

## 最新のロボット技術動向について —災害対応ロボットの開発と活用を中心として—

東京大学大学院工学系研究科 教授 浅間 一

### 要旨

東日本大震災、福島原発事故においては、様々な場面でロボット技術の投入が求められた。現場では、これまでに多くのロボットや遠隔操作機器が投入され、実績を上げているものの<sup>[1]</sup>、福島原発の廃炉措置や今後の災害に対する備えとしての災害対応ロボットについては、課題が山積みである。本稿では、災害対応ロボットについて概観し、東日本大震災、福島原発事故・廃炉に対して行われた様々なロボット・遠隔操作機器や、その活動について紹介するとともに、産業競争力懇談会から出された提言の概要について解説し、今後行うべき取り組みについて述べる。

### 1. はじめに

2011年3月11日に東日本大震災、福島原発事故が発生した際には、様々な場面でロボット技術の投入が求められた<sup>[2]</sup>。福島原発の現場ではこれまでにすでに多くのロボットや遠隔操作機器が投入され、多大な貢献を果たしている<sup>[3]</sup>。しかるに、災害直後は、ロボット技術は日本のお家芸であったにもかかわらず、それらの機器を迅速かつスムーズに導入することができなかった。今後の災害に備える上でも、課題を抽出するとともに、それを解決すべき方策を検討し、具現化する必要がある。

### 2. 災害対応ロボットとそのニーズ

#### 2.1 ロボット技術とは

そもそもロボット技術 (RT: Robot Technology) とは何か。災害対応や原発事故対応で様々な遠隔操作機器が用いられた。それらの機器が、ロボットな

のか (ロボットと呼べるものなのか) といった議論もあるが、それはあまり意味がない。ただ重要なことは、そこにはRTが確実に活用されているということである。

経済産業省は、日本ロボット大賞の中で、「ロボット」を、「センサ、知能・制御系、駆動系の3つの技術要素を有する、知能化した機械システム」と定義し、「RT」と同義としている<sup>[4]</sup>。しかし、ロボットとロボット技術は、コンピュータと情報技術 (IT: Information Technology) が異なるのと同様、明確に区別すべきである。

ロボットとは、いわゆる多自由度を有する機械である。生物や人間、あるいはその一部に形態が似ているものがロボットと呼ばれることが多い。センシングによって得られた情報に基づき、動作を行えるような自律制御機能もロボットと呼ばれる機械の特徴である。

一方、RTとは、物理世界 (実世界) における検知・計測・認識・制御・動作・作業などの技術を含めた総合技術である。情報技術が情報世界の中の技術であるのに対し、RTは、「情報技術+実世界で物理的な相互作用をするための技術」ということもできる。ロボットには当然RTが使われているが、輸送機械、医療器械、産業機械など、ロボット以外の多くの機器やシステムにもRTは用いられている。

ただし、完成したロボットを分解してみると、そこにはロボット特有の要素技術があるわけではない。ロボットはシステムであり、求められる作業を実行するために、要素技術が高度に統合化されている。すなわち、ロボット技術の神髄は、求められる作業を与えられた環境で達成できるようなシステム化技術だという点である。RTをニーズに対して応

用するのではなく、むしろ作業ニーズに応えられるようにシステムを設計・構築する技術こそがRTなのである。それは、ソリューション技術と呼んでもよい。まさにこのシンセシスコそがRTの最大の特徴なのである。

#### 2.2 災害対応ロボットのニーズ

日本は災害大国であり、地震、台風、火山爆発などの自然災害が非常に多く、首都直下型地震や南海地震が近い将来発生する確率は極めて高いと予想されている。また、それに加え人工災害も多発しており、大きな問題となっている。近年、トンネル、橋梁、ダム、道路等の社会インフラの老朽化が原因となり、笹子トンネルの崩落事故をはじめとする事故が多発している。また、プラントなどの設備をはじめとする産業インフラの事故も増加しており、コンビナート事故は10年で10倍に急増しているとの報告もある<sup>[5]</sup>。工事現場での事故なども後を絶たない。このような災害や事故の脅威が増大する中、人が行うことが困難・不可能・危険な作業・環境が多々存在し、ロボットや遠隔操作機器の導入が期待されている。

