

# 小型無人ボート ASV (Autonomous Surface Vehicle)



## 主要諸元

全長	2262 [mm]
全幅	954 [mm]
全高	1408 [mm]
重量	112.6 [kg]
稼働時間	最大8 [h]程度 (海況及び測線による)
通信規格	4G-LTE
位置測位	GPS, RTK, みちびき
監視装置	前方カメラ, 水中カメラ ソナー (水深・地形監視)
制御機能	自律航行, 定点保持 測線設定, 遠隔操作
安全機能	緊急時停止機構
拡張IF	LAN, DC24V
作動環境	温度: 0~40 [°C]

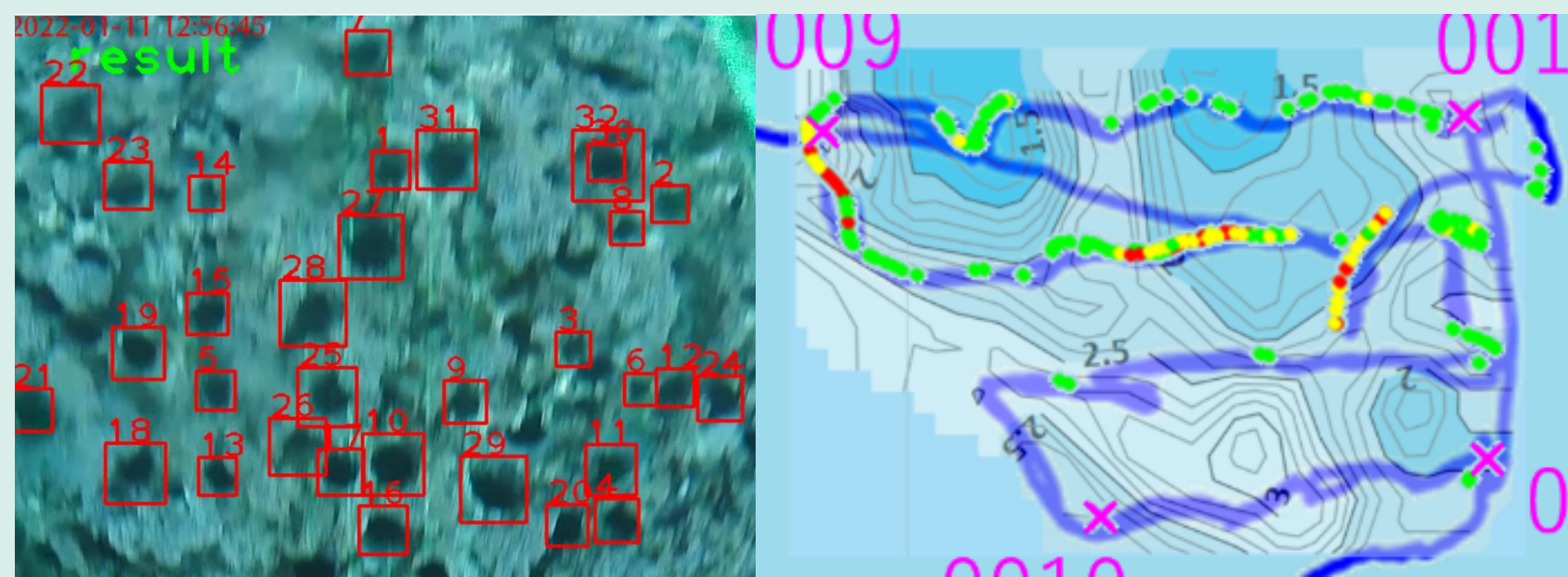
ASVは東京海洋大学と共同研究により開発

## 特徴

- オープンフレーム構造により海上および水中部に様々な測器が搭載可能  
(水中カメラ, サイドスキャンソナー, 観測センサーなどのプラットフォーム)
- ミッションプランを作成することで広範囲の自律航行が可能
- 定点保持による調査が可能
- コンパクト (ハイエースによる運搬が可能)
- LTEを使用した遠隔地オペレーション
- ペイロード機器に対してASVから電力供給

## 活用例

- ウニ密度マップを利用した水産資源調査
- サイドスキャンソナーを用いた地形, 人工物調査
- 水中カメラ, サイドスキャンソナーを用いた藻場調査
- 浅海域・港湾・河川・ダム・湖沼等における海上構造物点検, 観測調査



令和3年度 海の次世代モビリティの利活用に関する実証事業  
小型ASVを用いたウニ密度マップによる効率的な駆除方法の検討

