

# 2018年度 次世代イノベーション創出プロジェクト2020助成事業 達成目標の記入例

本紙は、申請者の皆様により良い申請書を作成していただくための参考資料です。一部しか記載がない上、申請内容によっては本紙記載内容が適切でない場合がございますので、ご注意ください。

## 内容

- |                     |      |
|---------------------|------|
| 1. 記入例Ⅰ（ソフトウェア開発）   | P.2  |
| 2. 記入例Ⅱ（素材開発）       | P.5  |
| 3. 記入例Ⅲ（ハードウェア開発①）  | P.8  |
| 4. 記入例Ⅳ（ハードウェア開発②）  | P.11 |
| 5. 記入例Ⅲ（良くない例とその解説） | P.14 |

## 1. 記入例 I (ソフトウェア開発)

開発物	通訳・ガイドソフト
開発の概要	観光案内所、駅等で画面を見ながら、母国語で会話文を選択すると、相手言語に翻訳(例文通りなら変換のみ)し、音声読み上げます。受け手は、答えを選択し、訪問者の自国語に翻訳して、音声読み上げます。

(1) 達成目標(7の技術的特徴について、開発上の到達目標となる機能目標と数値目標)

期	番号	開発内容	機能目標	数値目標	達成を証明する書類
1	新-1	旅行／観光でのシナリオ・シーンに沿った会話例文(日・英)の選択モジュール	日・英会話例文がスマホ画面上のメニュー選択で可能となること	最低10シナリオ、5シナリオ、合計100以上	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(スマホ画面スクリーンショット)</li> </ul>
	新-2	日・英会話例文の修正・カスタマイズモジュール	選択例文の修正・カスタマイズが、テキスト入力、音声入力の双方のインタフェースでできること。		<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(スマホ画面スクリーンショット)</li> </ul>
	優-1	選択・修正後の会話文の自動翻訳・読み上げモジュール	選択・修正した日・英会話文の双方間の翻訳・読み上げができること	翻訳時間：X秒以内(スマホ上で修正文100例) 翻訳の正答率Y%以上(修正文100例)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(読み上げ音声ファイル)</li> </ul>
	優-2				<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他( )</li> </ul>
2	新-1	シナリオ・シーンでの任意の日・英会話文入力モジュール	シナリオ・シーンにおいて、音声・テキスト両方で任意の日・英会話文の入力が可能となっていること		<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(スマホ画面スクリーンショット)</li> </ul>
	新-2				<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他( )</li> </ul>
	優-1	シナリオ・シーンでの任意の日・英会話文の自動翻訳・読み上げモジュール	任意入力した日・英会話文の双方間の翻訳・読み上げができること	翻訳時間：Z秒以内(スマホ上で任意文100例) 翻訳の正答率W%以上(任意文100例)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(読み上げ音声ファイル)</li> </ul>
	優-2				<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他( )</li> </ul>
3	新-1	中国語での、シナリオ・シーンでの会話文選択・修正モジュール	中国語会話文がスマホで選択・修正(テキスト・音声)が可能となること。	最低10シナリオ、5シナリオ、合計100以上	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(スマホ画面スクリーンショット)</li> </ul>
	新-2	シナリオ・シーンでの、中国語による任意の会話文入力モジュール	シナリオ・シーンにおいて、音声・テキスト両方で任意の中国語会話文の入力が可能となっていること。		<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(スマホ画面スクリーンショット)</li> </ul>
	優-1	選択・修正後の会話原文の自動翻訳・読み上げモジュール	選択・修正した日・中会話文の双方間の翻訳・読み上げができること	翻訳時間：P秒以内(スマホ上で修正文100例) 翻訳の正答率Q%以上(修正文100例)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(読み上げ音声ファイル)</li> </ul>
	優-2	シナリオ・シーンでの任意の会話文の自動翻訳・読み上げモジュール	任意入力した日・中会話文の双方間の翻訳・読み上げができること	翻訳時間：R秒以内(スマホ上で任意文100例) 翻訳の正答率S%以上(任意文100例)	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書</li> <li>● その他(読み上げ音声ファイル)</li> </ul>
本研究開発全体の完了を証明するもの(申請テーマの開発終了を証明するもの)					<ul style="list-style-type: none"> <li>● 仕様書(必須)</li> <li>● 設計書</li> <li>● 試験報告書(必須)</li> <li>● その他(ソースコード(確認後返却))</li> </ul>