災害対応にはいくつかのフェーズに分けられる。それに応じて対策も変化し、必要とされる機器も異なる。災害発生直後24時間以内 (フェーズ0) は災害状況の把握、必要な機材や物資の確保、体制の確立など、災害発生後72時間以内 (フェーズ1) は被災者の探索・救出などの緊急対策、災害発生後1ヶ月程度 (フェーズ2) は被災者支援・ライフライン・交通の確保など応急対策、それ以降 (フェーズ3) は瓦礫処理、復旧・復興などとなる。

フェーズ0や1の初期においては、被害状況調査、被災者探索・避難誘導・救助などの活動が主体となるため、それを実施、あるいは支援するためのロボット・遠隔操作機器が求められる。陸・海・空、あるいは、建物の内部、狭路、瓦礫の中などを移動して情報を収集したり、被災者を探索し、誘導・救出するロボット・機器、応急的な瓦礫除去、インフラ修復・再構築などの作業を行うロボット・機器などが必要となる。また、フェーズ2や3などの応急対策・復旧・復興においては、本格的な瓦礫処理、インフラ構築、災害対策工事、除染をはじめ、様々な復旧活動を支援するロボット・機器 (無

人化施工機器を含む) などが重要となる。

### 3. 東日本大震災と福島原発事故への対応

#### 3.1 震災および津波対応におけるロボット活用

東日本大震災における災害対応では、被災者の探索、被災した建物やプラント・設備の調査、水中の調査、被災地のマッピング、重作業のパワーアシスト、被災者のメンタルケアなどでロボット技術が活用された。災害からの復旧、復興においても、汚染された地域の放射線量調査、瓦礫の処理、除染などでロボット技術は使われており、今後もさらに活用は拡大すると考えられる。具体的には、能動スコープカメラ (東北大)、Quince (千葉工大、東北大、NEDO、IRS)、KOHGA3 (京大)、Anchor Diver III (東工大)、遠隔操縦機ROV (東大)、双腕式油圧シヨベル型ロボット (日立建機)、被災地計測・モデル化・マッピング計測車・全方位カメラ (東大、東北大)、Paro (産総研)、スマートスー・ライト (北大)、Hexa-rotor MAV (千葉大) などのロボットがこれまでに用いられた。

#### 3.2 原発事故対応・廃炉措置におけるロボットの導入

一方、福島原発の事故対応に関しては、事故直後は、冷却系の安定化、封じ込めが最大のミッションであったが、冷温停止後 (平成24年1月以降) は、廃炉に向けた使用済み燃料プールからの燃料や燃焼デブリの取り出しに移行している。しかし、現場で様々な作業を行っている作業員の被曝を低減することが何よりも重要なミッションである。具体的には、注水、瓦礫除去、建屋や様々な容器内の調査 (映像取得、放射線量・汚染分布・温度・湿度・酸素濃度・等の計測)、サンプル採取、計測機器などの設置、除染、遮蔽、機材の運搬などの作業でロボットや遠隔操作機器の活用が求められ、すでに数多くのロボットや機器が導入されている。導入された調査・作業用ロボットは、米国Honeywell社製の小型無人ヘリT-Hawk、米国iRobot製のPackbot (2台)、千葉工業大学、東北大学、国際レスキューシステム研究機構、新エネルギー・産業技術総合開発機構が開発したQuince、Quince 2、Quince 3、米国iRobot社製のWarrior、米国QinetiQ社製のTalon、日本原子力研究開発機構が開発したJAEA-3、TOPY

