

2021年12月7日

報道機関 各位

海のアバター（分身）の社会実装に関する実演を長崎県島原市で実施 ～12/11（土）島原の海を最新の水中ロボットで探索する～

海洋ごみ問題など、多くの社会問題を解決するための無人ロボットを開発している、長崎大学海洋未来イノベーション機構（山本郁夫教授研究室）は島原市で自律船ロボット、水中ロボットを使用した実演を行いますので、是非取材頂き、貴紙・貴番組などでご紹介いただきたく、よろしくお願いたします。（※取材希望の場合は事前に長崎大学広報戦略本部へご連絡をお願いいたします。）

◆実演内容

- 自律船（自律航走体（Autonomous Surface Vehicle）以下 ASV）で島原の海を探索する。
- 自律船と水中ロボットを使用し、海中映像を撮影、配信する。
- 水中ロボットの先端に餌をつけ、魚を集めて観察する。（※内容を変更する可能性あり）

◆実施の背景と目的

海洋産業における新たな技術の一つである水中ロボットは、人の手に代わり、海や水域の環境調査・点検などを行う“アバター”（分身）として活用できる能力を持ち、新しい海洋産業創出の大きなポテンシャルを秘めています。この有用性を国民や産業界に対して広く示し、水中ロボットに対する国内需要を高めることで、水中ロボットの利活用を加速度的に進めていくことを目指します。

デモンストレーションは東日本大震災及び原子力災害によって失われた福島県浜通り地域等の産業を回復するため、当該地域の新たな産業基盤の構築を目指す国家プロジェクトである、福島イノベーション・コースト構想推進機構が主催し、長崎大学が協力するものです。

◆イベント概要（第3回海のアバターの社会実装を進める会特設ホームページ）

<https://marineavatar.jimdosite.com/>

◆実演日時・場所

日時：2021年12月11日（土）13時30分～14時30分

場所：島原港（霊南地区） ※島原漁協前（長崎県島原市霊南2丁目16-21）

当日使用予定の自律船と水中ロボット



Kenbot II (図 1)

※当日変更可能性あり

大きさ	1400×1100×650 mm
重量	30 kg
電源電圧	DC 24 V
操作範囲	約 1 km
稼働時間	約 4 時間
最高速度	約 10 km/h
ペイロード	最大 15 kg
自律制御	GNSS (全地球衛星測位システム) による定点保持・自動航行
カメラ	前方視認用カメラ
照明装置	状況に応じて、ライトを変更可能

Kenbot 仕様



CAIBOT III (図 2)

大きさ	470×450×200 mm
重量	10 kg
電源電圧	DC 14.8 V
操作範囲	ケーブル長 50mに依存
稼働時間	約 1 時間
自律制御	撮影対象に対する定点保持
カメラ	前方ステレオカメラ

Kenbot 仕様

【本リリース及び研究に関するお問い合わせ先】

長崎大学広報戦略本部

電話 095-819-2007 E-mail: kouhou@ml.nagasaki-u.ac.jp

長崎大学海洋未来イノベーション機構 山本郁夫

電話 095-819-2512 FAX 095-819-2534 E-mail: iyamamoto@nagasaki-u.ac.jp長崎大学 山本研究室 <http://robotics.mech.nagasaki-u.ac.jp/>