

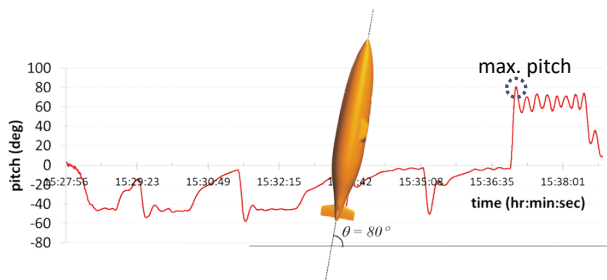
# 次世代海洋無人機プロジェクトチーム

総合的な海洋の安全保障と、持続可能な海洋利用の実現に向け、AUV (Autonomous Underwater Vehicle:自律型無人潜水機)をはじめとする海洋無人機システムの開発と、高度な運用手法の研究を行っています。海底音響灯台と連携する複数 AUV 協調群制御により、海中で完結する高効率・高精度の海底調査システムの導出を目指しています。広大な日本の海を長時間にわたり安定的にモニタリングするため、AUV の海中充電やデータ転送に対応する深海ターミナルを開発しています。深海ターミナルの運用に不可欠な AUV のドッキングについても、最新の要素技術を駆使した研究を行っています。AUV 運用における省人化、機動性や効率性の革新的な向上を目指し、無人航空機を用いた AUV 運用による海洋観測・調査システムの構築に関する研究開発も行っています。



深海底調査に向け発進する NMRI 航行型 AUV4 号機

[ 日本船舶海洋工学会主催のシップ・オブ・ザ・イヤー 2018 にて  
海洋構造物・海洋機器部門賞を受賞 ]



高速・高機動性を実現した NMRI 航行型 AUV3(4) 号機のピッチ角時系列

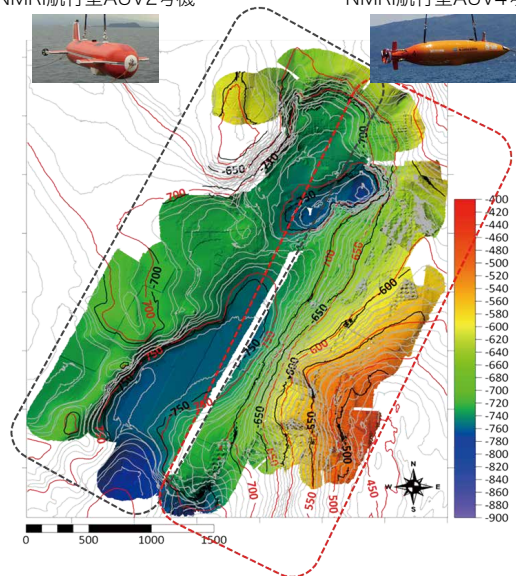
NMRI 半没水型洋上中継機 (管制機)



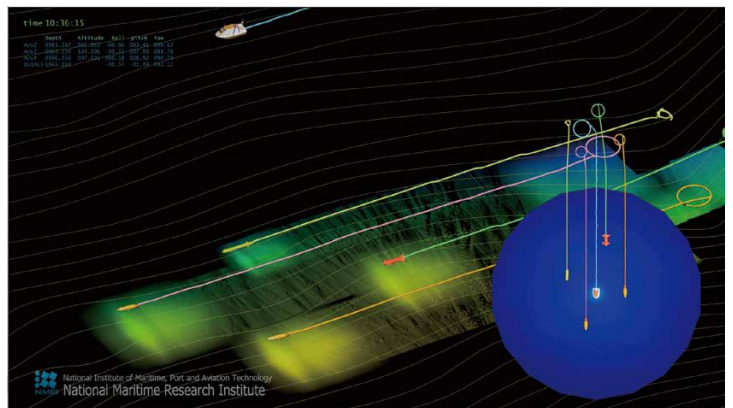
NMRI 航行型 AUV2 号機



NMRI 航行型 AUV4 号機



複数 AUV 同時運用で獲得した伊豆諸島海域の高精度海底地形



基本隊列制御により実現した異機種 AUV4 機と ASV1 機 (左) の同時運用による高精度・高効率な海底調査 (右)