

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次コンペティション 受賞者一覧

部門1：水中ロボットの外乱制御

順位	提案名称	代表法人名/代表者名	懸賞金
1位	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	200 万円
2位	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	BlueArch 株式会社	150 万円
3位	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	100 万円

部門2：水中における自己位置把握

順位	提案名称	代表法人名/代表者名	懸賞金
1位	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	200 万円
2位	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	150 万円
3位	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	50 万円
3位	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	50 万円

### 部門3：藻類の計測・解析技術

順位	提案名称	代表法人名/代表者名	懸賞金
1位	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	350万円
2位	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	250万円
3位	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	100万円

### 部門4：自由技術部門

順位	提案名称	代表法人名/代表者名	懸賞金
1位	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	200万円
2位	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	150万円
3位	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	100万円

### 部門5：船底マッピング・船底状態の把握

順位	提案名称	代表法人名/代表者名	懸賞金
1位	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	200万円
2位	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	150万円
3位	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	100万円