






【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 3日目
開催日時	2022年7月27日（水）9:00～12:00
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・ほか2名（山一商事）計15名
実験内容	<input type="checkbox"/> ①海中の透明度確認、②陸上監視員のROV操作による潜水士のリアルタイム監視、③ROVによる潜水士への資材搬入 <input type="checkbox"/> 前回までの実験を踏まえ、プロペラ形状変更によるROVの改良及び機能追加等により操作性アップ等、更なる改善を行った <input type="checkbox"/> 7/21メンタリング時におけるアドバイスをもとに、潜水士自身がROVを持って潜行することも試行
実験結果	①潜水士による作業前の一次スクリーニングを想定し海の透明度確認。上空（真上）からと陸上（岸壁）からとの目標物視認、同程度であることが判明 ②ROV操作未経験者による潜水士視認。一度でも手元モニターから目標物が外れると、ROVがどこを航行しているのか位置把握困難、相応の操作訓練が必要 ③船体損傷し鉄板を水中溶接にて取り付ける応急工事を想定し、潜水士へ2.8kgの鉄板搬入を試みるも、その場での浮力調整に相当な時間を要し、搬入受渡断念 ＊実地での実証実験終了、得られたデータをもとに事業化へ向け検討を行っていく
実験の様子	<div style="display: flex; justify-content: space-around;"> <div style="text-align: center;">  <p>【①海中の透明度確認】</p> </div> <div style="text-align: center;">  </div> <div style="text-align: center;">  <p>【②陸上監視員によるROV操作】</p> </div> </div> <div style="display: flex; justify-content: space-around; margin-top: 20px;"> <div style="text-align: center;">  <p>【警戒船での安全確保の様子】</p> </div> <div style="text-align: center;">  <p>【潜水士との協業作業】</p> </div> </div>