艦艇装備研究所における 無人航走体技術への 取り組みについて

艦艇装備研究所 システム研究部 水中対処システム研究室 ○小倉潤、鈴木尚也、平井智大、綾部信吾

平成27年11月11日

自的

近年、無人水中航走体(Unmanned Underwater Vehicle, 以下UUVと呼ぶ)の研究が活発化している。

本発表では艦艇装備研究所におけるこれまでの研究成果と、現在行っている研究などについて紹介する。

目 次

- 1. 艦艇装備研究所が考えるUUV将来システム構想
- 2. 艦艇装備研究所が現在取り組み中の事業
- 3. 艦艇装備研究所の今後の取り組み方針
- 4. まとめ

1. 艦艇装備研究所が考えるUUV将来システム構想

艦艇装備研究所が考えるUUV将来システム構想

平成26年度以降に係る 防衛計画の大綱

島嶼部に対する攻撃への対応

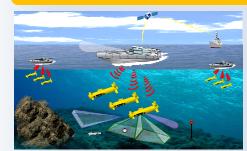
水中における 情報収集・警戒監視

多様な任務 への対応能力の向上

大規模災害等への対応



機雷探知システム



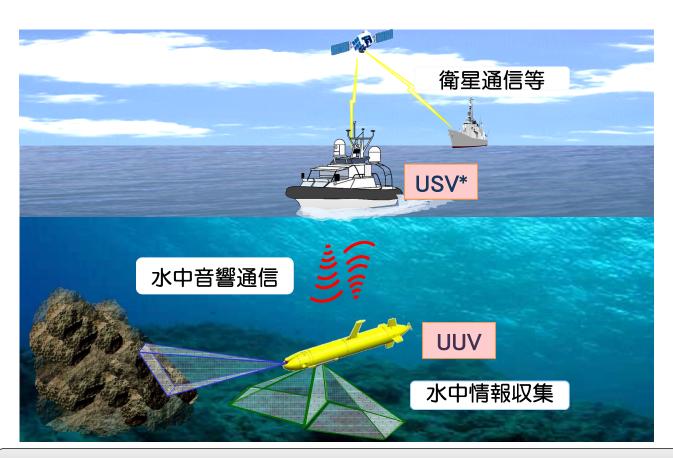
機雷等の高効率捜索

長期運用の大型UUV



継続的な警戒監視 長距離搬送

(実績) 並列航走による水中リアルタイムデータ伝送技術の研究



得られた成果

自律制御技術 (ウェイポイント航走等)

> 協調制御技術 (UUV-USV)

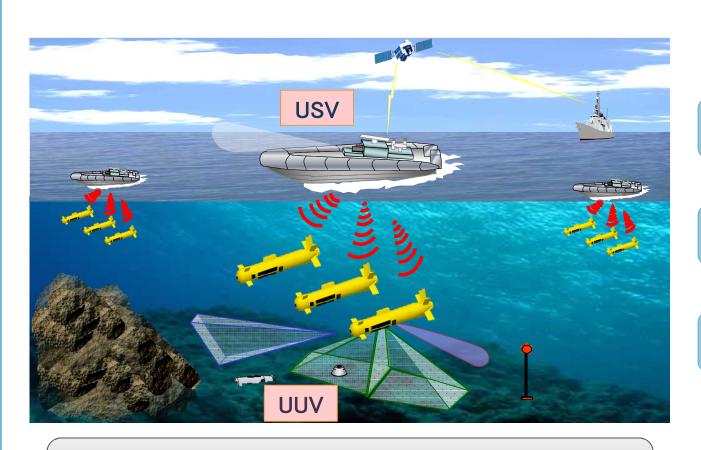
通信技術 (水中リアルタイムデータ伝送)

水中で情報収集したデータのリアルタイムデータ伝送

ででは、「平成21年度~26年度実施)

*無人水上航走体: Unmanned Surface Vehicle

機雷探知システム



複数UUVとUSVの協調制御による、 海底の情報収集及び機雷等の高効率捜索 技術課題

自律制御技術 (ドッキング)

達成度

任

協調制御技術 (編隊航走等)

達成度

ф

通信技術(距離延伸)

達成度



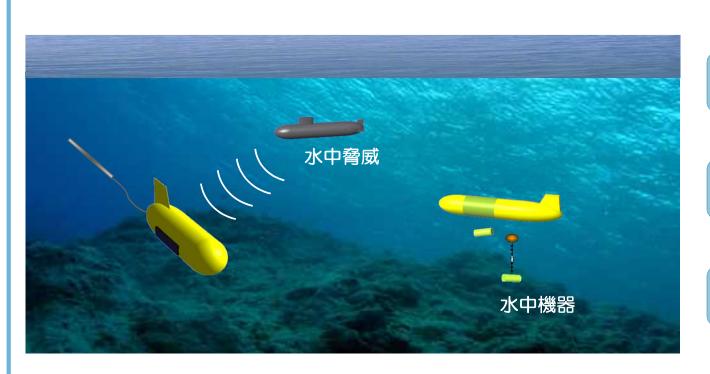
低

センサ技術 (係維機雷等)

