

募集課題名	ロボット分野 令和5年度「困難環境下でのロボット・ドローン活用促進に向けた研究開発事業」委託事業 テーマ(3) 湖沼、森林内などでの調査に対応するロボット・ドローンの研究開発
研究実施者	高橋隆行 (国立大学法人 福島大学)
実施予定期間	令和11年度まで (ただし実施期間中の各種評価等により変更があり得る)

【背景・目的】

湖沼の環境放射能動態調査のための水中ロボットを開発することにより、環境放射能の動態把握の効率化を実現する。

【研究方法 (手法・方法)】

環境放射能動態調査のための水中ロボットに必要となる、次のような技術要素について検討・開発を行う。

- ① 水中ロボットの移動のための基本的なハードウェアの開発
- ② 水中ロボットの制御系の開発のための調査
- ③ 浮力調整器のキーデバイスに用いる材料の加工技術の検討
- ④ 水中高速通信システムの調査

【期待される研究成果】

- ・水中ロボットによる湖沼の環境放射能測定の実用化
- ・湖岸から投入しての運用が可能な水中ロボットの実用化
- ・エネルギー効率の高い浅水域でのグライダー方式の確立

