

「小型無人機の自律制御・分散制御技術」の研究開発の進め方について

- 研究開発ビジョン（第一次）において支援対象技術として定めた「小型無人機の自律制御・分散制御技術」については、JSTにおいて、**制御アルゴリズム（ソフトウェア）の開発を中心に**自律制御・分散制御を可能とする小型無人機等の要素技術開発を進めている。
- 他方、この制御技術をスムーズに社会実装に繋げるためには、次のフェーズとして、**ハードウェア部の開発を中心にした要素技術開発及び機体システムとしての開発実証**が必要であり、研究開発ビジョン（第一次）における当該技術の研究開発を強化・加速するべく、今後、NEDOにおいて実施していく予定。
- この際、**JSTとNEDOの間での連携・橋渡しが重要なカギ**。このため、まずは、**NEDOにおいて本格的な研究開発前のフィジビリティスタディを開始しつつ、協議会等を活用しながら、JSTの開発成果の取り込みを含め、一体的な取組として進めていく。**

