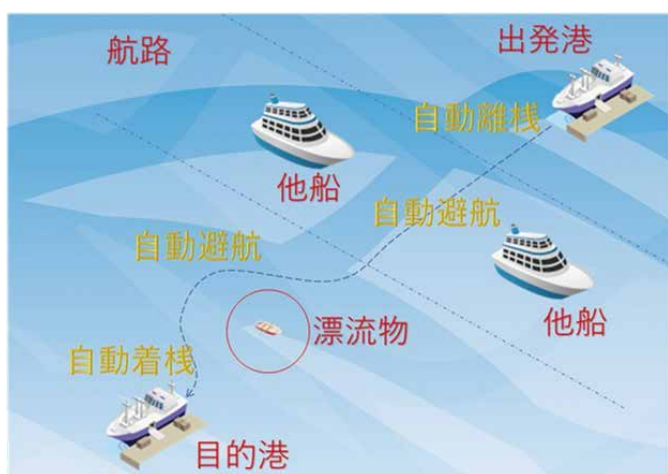


自動運航船プロジェクトチーム

離着棧や各種航行環境下で適切に機能するシステムを有し、陸上からの遠隔操船、AIによる行動提案や情報提示により船員をサポートする自動運航船の早期の実用化を目指しています。自動避航技術・自動離着棧技術の社会実装、船船間／船陸間通信を活用した自動操船技術の高度化、ならびに自動運航船の安全評価技術の確立および高度化をミッションとしています。また、自律性が高く、一部の最終判断がシステムに委ねられる船舶の実現に向けた研究開発も進めています。



自動運航船の概念図

【離着、通常航行(避航)、着棧を連続して制御するシステムの開発】



カメラ他船監視システム

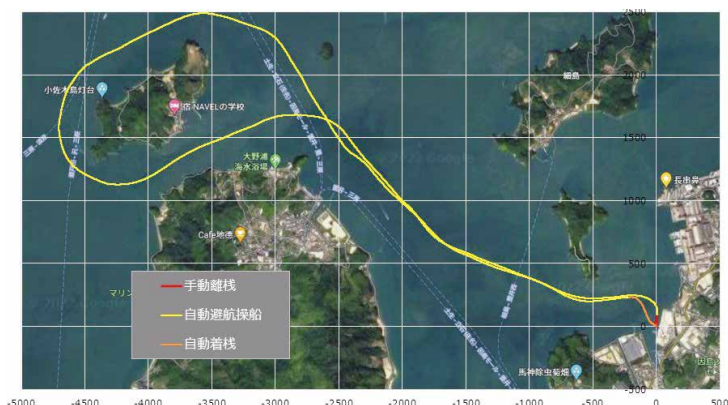
【船影・動きを検知して自動避航システムに送信】



海図

カメラ画像

監視・制御画面



遠隔操船試験時の航跡

研究所(東京都)から実験船「神峰」(広島県)の遠隔監視・操船



遠隔監視・操船画面(東京都)