

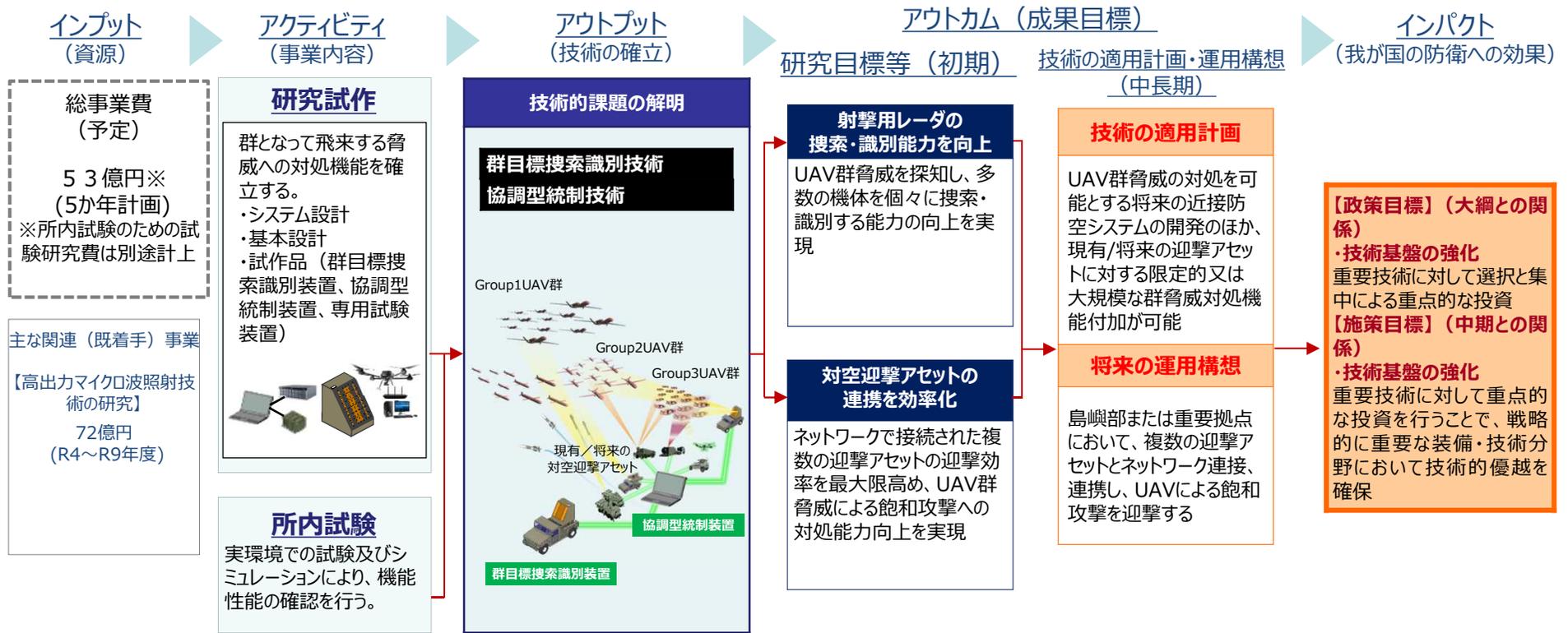
ロジックモデル（協調型誘導システムの研究）

【事業の概要】

多数機の群を成して飛来するUAV（※）に有効に対処するため、協調型統制装置等を研究試作し、広い範囲に多数存在するUAVを捜索し、個々に追尾・識別する群目標捜索識別技術、ネットワーク接続された迎撃アセットが取得した目標情報を速やかに共有・統合するとともに、射撃効果や費用対効果、リソースを考慮して最適な配分で対処目標を割り当てる協調型統制技術を確立する。

※ UAV（Unmanned Aerial Vehicle）：無人航空機

現状・課題 近年、UAVを用いて偵察や攻撃、電子妨害等が行われる事案が現実のものとなっている。また、これらのUAVをより複雑かつ高度に群制御する研究開発も盛んに行われており、従来の技術では対処困難な飽和攻撃の蓋然性が高まっている。このような新たな脅威に対する効果的な対処能力を獲得することは喫緊の課題である。



							総合評価	
年度	5	6	7	8	9	10		
実施内容	本事業 (研究試作)					所内試験	UAV群脅威の迎撃に必要な射撃用レーダの捜索・識別能力の向上について、その必要性は理解できるとともに、ネットワーク接続された迎撃アセットの連携強化により、UAV群脅威による飽和攻撃への対処能力向上が期待できる。 また、既存の装備品及び民品品を活用してコストの削減と汎用性を確保するとともに、将来の装備品への拡張性を確保することで研究開発の効率化を図っていることから、本事業に着手することは妥当であると判断する。	