



令和元年6月7日(金)
国土交通省 関東地方整備局
港 湾 空 港 部

- 記者発表資料 -

海洋・港湾技術の早期実用化に向けた実海域等
実証試験の公募課題選定結果について(令和元年度)
- 実証試験フィールド(実海域)の提供 -

先般、平成31年4月10日に「海洋・港湾技術の早期実用化に向けた実海域等実証試験」の一般公募を行ったところですが、平成31年4月25日に一次選定、令和元年5月27日に二次選定を実施し、企画提案書を審査した結果、2件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・手続きが整い次第、実証試験を進める予定です。

(選定結果は別紙1、2参照)

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

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

たかはし やすひろ
高橋 康弘

課長補佐

くぼ てつや
久保 哲也

係長

すがわら りょう
菅原 亮

電話 045-211-7420 FAX 045-211-0204

令和元年度

「海洋・港湾技術の早期実用化に向けた実海域等実証試験」

選定委員会

－企画提案書の選定結果－

選定課題 1

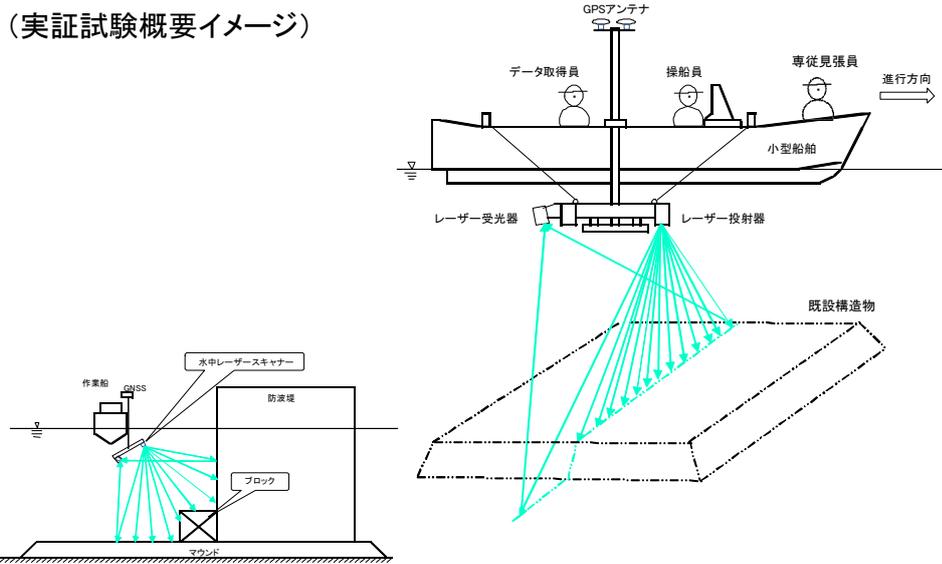
提案者	一般社団法人 海洋調査協会
課題名	水中工事における施工状況把握技術 －水中レーザースキャナーによる精密測定システムの検証－

選定課題 2

提案者	一般社団法人 海洋調査協会
課題名	サイドスキャン搭載小型自律型水中ロボットを用いた浅海域での水中構造物計測

以上

企画提案書の提案概要

提案者	課題名	テーマ	提案概要 (背景・目的および試験内容)
<p>一般社団法人 海洋調査協会</p>	<p>水中工事における施工状況把握技術 —水中レーザースキャナーによる精密測定システムの検証—</p>	<p>・効率的な港湾工事の施工技術 ・航路啓開における測深・海底状況把握技術 ・海洋における有用な調査技術 ・港湾施設の即時的な計測技術</p> <p>(実証試験概要イメージ)</p>	<p>浅海域における、水中レーザースキャナーの基本的な性能を確認するため複数の環境条件の基、実験を行い、浅海域における性能評価及び今後の実海域での利用に資するものである。</p> 
<p>一般社団法人 海洋調査協会</p>	<p>サイドスキャン搭載小型自律型水中ロボットを用いた浅海域での水中構造物計測</p>	<p>・航路啓開における測深・海底状況把握技術 ・海中における遠隔操作を可能とする有用な技術 ・海洋における有用な調査技術 ・港湾施設の即時的な計測技術</p> <p>(実証試験概要イメージ)</p>	<p>μUUVサイドスキャン搭載小型自律型水中ロボットを用い、浅海域での水中構造物を計測する。取得したデータの分解能、位置精度及び設定エリアの計測時間について把握をすることで、今後のUUVを用いた水中調査の可能性について評価検討を行う。</p> 