

「地域課題分野」（平成29年度採択）

事後評価結果

研究テーマ名	研究代表者	評価
ボート型自律制御ロボットによるポータブル流量観測システムの開発	京都大学 山上 路生	A
<p data-bbox="199 533 391 566"><研究概要></p> <p data-bbox="199 622 1388 831">従来の観測法を根本的に見直し，無人ボートを自律制御して流れの中で静止させたときの推進駆動力より流速を計測する新しい方法を提案した．本研究ではこのアイデアを具現化すべく，位置センサ，制御モータ群をマイコン制御するロボット艇を開発した．第3年度では推進力の高出力化および流向検知システムの導入をはかった．淀川本川（河岸近傍域）でテストを行い，ライブカメラによるSTIV解析と比較検証した．</p>		
<p data-bbox="199 1088 518 1122"><事後評価コメント></p> <p data-bbox="199 1178 438 1211">A評価のためなし</p>		

※評価基準

- A：研究目的は達成され、十分な研究成果があった。
- B：一定の研究成果があった。
- C：研究成果があったとは言い難い。