

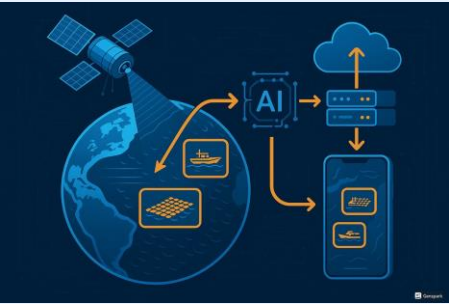
背景と課題

- 牡蠣筏と小型船舶の衝突事故が頻発（夜間・濃霧時に特に危険）
- 既存海図では牡蠣筏の正確な位置が把握できない
- 行政による牡蠣筏数・分布の管理体制が不十分
- 潮汐や天候で変動する筏群の動態把握が困難

技術的解決策：ハイブリッドセンシング

①AI衛星データ解析

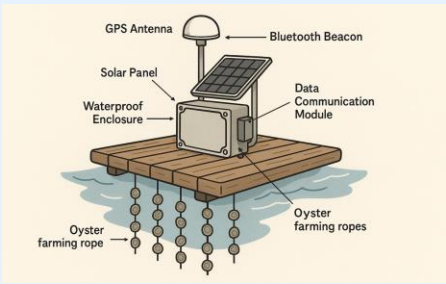
- 広域「マクロの目」による監視
- AI精度目標：全体85%以上
- 密集域分離識別率70%以上



AI衛星データ解析システム概念図

②IoTビーコン「IKAK」

- 現場「ミクロの目」による補完
- 1年間メンテナンスフリー設計
- 実証5台製作・連続8ヶ月稼働



※イメージ図

期待される成果

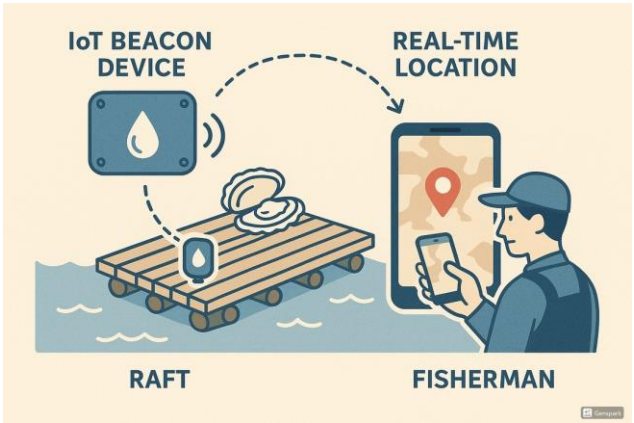
社会的効果

- 牡蠣筏と船舶の衝突事故防止
- 漁場配分等に使える定量データ提供

事業展開

- 呉市発の全国展開（ホタテ・海苔など）
- 低コスト持続型社会インフラ化

システム概要



IoTビーコン・モバイルアプリ連携図

- コミュニティ参加型の位置情報共有システム
- 漁業者10名によるクローズドβテスト実施
- 位置情報カバー率90%以上を目標
- 誰でも手元のスマートフォンで危険を認識可能

実施体制（産学官連携）

広島大学	研究統括・衛星データ解析主幹（作野裕司教授）
株式会社 シーテックヒロシマ	デバイス・システム開発、プロジェクト管理・調整
有限会社 マリンクラフト風の子	実証実験・現場検証、フィールド提供
株式会社 アイネット	衛星データ連携・技術協力