

# 赤潮調査ロボット 開発

長崎大海洋未来イノベーション機構の山本郁夫教授ら研究グループは、漁業被害を及ぼす赤潮の早期発見・対策につなげるため、小型飛行ロボットに採水装置を付けた赤潮調査ロボ「AKABOT(アカボット)」を開発した。船を使って採水する通常の調査と比べ、省力・省人化を図ることができるという。現在研究中の魚の無人養殖システムの一環として活用する方針。

AKABOTは昨年11月から開発を始め、今年7月に海上で運用試験に成功した。重さ6・4キロ。秒速7メートルで、2キロの距離まで飛行できる。目的地の海上でホバリングし、5センチまで伸びるワイヤでつないだ採水装置で海水を100ミリリットル採取後、帰還する。採水装置の先端にはカメラを装備。海面状況もリアルタイムで確

## 採水機能、カメラで海面確認も

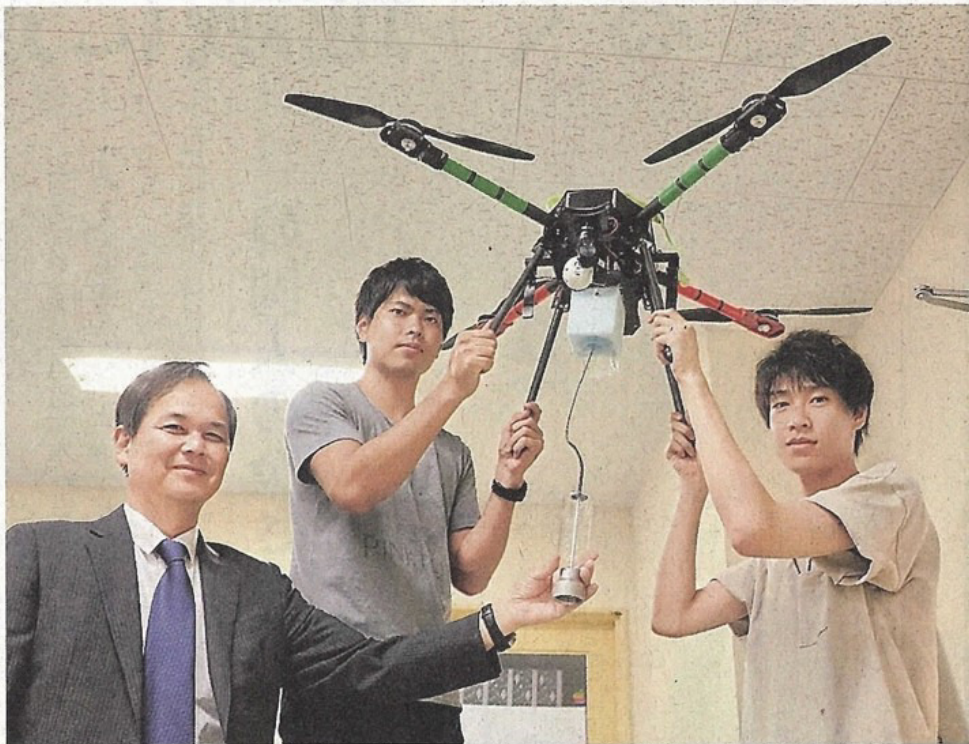
認できる。遠隔操縦に加え、衛星利用測位システム(GPS)による自動飛行も可能という。

魚の無人養殖システムは、海洋再生可能エネルギーの活用と水産業の振興を両立させるのが狙い。長崎大やNPO法人長崎海洋産業クラスター形成推進協議会などが研究している。風力・潮流発電でエネルギーを賄い、自動給餌や魚の健康状態をモニターで確認する構想。AKABOTも重要技術と位置付け、人工衛星の海域環境情報との連動や、海水成分の瞬時分析も目指している。

山本教授は漁業現場での活用に向け「漁業者のニーズに合わせて運用機能を向上させたい」と話している。

(田賀農謙龍)

### 長崎大 山本教授ら研究G



採水装置が付いた赤潮調査ロボ「AKABOT」を開発した山本教授(左)ら  
＝長崎市文教町、長崎大