

ロジックモデル(UUV管制技術に関する研究)

【事業の概要】

実海面での試験を通じ、段階的にUUV(※1)関連技術の成熟を図るため、実海面における試験運用に供し得る基本性能を有した管制型試験UUVを取得し、ソーナー(※2)関連技術、位置管制技術及び航行関連技術の運用上の知見の獲得を図る。

※1UUV:無人水中航走体、※2ソーナー:音波を使用して目標を探知する機器

現状・課題

諸外国による海上戦力の増大、近代化に対抗するためには、無人装備を利用した海面下の不可視な領域を利用した非対称な戦いが有効であり、UUVは、このための最適な装備として期待されている。将来、UUVを運用することで我が国周辺国の数的な優勢に対抗するには、ソーナー関連技術に関する性能、UUVを位置管制する技術及び航行関連技術に関する性能の獲得を通じてUUVの試験運用態勢を確立し、将来の本格的な運用に向けた基盤を段階的に構築することが求められる。よって、本研究が必要である。



<研究開発実施線表>



総合評価

本事業を実施することにより、各種技術の確立が見込まれる。これらの成果については、研究試作及び所内試験により検証し、これらの検証結果が得られた場合には、水中領域における対処能力の強化及び技術競争の激しいこの分野での技術的優越の確保を図ることができ、その結果、我が国の技術力の強化に資することが見込まれる。これらは自衛隊のニーズに合致した高度な防衛装備品を創製するための極めて重要な成果であり、最終的に政策目標である我が国自身の防衛体制の強化につながるものであると評価できる。

以上の点から、本事業は平成31年度以降に係る防衛計画の大綱及び中期防衛力整備計画(平成31年度～平成35年度)に記載された技術基盤の強化に資する研究であり、また、政策体系上の位置付けも一致しており、いずれの政策評価の観点からも本研究に着手することは妥当であると判断する。