

NEDO Challenge for BLUE ECONOMY 2次コンペティション 参加一覧表

【テーマ1】大型藻類の育成状況の把握・計測

提案概要		応募者
通し番号	提案名	法人/個人名
#2T1_001	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
#2T1_002	マルチパスの影響を受けない新たな高精度音響測位技術(自己位置およびYAW角の把握)を活用した藻場計測システムによる「大型藻類の育成状況の把握・計測」における正確性向上と省力化の提案	株式会社YDKテクノロジーズ
#2T1_003	コンパクトかつ低コストなASVとROVの連携とAIを活用した藻場観測手法の確立	夢想科学株式会社
#2T1_004	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
#2T1_005	水空異種無人機の連携による多角的なバイオマス計測手法	BlueArch株式会社
#2T1_006	海中電波通信を用いたUUV映像・位置情報のリアルタイム伝送による大型藻類の高精度湿重量計測	国立大学法人九州工業大学
#2T1_007	ASV・ROV・UAVのハイブリッド運用による海藻養殖場の遠隔計測システムの開発	復建調査設計株式会社
#2T1_008	水空合体ドローンを用いた海藻バイオマスの統合計測	KDDI株式会社
#2T1_009	空海リモートセンシング統合による藻場・養殖海藻の高効率・広域計測技術の開発	学校法人北里研究所
#2T1_010	構造光を用いた藻類育成状況計測手法の検討	小高 健幹
#2T1_011	三プラットフォーム連携・藻体統合計測法(UAV点群・ASV魚探画像・水中曳航体写真の融合)	株式会社エイト日本技術開発
#2T1_012	自律型水中ロボットによる光学カメラを用いた大型藻類の湿重量計測システム	小倉 将人
#2T1_013	高速な水中撮影とマッピング技術による大型藻類の湿重量推定システム	株式会社MizLinx
#2T1_014	音響・映像・AI解析による大型藻類育成状況の把握・計測	いであ株式会社
#2T1_015	ソナーと画像の融合によるASV曳航型水中曳航体を用いた大型藻場バイオマス推定技術の開発	園部 宏和
#2T1_016	空海リモートセンシング統合による藻場・養殖海藻の高効率・広域計測技術の開発	株式会社竹中土木

【テーマ2】船底付着生物の把握

提案概要		応募者
通し番号	提案名	法人/個人名
#2T2_001	マルチパスの影響を受けない新たな高精度音響測位技術(自己位置およびYAW角の把握)を活用した船底点検システムによる「船底付着生物の把握」における正確性向上と省力化の提案	株式会社YDKテクノロジーズ
#2T2_002	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
#2T2_003	船底点検を短時間・低コストで実施するAIプラットフォーム	株式会社ディーブ・リッジ・テク
#2T2_004	複数USVを用いた片道LBLによる船底清掃ロボットの自己位置推定と船底撮影検査	国立大学法人九州工業大学
#2T2_005	「Visual Odometry と Imaging Sonar を組み合わせた相対位置制御技術」と「画像処理を用いた付着生物量の調査手法」を組み合わせた[船底付着生物の把握システム]	いであ株式会社
#2T2_006	船底点検を短時間・低コストで実施するAIプラットフォーム	国立大学法人東京大学

※ 【テーマ1】#2T1_001～#2T1_011 【テーマ2】#2T2_001～#2T2_003 : 1次コンペティションからのシード参加者(上位入賞者)
 ※ #2T1_015、#2T1_016、#2T2_006 : シード参加者との合同チーム