

代表研究者：沢田健介
研究メンバー：伊藤建一，今田剛，海老澤賢史，佐藤栄一，中村誠，山岸芳夫

【研究目的】

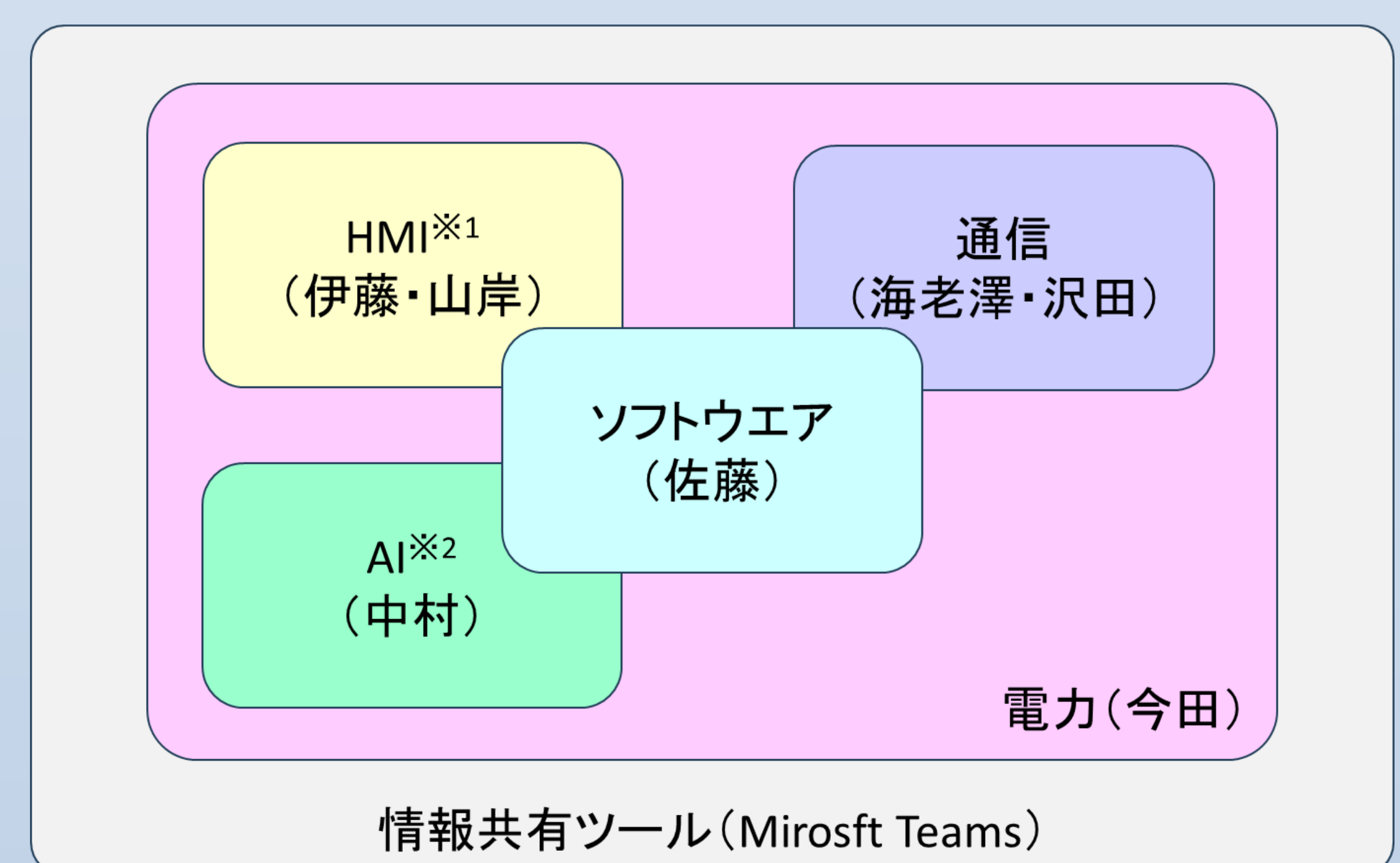
陸海空を移動するあらゆる有人・無人の移動体の運用を省力化し，最終的には全ての移動体の無人自動運用を目指す研究を行うことで，労働力不足と大規模災害への対応に関する社会課題の解決に資すると共に，優れた研究者の素養を持つ学生の獲得を目的とする



【取組内容】

各メンバーはそれぞれの専門領域で深い知識を持っている。本RCSの目的を実現するために，情報・知識を共有し，協力し合う体制を構築した

2024～2025年度の成果
学会発表10件（電子情報通信学会）



※1 Human machine Interface（マンマシンインターフェース）
※2 Artificial Intelligence（人工知能）

【本RCSの展開】

実証実験と効果訴求

- ・ 実証実験による研究成果の効果の確認
- ・ 学会発表による研究成果の対外アピール

STEP
03

～2027

研究対象の決定と研究資金の獲得

- ・ 研究スタート
- ・ 研究対象の決定
- ・ 研究のゴールの設定
- ・ 研究資金の獲得

STEP
01

～2025

基盤技術の研究

- ・ 研究推進
- ・ 成果の確認
- ・ 必要に応じ研究方針のレビューと見直し

STEP
02

～2026

2024年度獲得済の外部研究資金：北陸地域づくり協会
2024～2026年度獲得済の外部研究資金：新潟県建設技術センター
2024～2026年度共同研究：海洋エンジニアリング株式会社
2026年度申請中の外部研究資金：総務省FORWARD
2026年度申請予定の外部研究資金，科研費，ほか