(2) 達成目標の設定根拠

期	番号	設定根拠
1	新-1	英会話例文は、市販の旅行ガイド、外国語会話ガイド等と比較して、10シナリオ×5シーンで合計100例文あれば十分であり、今後、順次拡張可能である。 スマホ画面上で、シナリオ・シーンに沿って例文を選択する機能は、他の翻訳ソフト(XXX、YYY等)にはない機能である。
	新-2	例文選択後に、テキスト・音声両方のインターフェースで修正できる翻訳ソフトは市場に存在しない。
	優-1	シナリオ・シーンに沿った例文をベースに会話文のパターンを絞ることにより翻訳性能を向上させることができる。 翻訳速度Xおよび正答率Yは、通常の翻訳ソフトの、XXX、YYYを凌駕する目標である。
	優-2	
2	新-1	シナリオ・シーンに沿った例文ベースでは不足する会話文を補うものとして、任意文の入力を可能とするが、シナリオ・シーンを想定しており、音声とテキストによる任意入力と合わせて、他に例がない機能である。
	新-2	
	優-1	任意入力でも、シーンを絞ることにより原文パターンに限られるため、一般の翻訳ソフトに比べ性能を向上させることができる。 翻訳速度Z、正答率Wは、例文ベースに比べると劣るものの、一般の翻訳ソフトに勝る性能である。
	優-2	
3	新-1	中国語での、シナリオ・シーンに沿った会話文選択と、テキスト・音声による修正を可能とするソフトは他に例がない。
	新-2	中国語での、シナリオ・シーンに沿った自由会話文の入力機能も持ったソフトは他に例がない。
	優-1	中国語に倒する例文ベースの翻訳速度Pおよび正答率Qは、通常の翻訳ソフトの、XXX、YYYで凌駕する目標である。
	優-2	中国語での任意文の対する翻訳速度R、正答率Sは、例文ベースに比べると劣るものの、一般の翻訳ソフトに勝る性能である。

## 2. 記入例Ⅱ（素材開発）

開発物	自己修復材料等の新素材の開発
-----	----------------

(1) 達成目標(7の技術的特徴について、開発上の到達目標となる機能目標と数値目標)

期	番号	開発内容	機能目標	数値目標	達成を証明する書類	
1	新-1	コンクリート中で炭酸カルシウムを生成する新規な混和剤○○と△△樹脂の複合化	△△樹脂に混和剤○○が固定され、水添加で炭酸カルシウムが析出する	—	仕様書	図面
					● 設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他(成分分析結果)	
1	新-2				仕様書	図面
					設計書	写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
1	優-1	コンクリートのひび割れに高充填可能な△△樹脂の選定と最適化	ひび割れ部に△△樹脂が充填される	ひび割れ部の体積のQQ%以上が充填される	仕様書	図面
					● 設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
1	優-2				仕様書	図面
					設計書	写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
2	新-1	混和剤と樹脂の複合物を分散させたコンクリートの調整	複合物がコンクリート中に均一に分散される	単位体積あたりRR μm未満の複合物がSS%以上分散される	仕様書	図面
					● 設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
2	新-2	コンクリートAのひび割れ閉塞を発現する組成の構築①	ひび割れが析出物で自己修復できる	倍率Zの顕微鏡観察でひび割れサイズ××mmが完全に消失する	● 仕様書	図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他(成分分析結果)	
2	優-1	コンクリートAのひび割れ閉塞を発現する組成の構築②	ひび割れが短期間で自己修復できる	倍率Zの顕微鏡観察でひび割れサイズ○×mmがYY時間以内に完全に消失する	● 仕様書	図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他(成分分析結果)	
2	優-2				仕様書	図面
					設計書	写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
3	新-1	新規な自己修復機能を有するコンクリートから製作した実構造物●●の試験施工	設計書及び仕様(サイズや強度等)通りに施工できる	—	● 仕様書	● 図面
					● 設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
3	新-2	実構造物●●で自己修復性を発現する	試験的に発生させたひび割れを析出物で自己修復でき、水漏れを抑制できる	自己修復後、肉眼で水漏れ発生は確認されず、耐水圧△●以上が発現される	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
3	優-1	耐久性に優れたコンクリートの実現①	自己修復後に十分な圧縮強度及び引張強度の特性を発現する	○●環境下でPP時間放置後、JIS規格▲▲と■●で▲▽▲及び■□■の値を示す	仕様書	● 図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
3	優-2	耐久性に優れたコンクリートの実現②	自己修復後に十分な曲げ強度及びせん断強度の特性を発現する	○●環境下でPP時間放置後、JIS規格◎◎と▽▽で△▼△及び□■□の値を示す	仕様書	● 図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					その他( )	
本研究開発全体の完了を証明するもの(申請テーマの開発終了を証明するもの)					● 仕様書(必須)	図面
					設計書	写真
					● 試験報告書(必須)	
					その他( )	

