





**【NEDO助成事業】**

事業名称	船舶修繕・点検作業でのROV群と技術者との協業作業の技術開発
フェーズ	PoC2 2日目
開催日時	2022年7月6日（水）9:00～11:30
開催場所	長崎市浪の平町 シンナガ(株)ドック岸壁
参加人員	佐伯（DPS）、松岡・七條・奥田・島添・我那覇・榊（長崎総合科学大学）、馬場（有明商事）、嶋（嶋潜水）、坂井（シンナガ）、内田（ネイバル）、小田・藤田（山一商事）計13名
実験内容	<p>□前回（6月15日）同様（1）潜水士の安全確保、作業監視（2）撮影補助（照明）（3）潜水士と陸上との意思疎通、加え（4）潜水士への工具等受渡</p> <p>□前回の実験結果の反省を踏まえ、今回以下対応にて改善を図った カメラ画角アップ、潜水士へのライト装着、有線ケーブルへの蛍光ビニテ装着、照明の光量アップ、プロペラ形状変更による操作性アップ</p>
実験結果	<p>□前日の台風4号上陸の影響もあり、海の透明度は前回以上に低く、海中の潜水士視認に時間を要した（画角アップは海のにごりで相殺された）</p> <p>□今回、位置情報取得のためソナーを装備した大型ROV持参（写真添付）するも位置のズレ5mありデータとして使用できず。なお、実験で使用したROVは前述大型ROVと比べ波の影響が極小であったことが判明</p> <p>□光量アップした照明持参するも途中で故障し実験データ取得できず</p> <p>□工具等受渡はモノの重量により運搬カゴの浮力調整必要であるが可能であることを確認、メッセージボードによる意思疎通は問題なく実施</p> <p>□次回（実地最終日）ROV操作者の多面的配置により実験データ積上げていく</p>
実験の様子	<div style="display: flex; flex-wrap: wrap; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>【開始MTG】</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>【潜水士と】</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>【ROV操作】</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>【モニター視認】</p> </div> </div>