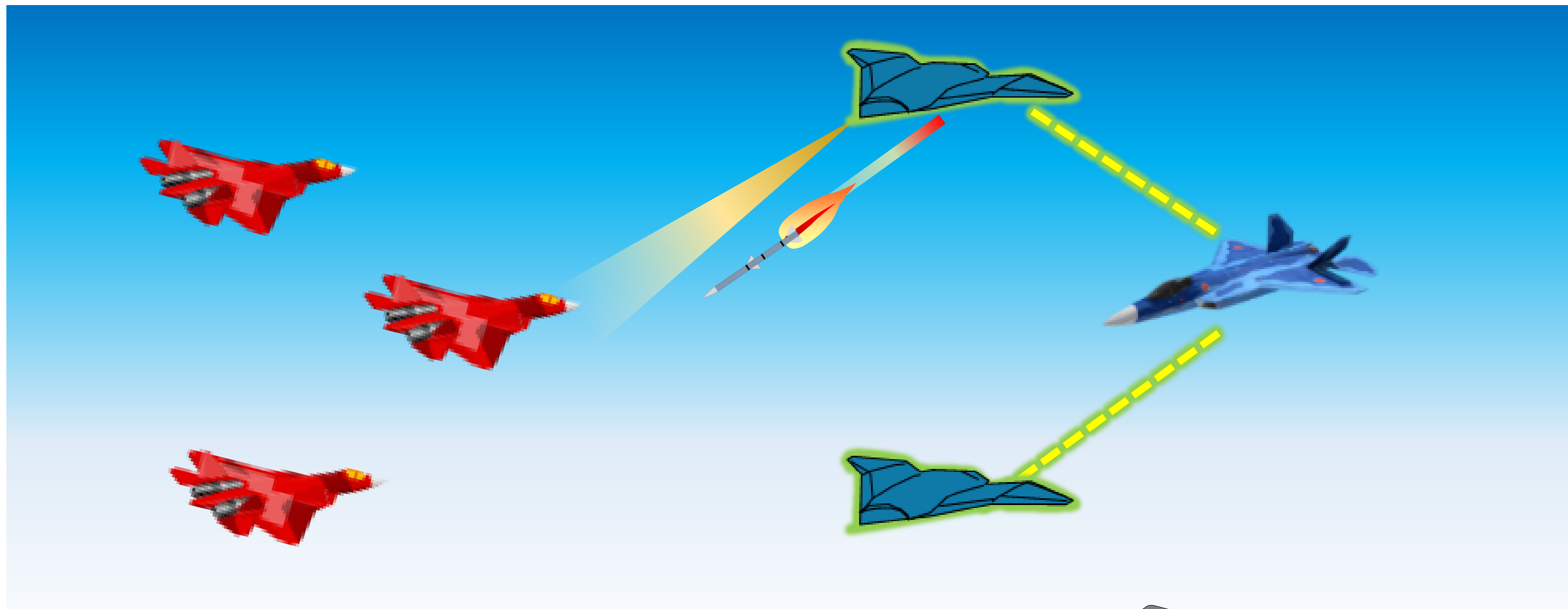


# 遠隔操作型支援機技術の研究

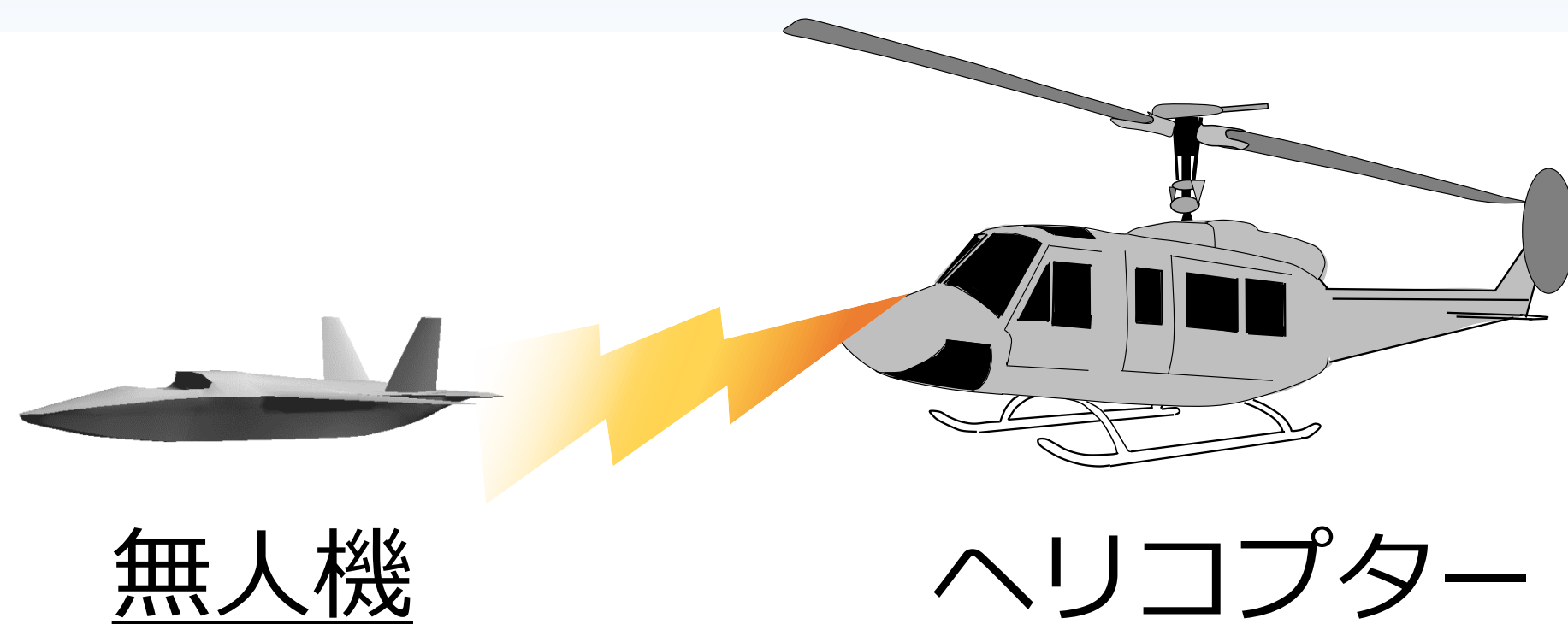
## 研究の概要

有人戦闘機の支援を行う無人機を実現するために不可欠な技術課題（戦術飛行制御技術、遠隔操作技術）に取り組む