工業が開発したSurvey Runner、東芝が開発した4足歩行ロボットと小型走行車、三菱電機特機システムが開発したFRIGO-MA、産業技術総合研究所と本田技術研究所が開発した高所作業車、日立GEニュークリア・エナジー社製造遊泳調査ロボット、ATOX社が開発した円筒容器内水位測定装置などである。また、除染機器Moose (Pentek社製)、遠隔操作床面除染装置 (ATOX社製) などの遠隔操作機器が除染用として、また三菱重工社製遠隔作業ロボットMEISterも、コンクリートコアサンプル採取などに使用されている。

いわゆる「ロボット」以外のロボット技術も、廃炉に向けた様々な作業において活用されている。日本原子力研究開発機構 (JAEA) が開発したロボット操作車RC-1がTalonの操作車として、またガンマカメラによる線量測定・汚染分布測定などに用いられたほか、工業用内視鏡を用いた2号機原子炉格納容器内部調査、ROVを用いた4号機使用済燃料プール内調査・瓦礫分布マップ作成、バルーンを用いた1号機オベフロ調査なども行われている。

### 3.3 無人建設機械の活用

福島原発の事故対応およびその廃炉措置において、無人化施工をはじめとする建設機械も極めて有効に活用されている。東京電力福島第一発電所の事故発生直後は、原子炉の冷却が最大の課題であった。安定な注水を行う手段として、Putzmeister社製のコンクリートポンプ車による遠隔注水が4号機で行われた。

また、事故直後の福島第一原子力発電所内には、津波によって発生した瓦礫と、原子炉建屋の水素爆発によって発生した瓦礫が多数存在した。特に、水素爆発によって発生した瓦礫は、放射線レベルが高く、発電所内での復旧作業の大きな妨げとなっていた。そこで、高線量作業環境における作業員の被ばく線量の低減を目的として、バックホウ、クローラダンプ、オペレータ車、カメラ車などの無人化施工機械を用いた瓦礫の除去が大手ゼネコンのJVによって行われた。また、原子炉建屋内部においても、Talon (米国QinetiQ社製)、Bob Cat (米国QinetiQ社製)、Brokk-90 (スウェーデンBrokk社製)、Brokk-330 (スウェーデンBrokk社製)、ASTACO-SoRa (日立エンジニアリング・アンド・

サービス社製) などの遠隔操作機器を用いた瓦礫除去が行われている。

水素爆発を起こした3号機の原子炉建屋の最上階瓦礫の除去も、クレーンやバックホウなどの無人化施工機械を用いて行われた。また、鹿島建設は、クローラダンプおよびフォークリフトを用いて3号機の放射線レベルの高い瓦礫の搬送作業の完全自動化を達成した。

## 4. 今後の取り組み

### 4.1 各省庁などにおける災害対応ロボットの開発・配備の問題点

これまでに開発、現場への導入が行われてきた災害対応ロボットや遠隔操作機器について述べたが、これからの廃炉対策や、今後の災害に対する備えという点では、まだまだ多くの問題が残されている。各省庁で開発、配備が行われてきた災害対応ロボットに関しても、現状のロボットで対応できる災害や事故の状況は、特殊なケースのみであり、多様な災害に対して必要とされる機能のごく一部しかカバーできていない。事実、消防庁、警察庁、防衛省などが開発してきたロボットは、訓練ではたびたび使用されてきたにもかかわらず、実際の災害現場で使用されたことはほとんどない。国交省の無人化施工機械なども、火山災害や土砂災害、原発事故などを中心に活用されているものの、実際の災害現場で活用可能な場面はまだ限定的である。災害や事故は極めて多様であり、災害対応ロボットにも様々な環境で多様な作業を行うことが求められ、要求される機能も極めて多様で複雑である。現在我々が有しているロボットの機能では、ごく一部の災害にしか対応できないのである。また、各省庁、自治体における、災害対応ロボット、遠隔操作機器の開発・導入・配備といった活動の多くは、縦割りで行われている。共通する技術も多々存在するので、研究開発や実証試験、オペレータの訓練、平時での利活用などを省庁間で連携して行うことが重要であるし、有事の際にも、省庁間が協力してオペレーションを行えるようにすることが求められる。

