



担当課	農林水産課
担当者	前 窪
電話	(073) 435-1049
内線	2828

「海の次世代モビリティの利活用に関する実証事業」 の実証実験及び成果報告会について

国土交通省の「海の次世代モビリティの利活用に関する実証事業」の選定を受けて、加太漁業協同組合が東京大学と和歌山市と連携して、東京大学の自律型海洋ロボットを活用し、加太の友ヶ島周辺海域のテングサ、ヒジキ、ワカメ等の資源繁茂状況及び本市で過去に整備した魚礁の設置状況の調査について実証実験を実施します。

また、その調査実験を踏まえて、令和4年12月19日（月）に成果報告会を開催します。

- 【実証実験の名称】 持続可能な漁場育成のための自律型海洋ロボットシステムを活用した海の可視化
- 【実施主体】 加太漁業協同組合
- 【共同実施者】 東京大学 生産技術研究所 巻研究室
和歌山市
- 【内 容】 別添のとおり

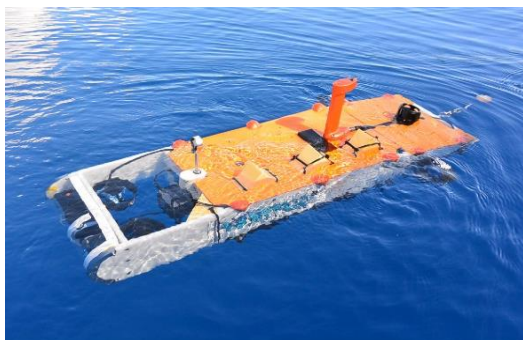
◆ 実証実験

- 1 日時 令和4年11月21日（月）から24日（木）まで
- ・実験準備 21日（月） 14時から16時まで
 - ・海上実験 22日（火）から24日（木）9時から15時まで
- ※ 荒天中止
- 2 場所 友ヶ島周辺海域

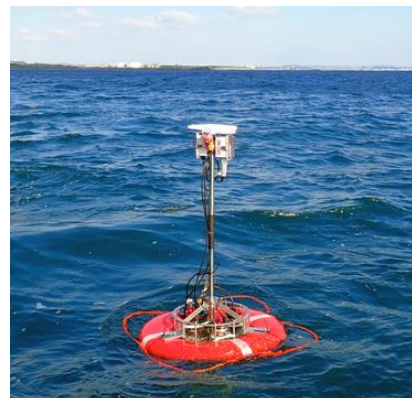
◆ 成果報告会

- 1 日時 令和4年12月19日（月） 15時から16時まで
- 2 場所 加太漁業協同組合

※取材については、農林水産課（073-435-1049）まで連絡をお願いします。



使用機材 AUV HATTORI



使用機材 ASV BUTTORI

背景・目的

解決を図る沿岸・離島地域の社会的課題

和歌山市は持続可能な海社会の実現に向けて、水産資源を維持するために稚魚の放流や海底耕耘、魚礁の設置を進めているが、その効果を直接確認できていないという課題がある。大深度に適応可能で、かつ広範囲を効率的にカバーできる海底観測手法が求められている。

TRLの自己評価(企画提案時点のTRL・到達を目指すTRL)

本システムはプロトタイプによる海域試験段階であるためTRLは6である。本実験では水産業の現場における実証により、TRL7の達成を目指す。

立証しようとする次世代モビリティの新たな利活用法

本実験はAUV(自律型海中ロボット)とASV(自律無人ボート)による海底画像マッピングという、次世代モビリティの新たな活用法を立証するものである。

実施体制

実験参加者

- 【代表者】
加太漁業協同組合
- 【共同提案者】
東京大学
和歌山市

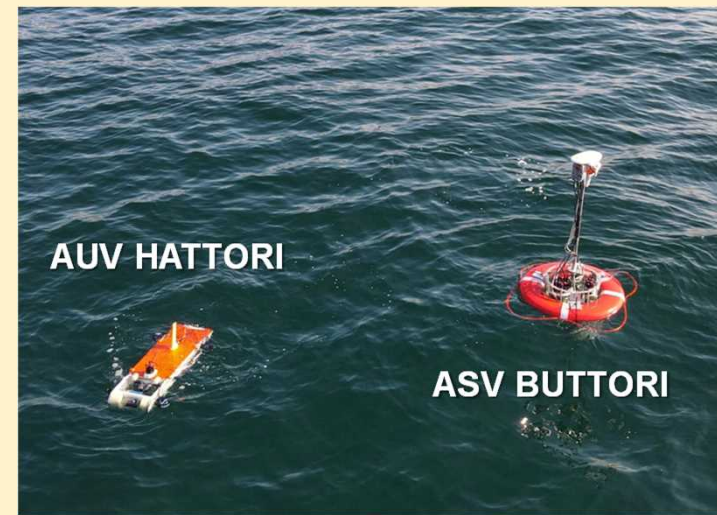
実験内容

実験方法

小型漁船から投入可能で、海底を追従し動画撮影を行うことができる小型AUV HATTORIと、その位置及び状況を音響装置により監視しながら追尾するASV BUTTORIを同時投入し、海底画像観測を行う。そして得られた画像、動画データとAUVの位置姿勢情報を組み合わせることで海底画像マップを生成し、これらのデータにより魚礁の設置状況や海底の環境、生物資源の種類や量を把握できることを示す。

また、実験について記者発表を行い、TVニュースや新聞記事を通して次世代モビリティの認知度向上を目指す。

機材の写真



機体サイズ

HATTORI: L102cm × W48cm × H29cm
BUTTORI: L80cm × W80cm × H160cm

スケジュール

- 9-10月
システム調整、動作試験
- 11月
予備実験(浅海域)
- 12月
実証実験
(加太地区、7日間)
- 1月
成果報告会
とりまとめ

実施水域図

和歌山市加太
地ノ島・友ヶ島
周辺海域
(右図の黒枠)

