

項目	質問	回答	
53	AI自律化・技術ロードマップ	取得した映像から脅威を自動で識別するAI機能などは搭載されているのでしょうか。	搭載済みです。取得したカメラ映像をもとに、AIで対象を検知し、一定の画素サイズ以上で脅威対象として識別する機能を有しています。AI検知は5～10px程度から開始可能で、安定したAI識別には15～20px程度が必要となります。
54	AI自律化・技術ロードマップ	迎撃ドローンのAI自律化は何を意味するのか、なぜ開発を急ぐ必要があるのか	当社が目指すAI自律化とは、迎撃ドローンが地上レーダーやセンサーから得られる目標情報をもとに、目標付近まで自律的に接近し、最終段階では機体搭載カメラや画像認識技術を活用して目標を追尾・無力化する一連の運用を高度化することを指します。単なる自動飛行ではなく、検知・誘導・追尾・無力化までを既存の防空システムと連携させる、システム統合型の技術開発です。 AI自律化を急ぐ理由は大きく3点あります。 第一に、マニュアル操作への依存を下げるためです。高速で大量に飛来する自爆型ドローンを手動で確実に迎撃するには、操縦技術と訓練が必要です。しかし、各国で大規模に配備する場合、熟練オペレーターを十分に確保することは容易ではありません。AI自律化により、運用者の熟練度に左右されにくい、再現性の高い迎撃システムの構築を目指します。 第二に、電子戦環境への対応です。現代の戦場では、通信妨害やGPS妨害が発生することが前提となりつつあります。そのため、通信や外部測位に過度に依存せず、機体側で目標を認識し、追尾できる自律性が重要になります。こうした技術は、厳しい運用環境での信頼性を高める上で不可欠です。 第三に、海外防衛市場での競争優位を確立するためです。防衛プライムはレーダー、センサー、指揮統制システムに強みを持っていますが、低コストで量産可能な迎撃ドローンを組み合わせることで、C-UAS全体の実効性を高めることができます。当社がAI自律化を備えた迎撃ドローンを早期に実用化できれば、防衛プライムとの連携や各国防衛機関への導入において、重要な差別化要素になると考えています。
55	AI自律化・技術ロードマップ	現状ではマニュアル操作が残る一方で、AI自律化が重要テーマになっています。完全自律化に向けたハードルを教えてください。	現在、約250km/hで飛行するシャヘドに対し、約300km/hの迎撃ドローンで迎撃する設計となっています。 このため、終末誘導段階では迎撃ドローンと目標との相対速度差が小さく、接近するにつれてカメラ視野内での目標の移動量が大きくなります。特に近距離では、シャヘドのわずかな進路変更や機体姿勢変化によって目標が画面外へ出てしまい、追尾を失うリスクがあります。
56	AI自律化・技術ロードマップ	地上レーダーによる中間誘導、ドローン搭載カメラによる終末誘導、自動無力化までのシステム統合等は、現在の段階まで進んでいますか。技術開発ロードマップを教えてください。	中間誘導、終末誘導ともに、最終で、実地でテストをしております。 3か月を目標に、市場にローンチする予定です。
57	AI自律化・技術ロードマップ	無人ボート（USV）から迎撃ドローンを発進させるシステムなど、陸・海・空を統合した無人防衛インフラへの対応方針を教えてください。	無人ボート（USV）から迎撃ドローンを発進させる仕組みは、陸・海・空を統合した無人防衛インフラを構築する上で、重要なテーマの一つです。 特に日本は四方を海に囲まれており、重要インフラ、港湾、沿岸部、離島などを防護する上では、脅威が陸上拠点や都市部に到達する前に、海上・沿岸部で早期に発見し、対処する体制が重要になります。そのため、USVを海上の監視・発進プラットフォームとして活用し、迎撃ドローンを機動的に展開する仕組みは、日本を含む島しょ国・沿岸国にとって大きな意味を持つと考えています。
58	AI自律化・技術ロードマップ	中国製部品が入っているのか、国産化の目途は	防衛用途での展開にあたっては、特定国由来部品への依存を低減し、サプライチェーンの透明性・安定性を高めることが重要だと考えており、機体構造体、固定翼・プロペラ、基板、AI誘導ソフトウェアなど、主要構成要素については、日本国内および欧州域内での内製化・代替調達が目途が立っています。 一方で、高出力かつ軽量の防衛仕様バッテリーについては中国製が多く、ドローン業界全体に共通する重要課題であり、当社としても複数の調達・開発ルートを検討しております。