### 4.2 福島原発の廃炉および原子力事故への備え

福島第一原子力発電所の廃止措置等に向けた中長期ロードマップでは、廃炉までに30~40年かかる

されており、今後も、除染、汚染水の漏えい箇所の特定・補修、燃料デブリの調査・取り出しなど、人が行うことが困難な作業が目白押しであり、長期的にわたってロボットや遠隔操作機器の開発は継続的に行っていく必要がある。これらは、いずれも新規に開発しなければならないものばかりであり、現場で確実に使用できる装置として完成させるには、研究開発された後も、機能検証、実証試験、オペレータの訓練などを十分行った上で投入する必要がある。日本原子力研究開発機構は、福島廃炉技術安全研究所を設置するとともに、遠隔操作機器・装置実証施設 (通称モックアップ施設) の建設・運用を行う計画を進めている。開発されたロボットや遠隔操作機器の実用化を行う上での重要な鍵となる施設である。

一方、今後起こり得る原子力事故に備えるため、電気事業連合会は原子力緊急支援機関を福井県内に設置することを決定した。それを受け、日本原子力発電が敦賀市に原子力緊急事態支援センターを設置し、様々な事故対応用ロボットを配備するとともに、オペレーションの訓練を行うなど、有事の際の緊急支援体制を整えつつある<sup>[6]</sup>。

### 4.3 一般災害に対する防災・減災の取り組み

前述のように、災害対応ロボットに関するプロジェクトで開発されたロボットで、東日本大震災や福島原発の現場に導入されたものもあるが、それはごく一部に限られている。大学や研究機関、ロボット関連企業、プラントメーカーなどは、これらの災害対応ロボット技術開発プロジェクト以外に、独自で開発しているケースも多い。しかし、これらの研究開発では、プロトタイプ開発、あるいは実証試験までは行われるものの、実用化・事業化は遅延として進んでいないのが現実である。実際に、災害対応ロボットの需要は官需が中心であり、市場も極めて特殊で限定的であることから、企業努力だけでは死の谷を越えることは難しい。それを解決するには、国が実用化まで支援するとともに、国が率先して需要を作り出すことが重要となる。

一方、今後の備えという点では、このような研究開発だけでは不十分であり、発災後の災害対応、減災のみならず、災害を予防する防災も重要である。社会インフラや産業インフラの老朽化による事故も急増しており、これらの点検や保守においても、ロ

ボットの活用が求められている。人が行うことが困難・不可能な作業をロボットで行ったり、危険作業をロボットで代替することが、ロボットを導入する最大の目的だが、ロボットを導入することで、人が作業を行う際に必要であった足場の建設などが不要になるので、コストが削減でき、工期を短縮できるということも重要なポイントとなる。

### 4.4 産業競争力懇談会での提言

今後の災害や事故に備えるためには、東日本大震災および福島原発事故が発生した際、迅速かつスムーズにロボットや遠隔操作機器が導入できなかった問題点を分析するとともに、それをいかに解決するかを検討する必要がある。産業競争力懇談会では、災害対応ロボットの社会実装を推進するために、平成23~24年度に「災害対応ロボットと運用システムのあり方」プロジェクトを実施し<sup>[7][8]</sup>、危険作業や社会インフラ・設備の点検・保守などの併用も含め、平時から使用、運用しつつ、有事の際にも迅速に配備できるようにするための提言を、以下の3点にまとめた。

