

# ロジックモデル(無人戦闘車両システムの研究)

## 【事業の概要】

無人機群による着上陸侵攻等に対処するために、不整地における戦闘型装軌車両の自律走行技術及び運用者に対して敵の脅威に応じた各無人機への火力配分の提案等を可能とする無人機運用支援技術を確立する。また、AI技術等の精度向上等のために、実環境におけるデータ取得時に発生しなかった条件等を模擬し、学習に必要なデータ取得を補完可能な高精度シミュレータを構築する。

**現状・課題** 諸外国において陸上無人機の研究開発が進展しており、早期の装備化の実現が予測されるが、こうした陸上無人機へ有人機だけで対応することは人的損耗での不均衡が発生することから我が国においても一刻も早く、陸上無人機を装備化する必要がある。しかしながら、現状、戦闘用の陸上無人機は存在していないため、将来想定される着上陸侵攻等での戦闘に対処可能な無人戦闘車両システムを早急に実現する必要がある。



**<研究開発実施線表>**

年度	5	6	7	8	9	10	
実施内容		本事業 (研究試作)				所内試験	

**総合評価**

無人機群による着上陸侵攻等の対処において、現状では戦闘用の陸上無人機は存在していないため、不整地における無人戦闘型装軌車両の自律走行及び各無人機への火力配分の提案等を可能とする無人機運用支援に関する研究に早急に着手する必要がある。

また、先行研究における環境認識技術や仮想試作構築技術等を十分活用するとともに、現在実施中の研究の成果を取り込むことにより、研究開発の効率化による早期装備化が期待できるため、本事業に着手することは妥当であると判断する。