(2) 達成目標の設定根拠

期	番号	設定根拠
1	新-1	混和剤〇〇は〇×△大学で開発された材料である。特許出願もされており、本特許の活用については〇×△大学より許可を得ている。この混和剤と特定樹脂の複合化及び炭酸カルシウム析出、そして2期以降に開発する性能に新規性があり、それに向けた最適な複合条件と複合物とする。
	新-2	
	優-1	ひび割れ部にある量以上の特定樹脂の充填を可能にすることが、2期以降に開発する自己修復性能に作用を及ぼす。QQ%以上は・・・に効果的な量として・・・より算出したもので、最適な樹脂の選定とその充填挙動を最適化する。
	優-2	
2	新-1	新規な複合物を高密度かつ均一に分散させることが自己修復性能を左右するものである。複合物サイズRRμmとSS%以上は・・・に効果的な量として・・・計算より設定したもので、分散状態を最適化する。
	新-2	コンクリートAでひび割れサイズ××mmの消失(自己修復)は、世の中でまだ実現できていないサイズである。
	優-1	コンクリートAでひび割れサイズ〇×mmのYY時間内での消失(自己修復)は、実用レベルに相当する時間である。
	優-2	
3	新-1	実構造物●●は・・・の代表的なものであり、新規な自己修復機能を有するコンクリートから製作可能を示すものである。
	新-2	実構造物●●で自己修復性や耐水圧を確認することは、・・・の点から実用性を裏付けるものであり、その波及効果は大きい。耐水圧△●以上は・・・で採用されている基準である。
	優-1	構造物としてのコンクリート性能はJIS規格▲▲と■■で規定されており、▲▼▲及び■□■の値を有するコンクリートは・・・で・・・として実績がある。
	優-2	構造物としてのコンクリート性能はJIS規格◎◎と▽▽で規定されており、△▼△及び□■□の値を有するコンクリートは・・・で・・・として実績がある。

### 3. 記入例Ⅲ(ハードウェア開発①)

開発物	災害現場用空撮ドローンの開発
開発の概要	<p>最新のバーチャルリアリティ技術・ネットワーク技術の応用と新規ドローン本体とその制御技術を開発して、災害現場の姿をドローンに搭載したカメラからの撮影でFPV*1を実現することで、臨場感のあるリアルタイムな映像を取得する。ドローンは専用の発着ステーションカーに収納され、ここを起点に稼働し、ドローン操縦コックピットから飛行映像を見ながら操縦します。</p> <p>*1 FPV:「First Person View(ファーストパーソンビュー)」の頭文字を取ったもので、意味は一人称視点。ドローンにカメラを取り付けて映像を送信し、ドローンの高さや位置、方向感覚をより正確に理解できる。</p>
開発イメージ	<p>◎開発要素の説明</p> <p>(1) 探査用ドローン開発(図1) 産業用ドローンの仕様をベースに以下を実装した専用ドローン</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ステレオカメラ搭載</li> <li>・無線中継機能</li> <li>・長時間飛行</li> </ul> <p>(2) マルチドローン制御プロトコル開発(図2) 複数ドローンを一群として制御することで発着ステーション(ドローンを操縦)から中継機を経由して遠隔(対向では無線が届かない)に撮影機を展開し、撮影映像をリアルタイムで伝送する</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・群制御</li> <li>・画像音声伝送</li> </ul> <p>(3) 発着ステーションカー開発(図2)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・ドローンの収納/充電/移動</li> <li>・発着ステーション</li> </ul> <p>(4) ドローン操縦コックピットシステム開発(図2)</p> <ul style="list-style-type: none"> <li>・飛行ルート作成</li> <li>・実際の飛行結果を反映したナビゲーション</li> <li>・飛行ログ取得</li> </ul>

