

令和3年3月5日
国立研究開発法人 海上・港湾・航空技術研究所 海上技術安全研究所

小型実験船「神峰」による自動着棧システムの実船実験を公開

国立研究開発法人 海上・港湾・航空技術研究所 海上技術安全研究所（所長 安部昭則）は、3月18日（木）に小型実験船「神峰」による自動着棧システムの実船実験を公開いたします。

内航船舶の着棧操船は船員の負担が大きい作業とされています。当所では、着棧操船時の船員の負荷を低減するための支援システムや自動着棧システムの研究開発を進めてきました。

今回の公開実験で使用する小型実験船「神峰」（図1）は、一軸一舵の小型船舶（総トン数約17トン、全長14.9メートル）です。本船のエンジン・クラッチや油圧操舵装置に専用の制御装置を設け、それらをコンピュータプログラム（図2）によって制御することで自動着棧を実現します。

公開実験の当日は、本船を保管している因島（広島県尾道市）からオンライン（ウェビナー形式）によって本船や自動着棧システムを紹介させて頂き、自動着棧システムのデモンストレーションを行う予定です。また、参加された皆さまからのご質問にもお答え致します。



図1 小型実験船「神峰」

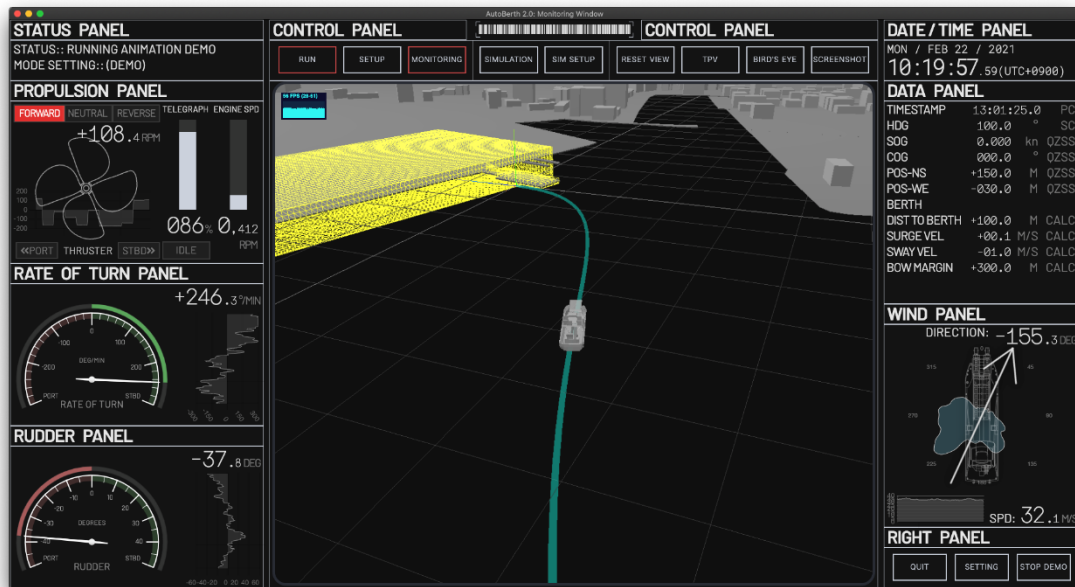


図2 自動着棧システムの制御・監視プログラム画面

記

1. 日時：令和3年3月18日（木）13:30～14:30頃
2. 開催方法：オンライン（ウェビナー形式）
ご質問される方は事前にマイクをご用意ください。
3. お申込み方法：参加ご希望の方は、弊所 HP より、事前の登録をお願い致します。
事前登録サイト：https://www.nmri.go.jp/webinar_openexperiment05.html
申し込み期限は3月17日（水）とさせていただきます。
4. お問い合わせ先：国立研究開発法人 海上・港湾・航空技術研究所
海上技術安全研究所 企画部広報係 Tel：0422-41-3005 Fax：0422-41-3258
E-mail：info2@m.mpat.go.jp URL：http://www.nmri.go.jp/