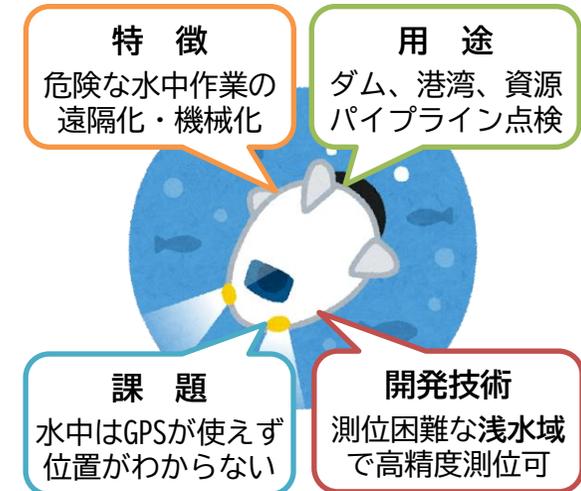


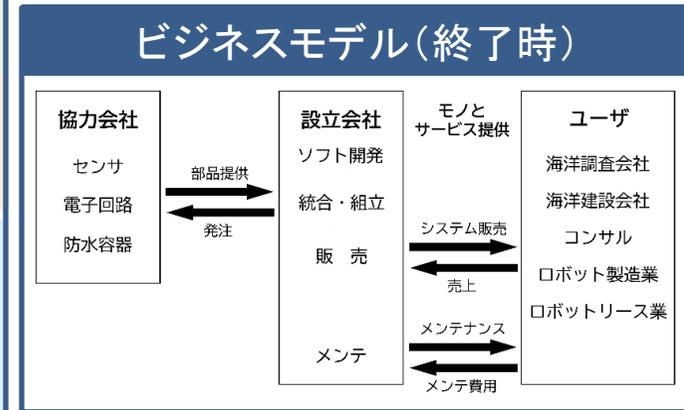
課題名 海中IoTを実現する水中ロボット向け超音波測位システムの開発研究

プロジェクトの概要

本プロジェクトでは、水中ロボットによる海中作業の高度化・効率化に寄与するポジショニング技術の社会実装を目指すために、代表者が開発・特許化してきた水中建設機械向けのポジショニングシステムを鍵として、(1)小型な水中ロボット向けのポジショニングシステムに関する先行技術動向調査の実施を含めたビジネスモデルの構築および精緻化、および、(2)ビジネスモデルの運用に寄与するセンサモジュールの小型化および顧客企業のニーズヒアリングを行うための試作機の構築、を行った。



	活動計画(申請時)	活動結果と成果(終了後)
ビジネスモデル	(1)関連技術の知財調査	代表者が開発・特許化してきた知財(IP)のランドスケープを実施し、研究開発の方向性を決定。また、ビジネスの将来性を見越して国際出願を実施。
	(2)ヒアリング活動	業界団体や産官学のユーザなど、計12件以上のヒアリングを実施。水中測位に求められる諸条件を明らかにすると共に、その情報を下記試作機へ反映。
研究開発	ニーズヒアリングのための試作機の構築	水中ロボットの搭載に適した小型かつ必要な諸条件を満たす試作機を構築。来年度以降であった予定を前倒しする形で、プールにおける精度検証実験、および、実海域での検証実験に挑戦。



今後の事業化に向けた活動予定

ヒアリングで明らかになったシステムの更なる高度化、および、実海域における精度実証実験の実施。事業化を見据えたビジネスモデルのアップデート、プロジェクトメンバーの追加、および、協力会社の探索。