

水中ドローンなど高度活用

国土交通省「海の次世代モビリティ」

実証実験に6件選定

した(表参照)。資源量推定や生物分布の把握、海底調査などの精度向上にROVなど活用した実証実験を行い、結果を公表・還元することで、沿岸域や離島の課題解決を図る。

ズワイガニの増大を目的に整備した保護礁内の資源量を、トロール網などの漁獲なしに推定するため、いであ㈱を代表者としたチームは、ホバリング型AUVを採用。撮影した海底の詳細写真から、ズワイガニの分布状況や雌雄別個体数、稚ガニの生息密度を確認して、資源管理対策の効果を検証。

磯焼けの原因とされるウニの駆除に向けた密度マップの作製に向け、㈱マリン・ワーク・ジャパンなどのチームは、小型ASVを介した水中ROVの遠隔操作を検証。画

国土交通省は3日、ASV(小型無人ボート)や、水中ドローンと称されるROV(遠隔操作型無人潜水機)、AUV(自律型無人潜水機)など、「海の次世代モビリティ」の高度利活用を検証する6件の実証テーマを公表

2021年度「海の次世代モビリティの利活用に関する実証事業」
選定事業の概要

代表者	実証実験の名称
いであ㈱	ズワイガニ資源量推定におけるAUV活用
㈱NTTドコモ	真珠養殖業におけるROVを活用した海洋環境調査の有効性実証
静岡商工会議所	ローカルシェアモデルによるROVを用いた港湾施設点検の実用化実験
長崎大学	海洋ゴミ問題解決のための「ASVと自律型ROVの一体連動による海上・海中・海底調査システム」の実用化
㈱マリン・ワーク・ジャパン	小型ASVを用いたウニ密度マップによる効率的な駆除方法の検討
三井造船特機エンジニアリング㈱	ROV搭載型ベントス回収装置の実証実験

像認識システムでウニの個体数を計測し、効率的な駆除を実現するほか、素潜りでは対応が困難な深場も含め、広範囲の分布情報を把握する。

今年9月から事前準備および機器類の海域調整を行い、来年3月に開催する最終報告会で成果を共有、現地での実装を推進する。