

NEDO 懸賞金活用型プログラム／

広範囲な浅海における短時間計測・観測システムの開発

NEDO Challenge for BLUE ECONOMY

1 次書類審査通過者一覧

部門 1：水中ロボットの外乱制御

提案名称	代表者
AI 認識・制御を用いた外乱耐性型ハイブリッド AUV の操縦補助技術の開発	一般社団法人 BlueArch
ROV-ASV の連携運用および把持アームを利用した姿勢保持技術	神戸市立工業高等専門学校
クアッドコプタ型 ROV における外乱下での安定画像取得を目的とした制御手法の検討	小高 健幹
ステレオ IBVS による大型藻類監視用低価格帯 ROV 制御プロトコルの開発	富田 健登
浅海域ブルーカーボン観測を実用化する簡易自己位置推定型 ASV-ROV 統合システム	夢想科学株式会社

部門 2：水中における自己位置把握

提案名称	代表者
多重反射環境でも測位可能な水中音響測位装置「そこにイルカ®」のコストダウン版の開発	あおみ建設株式会社
浅海域における ASV 追尾支援型 AUV 自律航行システム	一般社団法人 BlueArch
軽量片道 LBL を用いた ROV の高精度位置計測	株式会社ディープ・リッジ・テク
新たな音響測位技術の活用による水中無人機の高精度な自己位置算出および YAW 角算出を実現したシステム	株式会社 YDK テクノロジーズ
水空合体ドローンの水中ドローンにおける自己位置把握	KDDI 株式会社
水中ロボットに曳航された GNSS 搭載ブイとケーブル姿勢センサによる累積誤差のない水中自己位置推定手法	国立大学法人九州工業大学

部門 3：藻類の計測・解析技術

提案名称	代表者
三体連携・藻体 3D 統合計測法（UAV/ASV/AUV 同時点群融合）	株式会社エイト日本技術開発
空海リモートセンシング統合による大型藻類の高効率・広域 3 次元計測システムの開発	株式会社竹中土木
外乱環境下でも再現性のある高さ計測による大型藻類の湿重量推定技術	株式会社 MizLinx
養殖海藻バイオマスのレーザ統合 3D 計測	三洋テクノマリン株式会社
グリーンレーザーとドローン(UAV)を用いた大型藻類の計測・解析	豊田通商株式会社
水上・水中両用ドローン（USSV）と空中ドローン（UAV）のハイブリッド運用による海藻養殖場の自動計測システムの開発	復建調査設計株式会社

部門 4：自由技術部門

提案名称	代表者
ドローン×人工衛星による藻場・海面養殖施設の短時間・広域観測システム開発	学校法人北里研究所 北里大学
環境 DNA・水中ドローン・衛星の融合によるブルーカーボン観測技術の開発	株式会社 極洋
海中電波通信による UUV 撮影動画と位置情報のリアルタイム伝送による大型藻類の生育状況把握	国立大学法人九州工業大学
Adaptive AI モデルと全方位ソナー搭載型ドローンによる大型藻類の効率的な計測	国立大学法人東京大学
「現地材料で製作・修理可能」な自律型サーフボード（SurfScan）による、アジア全域展開を見据えた極浅海域・藻場スキャンシステム	SeaTruth 合同会社

部門 5：船底マッピング・船底状態の把握

提案名称	代表者
狭隘環境を潜航可能な船底検査ロボットの開発	株式会社 MizLinx
新たな音響測位技術の活用による水中無人機の高精度な自己位置算出および YAW 角算出を実現したシステム	株式会社 YDK テクノロジーズ
船底清掃ロボットの姿勢情報と 3 次元モデル参照による船底自己位置推定	国立大学法人九州工業大学
高精度船底検査アルゴリズム開発	ヤマハ発動機株式会社
船底洗浄 ROV による船底点検手法の提案	ヤンマーブルーテック株式会社