## 取組 - 飛行試験 -

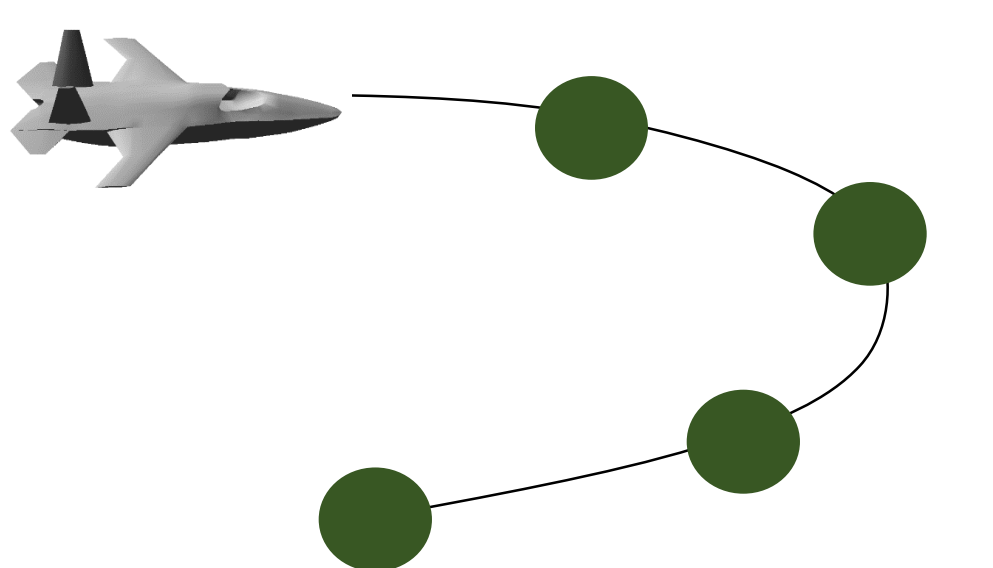
有人戦闘機を模擬したヘリコプターから無人機の管制を行い、下記の技術の達成について確認



### 戦術飛行制御技術

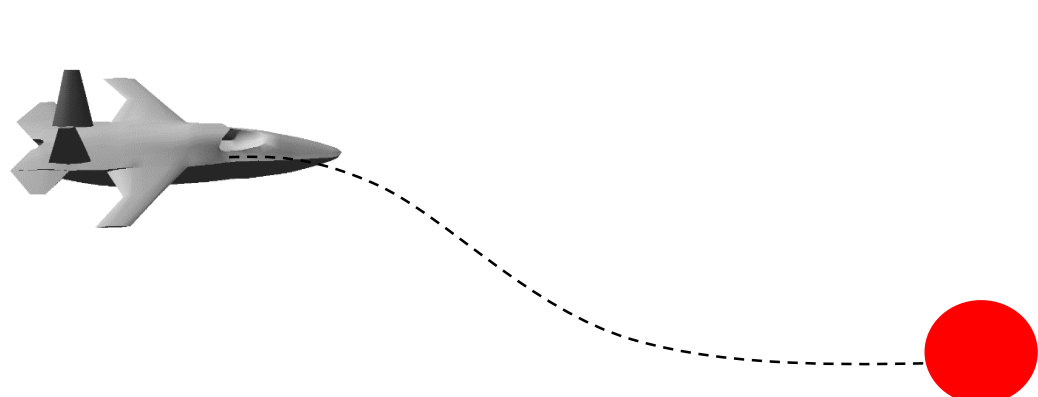
状況を考慮した柔軟な飛行経路の生成等により空対空戦闘固有の機動及び編隊飛行等の協調行動を実現

