

# 無人機技術を用いた効率的かつ機動的な自律型無人探査機 (AUV) による海洋観測・調査システムの構築

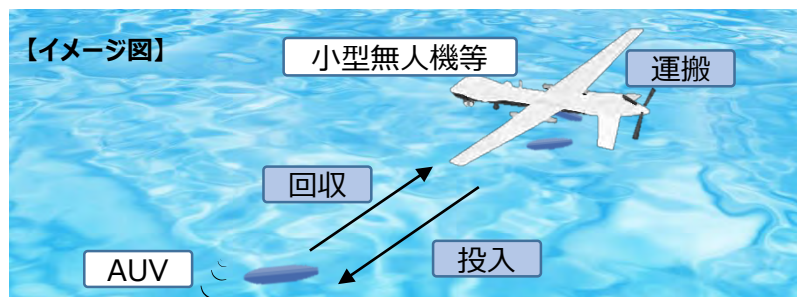
【最大80億円程度】

※ステージゲートを経て追加措置可能

- 我が国の総合的な海洋の安全保障の確保のため、**海洋状況の早期把握が重要**。
- 既存の手段から得られるデータは限定的で、効率面・効果面も含め**海洋全般の観測には限界**が存在。また、有人船舶の立ち入りが難しい海域における**安全な観測・調査にも課題**。
- そのため、本構想では、①**小型無人航空機等によりAUVを運搬・投入・回収する技術**を確立するとともに、このような②**運搬・投入・回収に適した AUVの性能の確保・向上、深深度化**等を検討し、目標海域へ迅速にアクセスし、広範囲を効率的に調査・監視できる無人化・省人化されたシステムの構築を目指す。

## 1 AUVの運搬・投入・回収

- AUVをEEZの重要な海域に展開できるような航続距離、可搬重量等を確保できる性能を有する小型無人航空機、AUVの自動投入・揚収装置等の開発を目指し、試作システムの実証試験までを行う。
- 海底火山噴火等の立ち入りが制限される場所への展開を想定し、無人によるAUVの投入・回収等が可能な通信、位置推定等の自律制御が基本。



※画像はイメージです。右図出典：米DARPAホームページ

支援対象となる技術

## 2 AUV性能の確保・向上、深深度化

- 運搬・投入・回収に適した小型・軽量のAUV（最大潜水深度2000m程度、24時間潜航可能）の開発を目指し、AUVの運搬・投入・回収の実証試験に供する試作機を試作する。
- 深深度化を目指したホバリング機能付AUV（最大潜水深度6000m以深）を開発する。



- ▶ 自律型無人探査機 (AUV) の無人・省人による運搬・投入・回収技術
- ▶ 自律型無人探査機 (AUV) 機体性能向上技術 (小型化・軽量化)