(a) 研究開発拠点やプロジェクト立ち上げによる技術開発

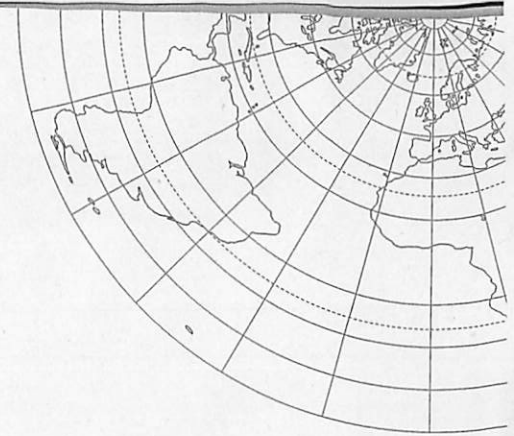
様々な災害に対応できるようにするためには、特殊環境移動・アクセス技術、遠隔操作用安定通信技術、遠隔操作空間認知技術、操作性向上のための自律化・知能化技術、計測技術とそれに基づく点検・診断・メンテ技術などに関するニーズ駆動型基盤技術研究、高度実用化研究、運用実証型研究を行う必要がある。また、ソリューション導出・システム化技術を高度化するためには、DARPA Challenge<sup>[9]</sup>のような競技会やチャレンジを実施することも有効である。

(b) 災害対応ロボットセンターの設置

実証試験・オペレータ訓練、防爆性・耐放射性・耐久性・安全性などの機能評価・認証、ロボット技術情報の集積化・一元的管理・提供、緊急時対応 (災害時の配備) などの機能を持つ防災ロボットセンターを設置する必要がある。実証試験、オペレータの訓練に関しては、Disaster City<sup>[10]</sup>のような、それを実施するテストフィールドやモックアップを設置する必要がある。

(c) 戦略策定・標準化・制度設計





## 現代インドの対外政策

防衛大学校 准教授 伊藤 融

### 略歴

1999年 中央大学大学院法学研究科政治学専攻博士課程後期単位取得退学  
在インド日本国大使館専門調査員、島根大学法文学部准教授等を経て現職  
2009年～ 防衛大学校准教授

専門分野：南アジア安全保障研究

所属学会：日本国際政治学会、日本南アジア学会、日本比較政治学会、日本平和学会

最近の著作：伊藤融「インドの『世界大国化』と対パキスタン関係」近藤則夫編『現代インドの国際関係—メジャー・パワーへの模索』アジア経済研究所、2012年  
堀本武功・三輪博樹編、伊藤融他著『現代南アジアの政治』放送大学教育出版振興会、2012年  
Toru ITO, "China Threat Theory in Indo-Japan Relations," in Takenori Horimoto and Lalima Varma eds., *India and Japan Relations in Emerging Asia*, Monohar, 2013  
伊藤融「冷戦後インドの対大国外交—『戦略的パートナーシップ』関係の比較考察」岩下明裕編『ユーラシア国際秩序の再編』ミネルヴァ書房、2013年  
など多数

※本原稿は、2014年4月21日CISTECにて開催した表記講演を編集したものです。安全保障貿易管理においては地域情報の把握も必要と考え、本テーマを取り上げました。研究者による最新情報としてお役立てください。

### 1 南アジアの大国から世界の大国へ

インドという国は「南アジア」という地域では、冷戦期から圧倒的な存在でした。南アジアほど、地域の国際関係がある特定の地域大国を中心に展開してきた地域はないでしょう。

まず、地理的な観点からみてみましょう。この地図[資料1]をご覧ください。基本的にはインド、パキスタン、バングラデシュ、ネパール、ブータン、スリランカ、モルディブの7か国が南アジアと考えられてきました。この7か国は南アジア地域協力連

合(SAARC)の原加盟国です。もっともこの枠組みをご存じの方はほとんどいらっしゃらないでしょう。南アジアにおけるASEANなわけですけれども、地域協力としてはほとんど機能してこなかったからです。しかしこのSAARCには、アフガニスタンが数年前に加盟しまして、8か国になっております。さらに、安全保障問題を考えますときに、特にオバマ政権が発足してからは、ご承知の通り、アフガニスタン、パキスタンの問題を一体化して捉えるというのがアメリカの政策でもありますので、どうしてもこのアフガニスタンも、南アジアの射程に入れて捉えざるをえなくなってきています。

注目すべきなのは、インドはこのアフガニスタン

災害対応ロボットの開発と運用を長期的に継続して行うための戦略的設計、策定が求められる。また、ロボットの機能評価やインタフェース仕様に関する標準化活動、規制緩和(特区など)、規制強化(配備の義務化など)、免税措置などの税制策定、無線周波数の確保や保険制度などを含む環境整備など、制度設計なども重要である。