達成度

中

長期運用の大型UUV

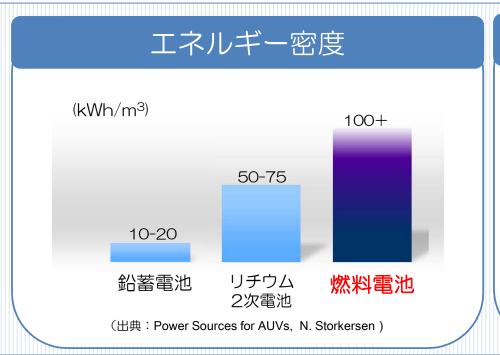


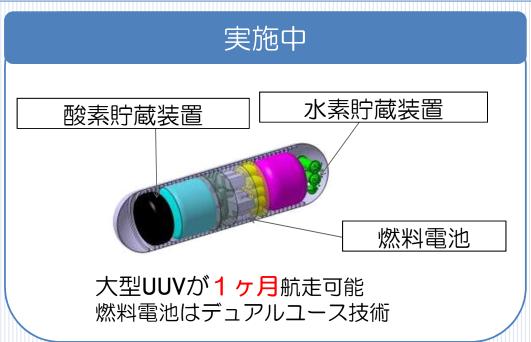
水中脅威の継続的な警戒監視水中機器等の長距離搬送

技術課題

エネルギー供給技術 (燃料電池発電システム) _{達成度} 低 自律制御技術 (自己診断等) _{達成度} 低 センサ技術 (水中脅威) _{達成度} 低 2. 艦艇装備研究所が現在取り組み中の事業

大型UUV用燃料電池発電システムの研究



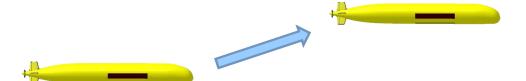


大型UUV用燃料電池発電システムの技術的課題

•防衛所要の電力負荷に対応

課題:防衛所要の電力負荷に対応

防衛所要としての電力負荷

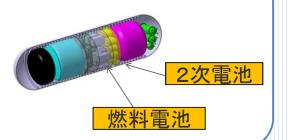


捜索時はエネルギー消費を抑えるため高効率運転

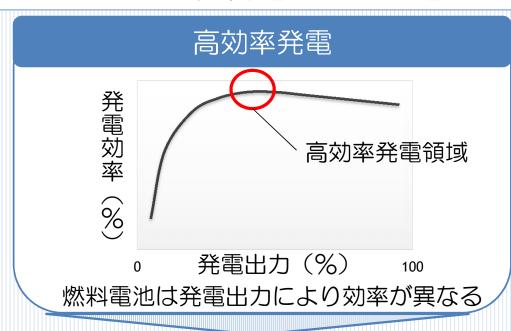
探知した目標を追尾するための急激な負荷変動対応

- 高効率運転
- 急激な負荷変動対応 を燃料電池システムとして両立

燃料電池と 2次電池の ハイブリッド システム



燃料電池と2次電池のハイブリッドシステム



急激な負荷変動対応

・ 燃料電池は停止している時間帯 がある



燃料電池が停止した状態でも 最大出力で電力供給を行う必要性

2次電池との連携

- 一部の燃料電池を高効率の発電領 域で発電し、余った電力を2次電 池に充電
 地に充電
- 余剰燃料電池を停止
- 2次電池容量及び、水素、酸素の搭 載量等の最適化及び発電制御が課題

2次電池との連携2

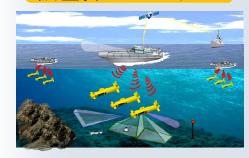
- 燃料電池が停止中は、2次電池 から出力
- 燃料電池の安定した高速起動制御 が課題

3. 艦艇装備研究所の今後の取り組み方針

さらに将来の構想

艦艇装備研究所が考える UUV将来システム構想

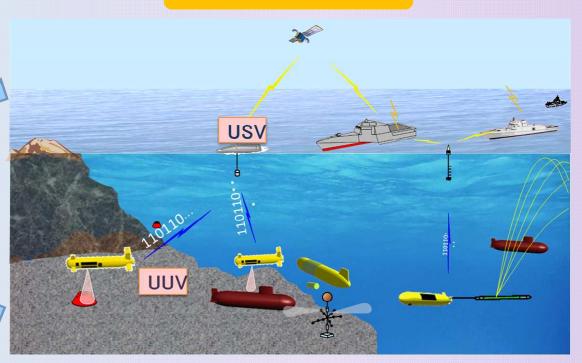
機雷探知システム



長期運用の大型UUV



複数無人機セット



高い自律性をもった複数の無人機による、 自律分散型の水中情報収集システム

今後の取り組み方針

- 1 人工知能等の高知能化技術の導入
- 2 船舶・海洋分野以外の技術の導入
- 3 試験・評価サイクルの加速化

に取り組んでまいります。

まとめ

- 艦艇装備研究所のUUVに関する将来システム 構想を紹介した。
- ・ 艦艇装備研究所が現在取り組み中の事業(長期 運用の大型UUVのうち、燃料電池発電システムの研究)について一例を示した。
- ・ 艦艇装備研究所の今後の取り組み方針を紹介した。 た。