

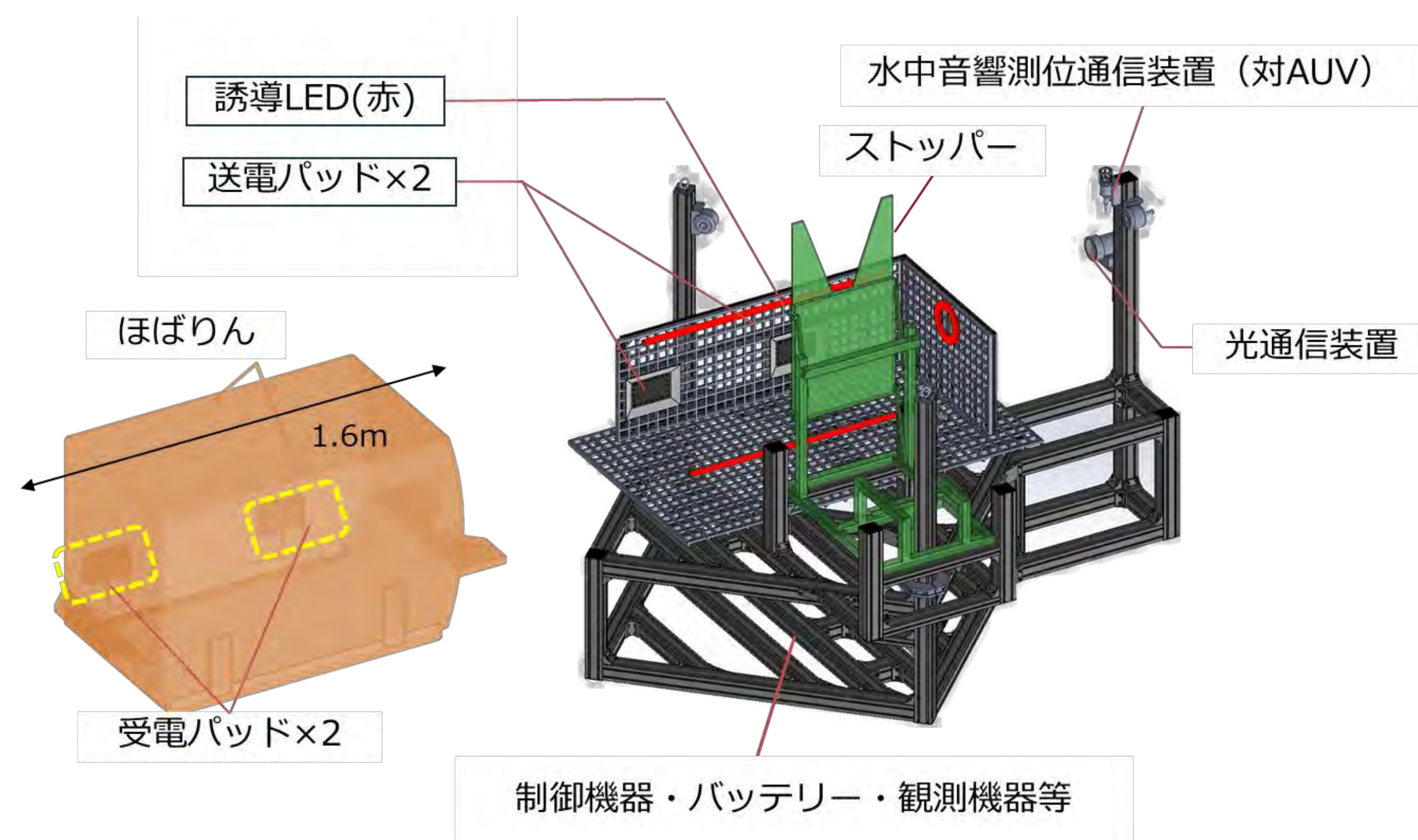
# SIP第3期・海洋安全保障プラットフォームの構築 トピックス

## ホバリング型AUV 深海ターミナルドッキング・充電実証試験に成功

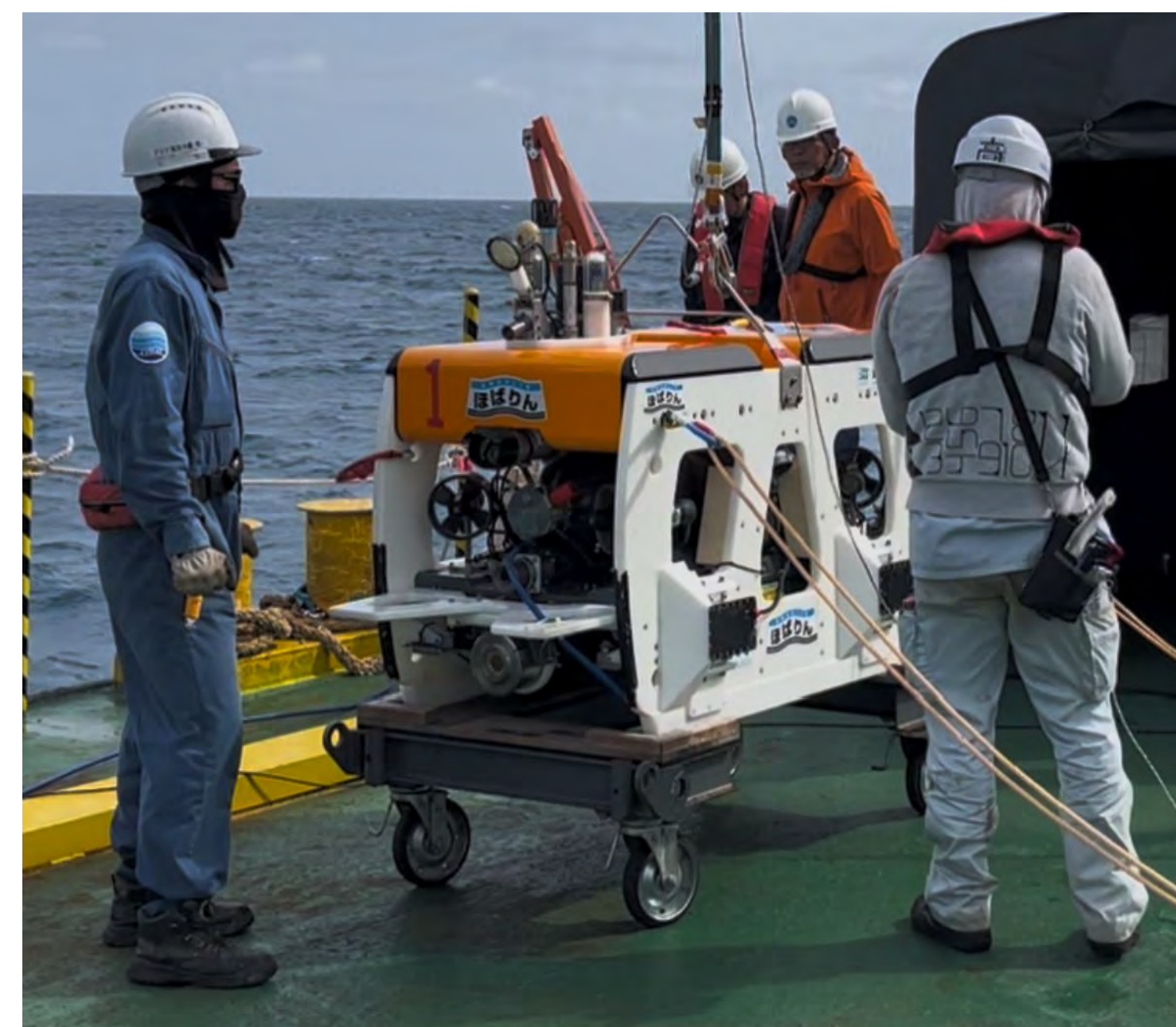
## 海洋ロボティクス調査技術開発

- ・ 自律型無人潜水機（AUV）の深海ターミナルの開発、AUVドッキングに関する技術開発の一環で、2026年3月、沖縄本島の南東に位置する久高島の西岸、水深30m域でドッキング実証試験を実施しました。
- ・ 潮流の影響がある中でも着座およびストッパーによる固定、充電、ストッパー開放後のAUVによる再調査行動まで一連の動作を実現しました。