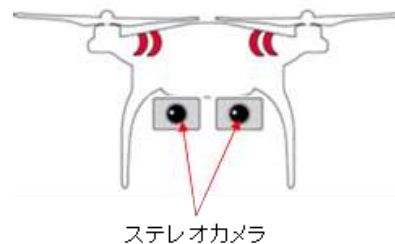


図1. 探査用ドローン

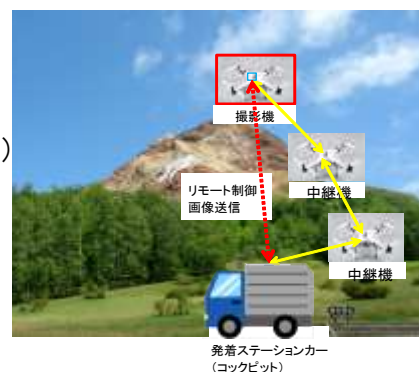


図2. 稼働イメージ



(1) 達成目標(7の技術的特徴について、開発上の到達目標となる機能目標と数値目標)

期	番号	開発内容	機能目標	数値目標	達成を証明する書類	
1	新-1	産業用ドローンの仕様をベースに以下を実装した専用ドローン ・ステレオ撮影 ・無線中継機能 ・長時間飛行	・中継ルーティング(アドホックモード)	・連続稼働2時間以上(通常の撮影飛行モード)	● 仕様書	図面
	新-2	複数ドローンを一群として制御することで遠隔地の撮影映像をリアルタイムで伝送する ・群制御 ・画像音声伝送		・同時制御最大5台 ・画像解像度最大1080p	● 設計書	写真
	優-1	ステレオカメラで撮影した画像をFPVな映像としてリアルタイムに表示		・撮影から映像表示までの最大遅延時間30ms以内	● 試験報告書	
	優-2	発着ステーションカー内にドローン操縦コックピットシステム実装する ・ルート作成 ・ナビゲーション機能	・予定航路と現在位置のグラフィカル表示	・ルート作成: 通過点設定 最大1000ヶ所 ・飛行ログ取得 最大14400点	● 仕様書	図面
2	新-1				● 設計書	写真
	新-2				● 試験報告書	
	優-1				● 仕様書	図面
	優-2				● 設計書	写真
3	新-1				● 試験報告書	
	新-2				● 仕様書	図面
	優-1				● 設計書	写真
	優-2				● 試験報告書	
本研究開発全体の完了を証明するもの(申請テーマの開発終了を証明するもの)					● 仕様書(必須)	図面
					● 設計書	写真
					● 試験報告書(必須)	
					● その他( )	