平成25年度には、それを受け「災害対応ロボットセンター設立構想」プロジェクトにおいて、「災害対応ロボットセンター」の具体的な機能とその具現化の方策や運用の枠組みについて検討した<sup>[11]</sup>。災害対応ロボットセンターは、長期的な技術開発戦略の策定と有事の際の災害対応ロボットの配備・運用に関する司令塔の機能を有する「災害対応ロボット利用推進本部」と、平時における災害対応ロボットの技術開発、実証試験・評価・認証、訓練、標準化・運用・配備の実業務を統括する「災害対応ロボット技術センター」によって構成することとし、災害対応ロボット利用推進本部は内閣府など政府に設置し、災害対応ロボット技術センターは産官学連携によって運営すべしとの提言を行った。平時利用に関しては、(1)危険が伴う作業や工事における現場活用、(2)社会インフラや設備の点検・保守との併用、(3)訓練などにおいての利用が考えられる。また、災害対応ロボット技術センターには、災害対応ロボットに関連する技術とその実用評価、ニーズ等に関するデータベースを完備、管理するとともに、災害対応ロボットのテストフィールドやモックアップなど、実証試験や機能評価・認証を行える運用拠点としての機能、研究開発から、実証試験、オペレータ訓練、実現場への投入といった一貫した流れを継続的に回す機能が求められる。

### 5. おわりに

本稿では、災害対応ロボットについて概観し、東日本大震災における災害対応、福島原発事故対応・廃炉措置において導入された様々なロボット・遠隔操作機器や、その活動について紹介するとともに、今後行うべき取り組みについて述べた。産業競争力懇談会では、平成26年度も「災害対応ロボットの社会実装」プロジェクトを実施し、災害対応ロボットを普及させ、継続的に運用する方策について提言をまとめる予定である。今後、レジリエントな社会を

構築する上で、災害に対する備えとして、現場で活用可能なロボット技術の開発・運用が極めて重要になる。現在、福島・国際研究産業都市構想(イノベーション・コースト)研究会をはじめとして、災害対応ロボットの研究開発や評価・運用拠点の設置に関して、様々な検討が各省庁や自治体で始められている。災害対応ロボットの技術開発・運用は、災害というリスクに対するナショナルレジリエンスのみならず、社会インフラや産業インフラの維持管理・長寿命化、防災といった観点からも重要である。また、様々なロボット産業への大きな波及効果も期待される。OECD閣僚理事会での、ロボットを成長戦略に盛り込むという安倍首相の発言を受け、政府はロボット革命実現会議の設置を検討している。これにより、新たな具体的な施策の構築、必要な予算措置が行われ、産業競争力懇談会の提言が早期に具現化されることが期待される。

### 参考文献

- [1] 浅間 一：“東日本大震災及び原子力発電所事故に活用されるロボット技術”、ITUジャーナル、vol. 42, no. 2, pp. 44-47, 2012.
- [2] 浅間 一：“災害・事故対応に求められるロボット技術”、まてりあ、vol. 51, no. 4, pp. 139-142, 2012.
- [3] 浅間 一：“災害対応におけるロボット技術の適用と運用”、建設機械、vol. 49, no. 12, pp. 41-45, 2013.
- [4] <http://www.robotaward.jp/award/5th-robotaward.pdf>
- [5] [http://www.nhk.or.jp/gendai/kiroku/detail\\_3294.html](http://www.nhk.or.jp/gendai/kiroku/detail_3294.html)
- [6] <http://www.japc.co.jp/emergency-support/index.html>
- [7] <http://www.cocn.jp/common/pdf/thema39-L.pdf>
- [8] <http://www.cocn.jp/common/pdf/thema50-L.pdf>
- [9] <http://www.theroboticschallenge.org/default.aspx>
- [10] <http://www.teex.com/sitemap.cfm?Div=USAR>
- [11] <http://www.cocn.jp/common/pdf/thema60-L.pdf>