

- 記者発表資料 -

**海洋・港湾技術の早期実用化に向けた実証試験の
公募選定結果について(平成29年度)**
- 実証試験フィールド(京浜港ドック)の提供 -

先般、平成29年4月12日に「海洋・港湾技術の早期実用化に向けた実証試験」の一般公募を行ったところですが、平成29年5月17日に選定委員会を開催し、企画提案書を審査した結果、2件3社の公募課題を選定しましたのでお知らせいたします。

今後、決定した公募課題について、実施主体と実験時期及び詳細な実験計画等の調整が整い次第、実証試験を進める予定です。(選定結果は別紙参照)

発表記者クラブ

竹芝記者クラブ、神奈川建設記者会、横浜海事記者クラブ
神奈川県政記者クラブ・横須賀市政記者クラブ・その他専門誌

お問い合わせ先

関東地方整備局 港湾空港部

海洋環境・技術課 課長

さの ゆきほ
佐野 幸保

課長補佐

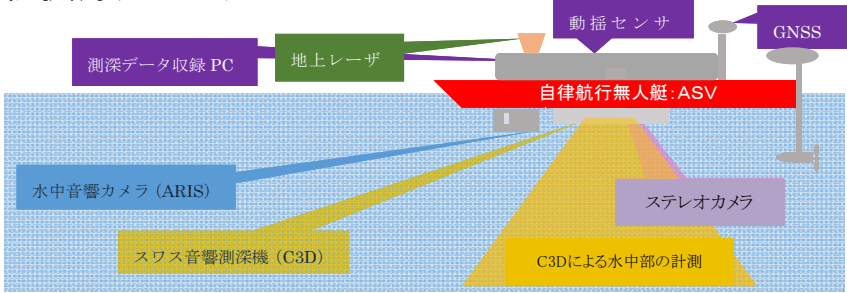
ねりお しんいちろう
練尾 伸一郎

係長

すが たかし
菅 崇

電話 045-211-7420 FAX 045-211-0204

企画提案書の選定結果

提案者	課題名	テーマ	試験概要 (背景・目的および試験内容)
株式会社 アーク・ジオ・ サポート	自律航行無人艇の 技術開発	航路啓開における 測深・海底状況把握技術	従来は航空レーザーを用いた地上部分の計測と、船舶に搭載した音響測深機を用いた水中部の計測を行っているが、陸上と水中の境界付近のデータが疎になる傾向が強い。 そこで、自律航行無人艇ASVにGNSS・地上レーザー・音響測深機(C3D)・音響カメラ(ARIS)を搭載し、陸上部と水中部、更にその境界付近のデータを同時に計測し、水陸一体のシームレスなデータを港湾施設の管理を目的として実証実験を行う。また、モニター用として光学カメラを搭載する。
		(実証試験概要イメージ)	 <p>The diagram shows an Autonomous Surface Vehicle (ASV) on the water surface. It is equipped with several sensors: a GNSS receiver for location, a vibration sensor (動揺センサ), and an optical camera (ステレオカメラ). On the water surface, it also carries an aerial laser (地上レーザ) and a data recording PC (測深データ収録 PC). Below the water surface, it uses an acoustic camera (水中音響カメラ (ARIS)) and a swath acoustic depth sounder (スワス音響測深機 (C3D)) to measure the seabed. The diagram also indicates that the C3D system is used for underwater measurement (C3Dによる水中部の計測).</p>
五洋建設 株式会社 東洋建設 株式会社	重力式係船岸増深 工法の適用に関する 実証実験	効率的な 港湾工事の施工技術	重力式係船岸の捨石マウンドの一部を注入・固化して、既設の重力式係船岸の岸壁法線位置を変更せずに増深を可能とする工法を確立することで、船舶の大型化の対応が容易に可能となる。これらの一部捨石マウンドへの注入・固化については、2次元での注入実験の成果しかなく、実施工における一連の施工手順の確認と、3次元的な注入出来形や注入後の改良地盤の品質確認手法の検討が必要である。 そこで、捨石マウンドを用いて実施工を想定した可塑状グラウトの注入・固化、模擬増深掘削を行い、施工手順・方法を、また、改良部のコアサンプリングや改良体の形状や充填状況を観察し、適用性を検討する。
		(重力式係船岸の増深工法イメージ)	※標準施工法概要図