

様式

技術名称	水中点検フロートロボット	技術の分類	システム	NETIS登録の有無 (有場合はNETIS番号)	関東地整へ申請中
会社名等	朝日航洋株式会社	担当者	商品企画部 飯田 知靖	連絡先	049-256-7862
技術の概要	自動航行機能を有する遠隔操作式フロート型ロボットにナローマルチビーム式音響測深機・ビデオカメラを搭載し、海底および水中構造物を計測する技術である。遠隔操作により船上作業なく計測が可能となり安全性の向上および省人化による経済性の向上が期待できる。		添付資料	パンフの有無	有
				その他の資料	ロボット学会発表論文
技術の特徴	<p>【技術特徴】</p> <ul style="list-style-type: none"> ・双胴船形式により安定航行が可能。 ・前後2台船外機制御により、信地旋回を含む高旋回航行が可能。 (最高速度:4kt ※計測航行時3.5kt) ・自動航行による効率性の高い海底計測が可能。※GPS受信環境でのみ適用 ・リチウムイオンバッテリー(ガソリン不使用) ※連続航行3時間 ・ナローマルチビーム音響測深機(SONIC2024)による高精度点群データ取得が可能。 ・水上、水中設置カメラによる水際部撮影結果より、構造物オルソ画像が作成可能。 ※水中部:水深1m、水中部撮影については濁り等の水質により制限あり <p>【従来技術との比較】</p> <p>安全性:遠隔操作により船上作業なく計測が可能となり、安全性が向上する。 経済性:船上作業員の削減、および船体計測のパッケージ化による現地作業準備時間の削減が見込める。</p>		その他	<p>本技術活用に当たっては、以下の点に留意が必要</p> <ul style="list-style-type: none"> ・機材移動車両(4tクレーン付トラック)による現地進水箇所へのアプローチのため、幅2.5m、高さ3m以上の進入路、および進水箇所近辺に10m×5m以上の平らな組立スペースが必要。 <p>※当ロボットは、NEDO(国立研究開発法人新エネルギー・産業技術総合開発機構)の技術開発支援を受け開発した技術である。</p>	

※複数の技術について発表をご希望の場合は技術ごとに記載願います。