

## 「ロボット技術で水産資源管理の課題解決に挑む！（ズワイガニ編）」 が、第6回日本オープンイノベーション大賞の農林水産大臣賞を 受賞しました

九州工業大学大学院生命体工学研究科人間知能システム工学専攻の西田祐也准教授が参画した「ロボット技術で水産資源管理の課題解決に挑む！（ズワイガニ編）」プロジェクト（実施者：いであ(株)、福井県水産試験場、東京大学生産技術研究所、九州工業大学、(株)ディープ・リッジ・テク）が第6回日本オープンイノベーション大賞にノミネートされ、2024年2月14日に開催された表彰式において農林水産大臣賞を受賞しました。

### 【日本オープンイノベーション大賞】

日本オープンイノベーション大賞は、内閣府が主催し、先導的で独創的な取り組みを称える賞です。オープンイノベーションの模範となる取り組みや、社会への大きな影響を持つプロジェクト、そして持続可能な成果を挙げる企業や団体の中から、分野ごとに大臣賞、長官賞、経済団体、学術団体の会長賞などの表彰、さらに各賞の中で最も優れたものを内閣総理大臣賞として表彰されます。

### 内閣府報道発表資料

「第6回日本オープンイノベーション大賞」受賞取組・プロジェクトの概要について

<https://www8.cao.go.jp/cstp/openinnovation/prize/6kai2.pdf>

プロジェクト名	「ロボット技術で水産資源管理の課題解決に挑む！（ズワイガニ編）」
実施者および 各機関の代表者	いであ株式会社：高島 創太郎 外洋調査部 部長 福井県水産試験場：手賀 太郎 主任研究員 国立大学法人東京大学生産技術研究所：ソートン・ブレア 准教授 国立大学法人九州工業大学：西田 祐也 准教授 株式会社ディープ・リッジ・テク：浦 環 代表取締役
概要	水産業のICT化に向けて、ロボットとAI技術を導入し、水産業が抱える高齢化・過疎化による人手不足、老朽化が進むインフラの管理、環境問題等の課題解決のため、次世代モビリティである詳細画像観測が可能なホバリング型AUVを導入して、産学官の相互補完により、新たな利活用技術を開発して社会実装を目指すオープンイノベーションな取組です。 福井県で取り組んでいるズワイガニ資源の増大対策で、課題となっていた資源量推定の精度向上のため、保護礁や作滞効果の評価手法確立に向けて、安全かつ正確な水中測位により詳細把握が可能なホバリング型AUV導入を目指して取組みを実施しました。

効果	2021年には国土交通省主催「海の次世代モビリティの利活用に関する実証事業」に応募し、採択されました。実証実験を行い、ホバリング型 AUV の有効性を実証、次に向けた課題解決と他への応用に取り組んでいます。
受賞のポイント	<ul style="list-style-type: none"> <li>● 1次産業の中でもテクノロジーが遅れている漁業領域においてロボット活用した先進的取り組み</li> <li>● 漁業の付加価値化に向けた研究開発、技術普及促進の面でイノベーションにつながるものと期待</li> <li>● 研究開発の初期から中期に当たるステージで、東京大学生産技術研究所・九州工業大学との連携や関係機関と役割分担してプロジェクト化されている</li> </ul>

**【研究内容に関するお問い合わせ先】**

国立大学法人 九州工業大学大学院生命体工学研究科  
人間知能システム工学専攻 准教授 西田 祐也

電話：093-695-6105 Mail：[y-nishida@brain.kyutech.ac.jp](mailto:y-nishida@brain.kyutech.ac.jp)

**【報道に関するお問い合わせ先】**

国立大学法人 九州工業大学総務課広報係

電話：093-884-3007 Mail：[pr-kouhou@jimmu.kyutech.ac.jp](mailto:pr-kouhou@jimmu.kyutech.ac.jp)