#### 従来手法



経由するウェイポイントの設定が必要であり、状況の変化に対応した機動が困難

#### 本研究



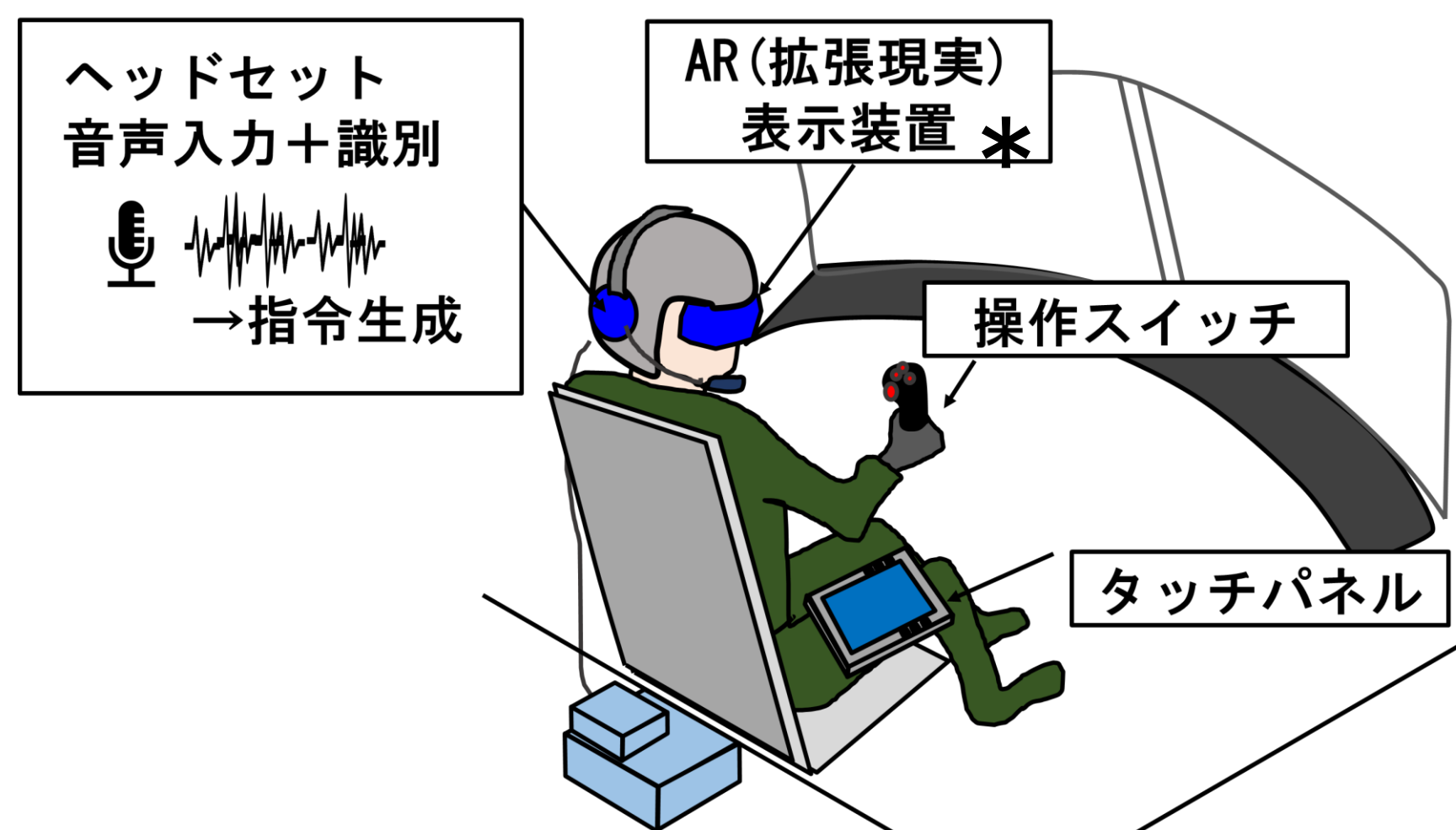
指定した位置や方位等に向かう最適な経路を生成するため状況の変化に応じた複雑な機動が可能

### 遠隔操作技術

各種デバイスを使った

- ・ 情報提示による無人機の状態等の把握
- ・ 無人機への指令

により有人機からの遠隔操作を実現



\*肉眼で見える視界に映像等を重ね合わせた表示

## 研究計画

システム設計

細部設計

飛行試験

有人戦闘機の支援を行う無人機に必要な技術を獲得