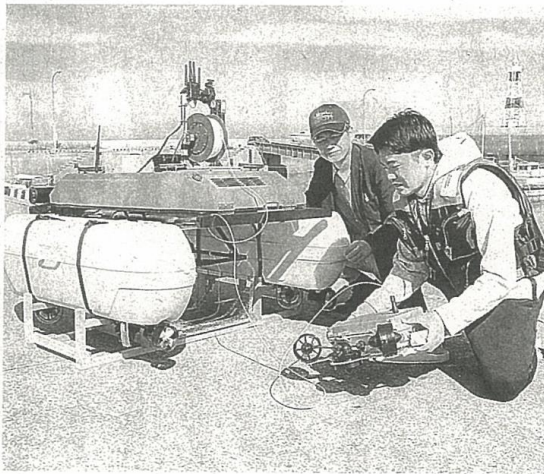


無人艇で海洋環境観測

長崎大工学部の山本都夫研究室は26、27両日、島原市靈南地区付近の海岸で、点検用無人艇や小型水中無人機、小型無人機ドローンなどを組み合わせて海洋環境や海中の構造物を観測する実証実験をした。

島原

海ごみ問題解消につながる新ビジネス創出を目的に、日本財団などが支援する産学連携の研究開発



点検用無人艇と搭載される小型水中無人機の実証実験に臨む山本教授(左)ら
|| 島原市靈南2丁目

計画プロジェクト「イック」活動も兼ねて実施。ロボット工学が専門の山本都夫教授(同大副学長)ら約10人が参加した。実証実験では、それぞれの無人機の性能テスト

長崎大が実証実験 ドローンなど組み合わせ

に加え、遠隔で操作する親機と子機の2機構成での水中撮影実験などに取り組んだ。

親機となる点検用無人艇(全長約1.5m、幅約1.4m)の下部に、子機である小型水中無人機(縦横50cm)を格納した状態で海上を移動させ、防波堤や岸壁に到着後、最大20〜30分潜水できる子機が発進。海中の壁面など構造物を撮影。破損箇所の点検作業への活用を検証した。

また、衛星利用測位システム(GPS)で自動航行する海域調査用無人艇(全長約4m、幅約3m)から、海上でドローンを離着陸させる動作も確認した。

山本教授は「無人機を親子式にすることで、稼働範囲が拡大する。人工知能(AI)の搭載により人が行けない場所でも自動で調査できる」と説明。今後も実用化に向け、改良を続ける方針を示した。(大田裕)