(2) 達成目標の設定根拠

期	番号	設定根拠
1	新-1	<ul style="list-style-type: none"> <li>・中継ルーティング 実績のある既存の要素技術として選択、機能試作で評価済</li> <li>・連続稼働時間 市場ニーズを反映、設計シミュレーション及び要素試作で評価済</li> </ul>
	新-2	<ul style="list-style-type: none"> <li>・同時制御台数 機能試作データに基づき、現状の実装で安定して制御可能な台数として設定 探査カバー範囲と無線通信距離のトレードオフで、決まるが、現状、妥当性は未検証</li> <li>・画像解像度 探査画像としてニーズ調査結果を反映、既存の要素技術として実現可能</li> </ul>
	優-1	<ul style="list-style-type: none"> <li>・リアルタイム映像として、違和感なく視聴できる遅延時間(一般のテレビのフレームレートと同等な基準)</li> </ul>
	優-2	<ul style="list-style-type: none"> <li>・グラフィカル表示 遠隔操作に必要な最小機能</li> <li>・ルート作成:通過点設定 新規ドローンのメモリ構成より暫定設定</li> <li>・飛行ログ 1秒毎に記録、飛行時間14400秒(4時間)←最小飛行時間の2倍(原理的に、ここまではならない)</li> </ul>
2	新-1	
	新-2	
	優-1	
	優-2	
3	新-1	
	新-2	
	優-1	
	優-2	

#### 4. 記入例Ⅳ(ハードウェア開発②)

開発物	〇〇機構を用いた□□方式エネルギー貯蔵装置
-----	-----------------------

(1) 達成目標(7の技術的特徴について、開発上の到達目標となる機能目標と数値目標)

期	番号	開発内容	機能目標	数値目標	達成を証明する書類	
1	新-1	・□□方式エネルギー貯蔵装置の設計	・○○機構を実装すること。	-----	● 仕様書	● 図面
					● 設計書	写真
					試験報告書	
					その他( )	
	新-2	・プロトタイプ○○機構の設計・製作	(・各種調整が可能な○○機構を設定する。)	-----	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					試験報告書	
					● その他(完成検査報告書)	
	優-1	・プロトタイプ○○機構の評価・チューニング	(・テスト用□□方式エネルギー貯蔵装置を使い、○○機構の機能・性能をチューニングする。)	-----	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					● その他(変更図面・仕様書)	
	優-2	-----	-----	-----	仕様書	図面
					設計書	写真
					試験報告書	
					その他( )	
2	新-1	・実装用○○機構の製作	・○○機構を実装すること。	(・○○機構なし仕様の□□方式エネルギー貯蔵装置に比べ、容積増加率は▽▽%以内とする。)	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					試験報告書	
					● その他(完成検査報告書)	
	新-2	・□□方式エネルギー貯蔵装置の製作	・□□方式エネルギー貯蔵要素の入出力のオフセット量を可変化すること。	・入出力時のオフセット量の可変制御は、連続的に可能なこと。	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					試験報告書	
					● その他(完成検査報告書)	
	優-1	・□□方式エネルギー貯蔵装置の機能・性能評価(その①)	・□□方式エネルギー貯蔵要素の有効活用エネルギーを増加すること。	・○○機構なし時に比べ、有効活用エネルギーは☆☆倍以上のこと。	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					● その他(データログファイル)	
	優-2	・□□方式エネルギー貯蔵装置の機能・性能評価(その②)	・□□方式エネルギー貯蔵要素のエネルギー流入出力効率を高レベルに維持できること。	・○○機構、Maxエネルギー時のエネルギー流入出力効率に比べ、全作動域での同効率の低下率は★★%以内のこと。	仕様書	図面
					設計書	● 写真
					● 試験報告書	
					● その他(データログファイル)	
3	新-1				仕様書	図面
					設計書	写真
					試験報告書	
					その他( )	
	新-2				仕様書	図面
					設計書	写真
					試験報告書	
					その他( )	
	優-1				仕様書	図面
					設計書	写真
					試験報告書	
					その他( )	
	優-2				仕様書	図面
					設計書	写真
					試験報告書	
					その他( )	
本研究開発全体の完了を証明するもの(申請テーマの開発終了を証明するもの)					● 仕様書(必須)	図面
					設計書	写真
					● 試験報告書(必須)	
					その他( )	