**今後も、健全性の確認や機能改善を進めていきます。**



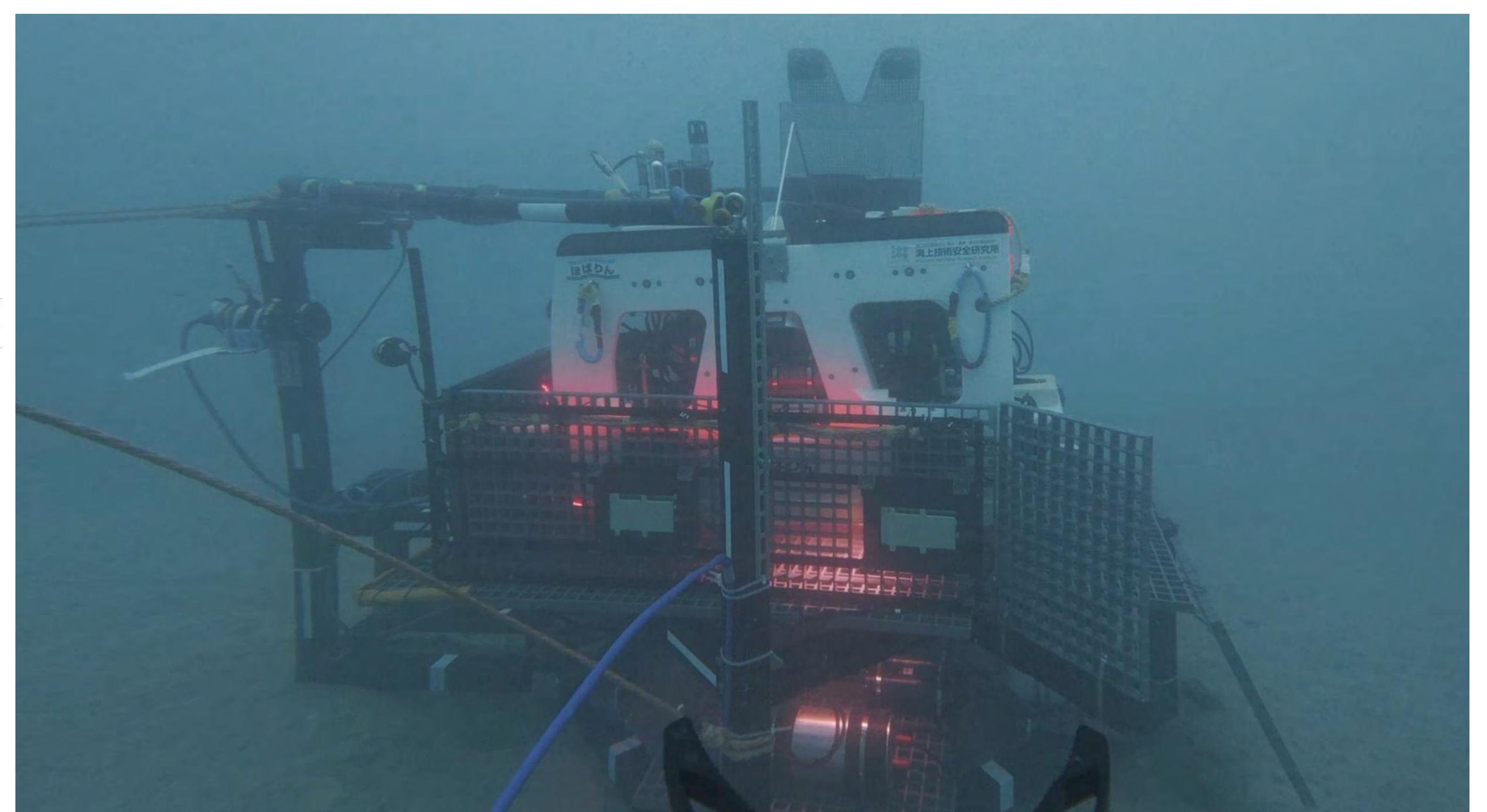
## 深海ターミナルの機器構成



**ホバリング型AUV「ほぼりん」**  
(海上技術安全研究所 所有)



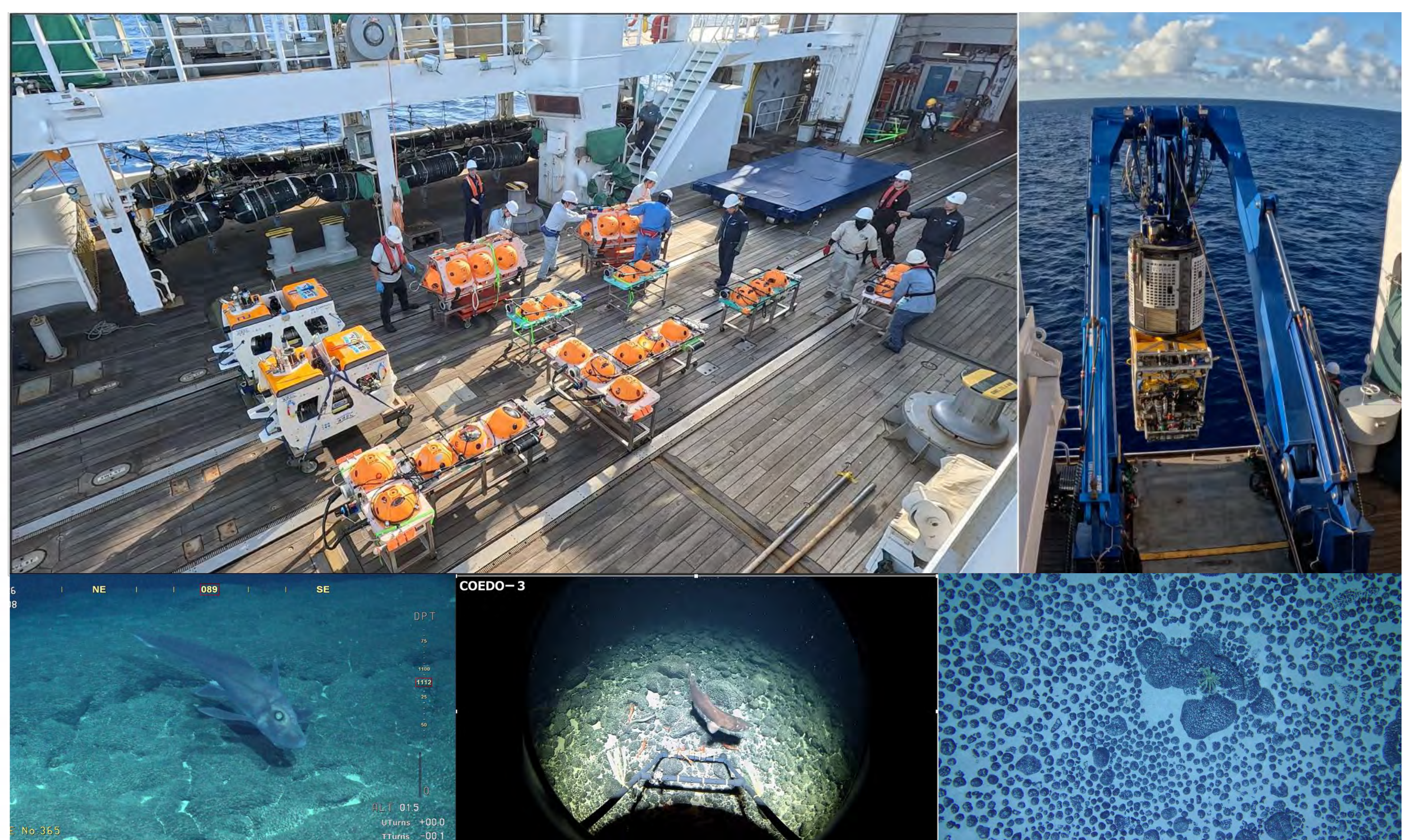
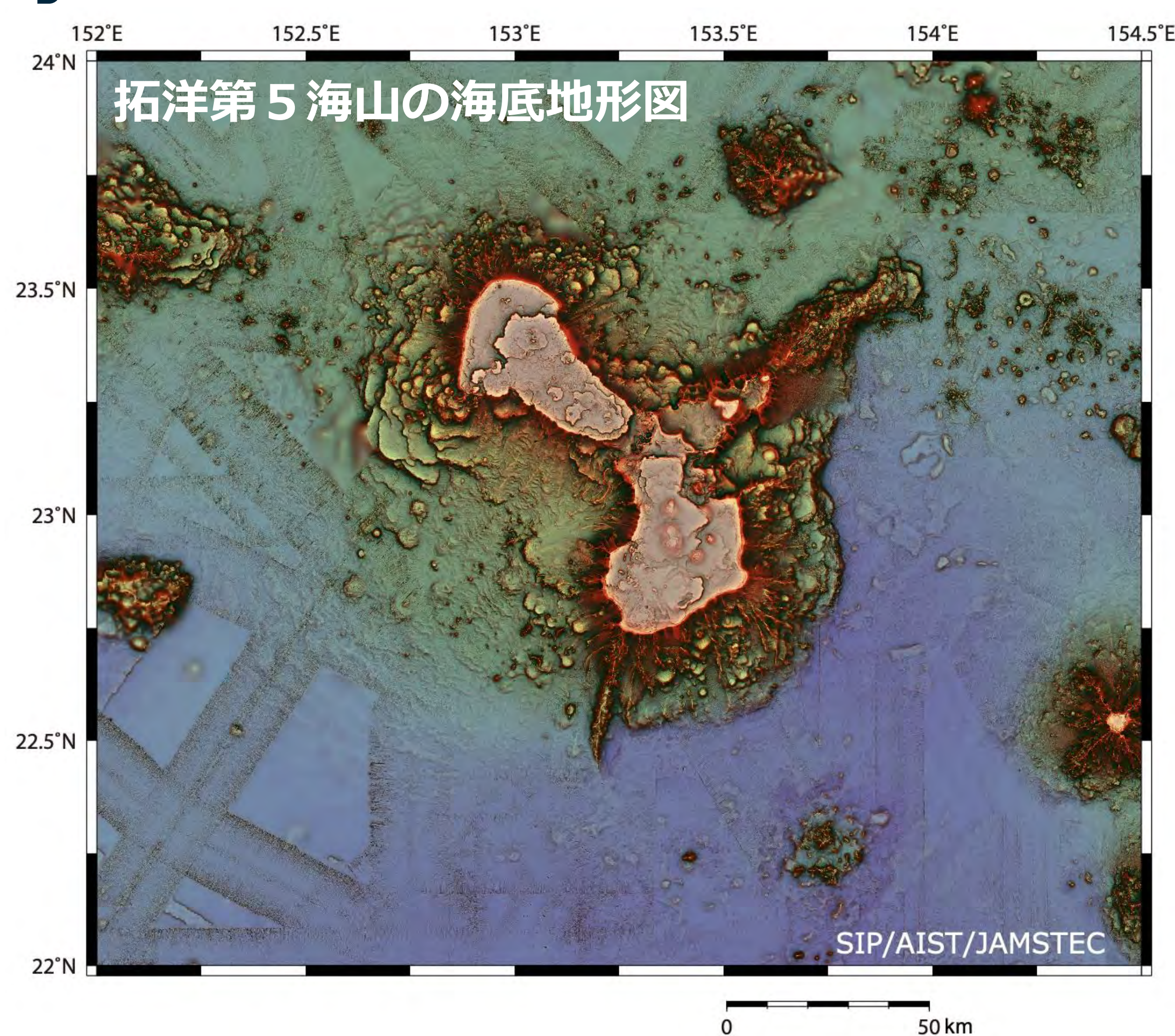
## AUV充電・データ送受信可能な 深海ターミナル



## 沖縄県久高島沖でのAUVドッキング試験状況

## 南鳥島沖拓洋第5海山において2つの調査航海を実施

# 海洋玄武岩層を活用した大規模CO<sub>2</sub>貯留・固定化技術に関する基礎調査研究



▲「かいめい」航海にて使用した海底観測装置（上）及び観察された生物（下）

2026年、南鳥島沖の拓洋第5海山において2つの調査航海を実施しました。

- ・ 支援母船「よこすか」による航海では、有人潜水船「しんかい6500」による海底観察や岩石採取、シングルチャンネル音波探査（SCS）による浅部地下構造探査を実施しました。
- ・ 海底広域研究船「かいめい」による航海では、海山の生物群集や物理化学条件などの環境ベースラインデータを収集しました。

今後の研究により、カーボンニュートラル実現に向けたイノベーション創出が期待されます。

◀(左)「よこすか」と「しんかい6500」／拓洋第5海山に見られる枕状溶岩