(2) 達成目標の設定根拠

期	番号	設定根拠
1	新-1	・〇〇機構の原理については特許取得済(番号:別項参照)であり、周辺特許調査より世界初の技術である。
	新-2	-----
	優-1	-----
	優-2	-----
2	新-1	-----
	新-2	・□□方式エネルギー貯蔵要素の入出力の変動を小さくして、負荷側の作動支障を防止する。 ・またエネルギー入流出が安定し、滑らかな負荷の作動が得られる。新-1同様、特許取得済である。
	優-1	・□□方式エネルギー貯蔵要素のデッドボリュームを低減して、貯蔵エネルギーの有効活用ができる。 ・また装置全体の容積や重量の低減、さらにはコストの低減にも効果が期待できる。
	優-2	・□□方式エネルギー貯蔵要素の入出力レベルを高めに維持することで、エネルギー入出流量(電流)を低減することができる。 ・この結果、エネルギー回路全体の回路抵抗による発熱エネルギー損失が低減され、効率を高めることができる。
3	新-1	
	新-2	
	優-1	
	優-2	

5. 記入例 I (良くない例とその解説)

開発物	倉庫内自律型無人搬送車
-----	-------------

(1) 達成目標(7の技術的特徴について、開発上の到達目標となる機能目標と数値目標)

期	番号	開発内容	機能目標	数値目標	達成を証明する書類
1	新-1	ガイドレス無人搬送車の設計	マーカーなどのガイドなしで自律的にルートを行き、搬送作業を完了する。		● 仕様書 ● 設計書 ● 試験報告書 ● その他( )
	新-2	最適ルート算出アルゴリズムの設計	配送指示に基づいて、最適な走行ルートを設定する。		何を「最適」にするのが不明。(走行時間、消費電力、搬送荷物量 など)数値目標が設定されていない。
	優-1	協調走行アルゴリズムの設計	無人搬送車同士が衝突しない走行ルールの開発と実装。	衝突回避行動時の待ち時間を最小化する。	協調走行の条件(台数、走行条件など)が不明。最小の待ち時間が定量化されていない。
	優-2	障害物回避アルゴリズムの設計	障害物との衝突を予測し、適切な回避行動をとる。		「適切な」回避行動が具体化されていない。
2	新-1	ガイドレス無人搬送車の一次試作・評価	新-2、優-1、優-2の各機能を組み込んで、システム化する。ガイドなしで設定ルートを走行し、目的地点を往復できる。	ガイドなしで走行ルートから大きく逸脱しないこと。想定時間内に目標に到達できること。	「大きく逸脱」の表現があいまい。「想定時間」に対する許容範囲が
	新-2	最適ルート算出アルゴリズムの実装・評価	算出した最適ルートに基づいて、目的地まで走行できること。		仕様書 設計書 ● 試験報告書 ● その他( )
	優-1	協調走行アルゴリズムの実装・評価	無人搬送車間の通信機能を実装し、複数台走行時、協調走行できること。	衝突回避行動時の待ち時間を最小化する。	仕様書 設計書 ● 試験報告書 ● その他( )
	優-2	障害物回避アルゴリズムの実装・評価	障害物検知センサを実装し、確実に障害物を回避できること。	障害物と衝突しないこと。	「確実に」回避する行動が具体化されていない。
3	新-1	ガイドレス無人搬送車の最終製作・評価	一次試作の課題を反映した最終試作を製作し、ガイドレス走行を実現する。他の機能も改良版を組み込む。	ガイドなしで走行ルートからほぼ逸脱しないこと。	「ほぼ逸脱しない」の表現があいまい。
	新-2	最適ルート算出アルゴリズムの改良・評価	改良アルゴリズムを実装する。	シミュレーション結果と同等の性能が得られること。	「同等の性能」の表現があいまい。「近い性能」との違いは?
	優-1	協調走行アルゴリズムの改良・評価	改良アルゴリズムを実装する。	シミュレーション結果と同等の性能が得られること。	仕様書 設計書 ● 試験報告書 ● その他( )
	優-2	障害物回避アルゴリズムの改良・評価	改良アルゴリズムを実装する。	障害物と確実に衝突しないこと。	「確実に衝突しない」ことの定義と、走行条件が不明。
本研究開発全体の完了を証明するもの(申請テーマの開発終了を証明するもの)					● 仕様書(必須) ● 設計書 ● 試験報告書(必須) ● その他(ソースコード)