



巻研究室

【海に光を、ロボットに冒険を】

生産技術研究所 海洋探査システム連携研究センター
 Underwater Technology Collaborative Research Center

•<http://makilab.iis.u-tokyo.ac.jp/>

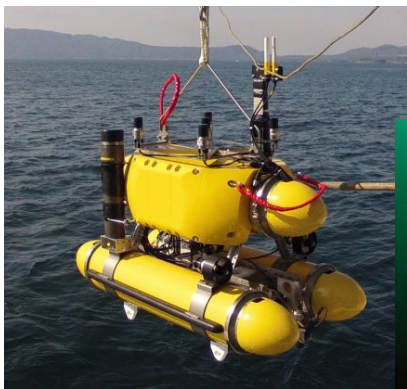
海中プラットフォームシステム学

新領域創成科学研究科
 海洋技術環境学専攻

海中プラットフォームシステムの未来形

Future platform systems for underwater observation

巻研究室では、最先端のロボット工学と情報処理技術を駆使して、新たな海中海底探査システムを提案します。特に、AUV (Autonomous Underwater Vehicle, 自律型海中ロボット) をはじめとする複数の自律プラットフォームの連携により、船舶をベースとするこれまでの観測手法では考えられなかったような広範囲・高精度・長期間の海底観測を可能とするシステムの実現を目指します。



AUV Tri-TON

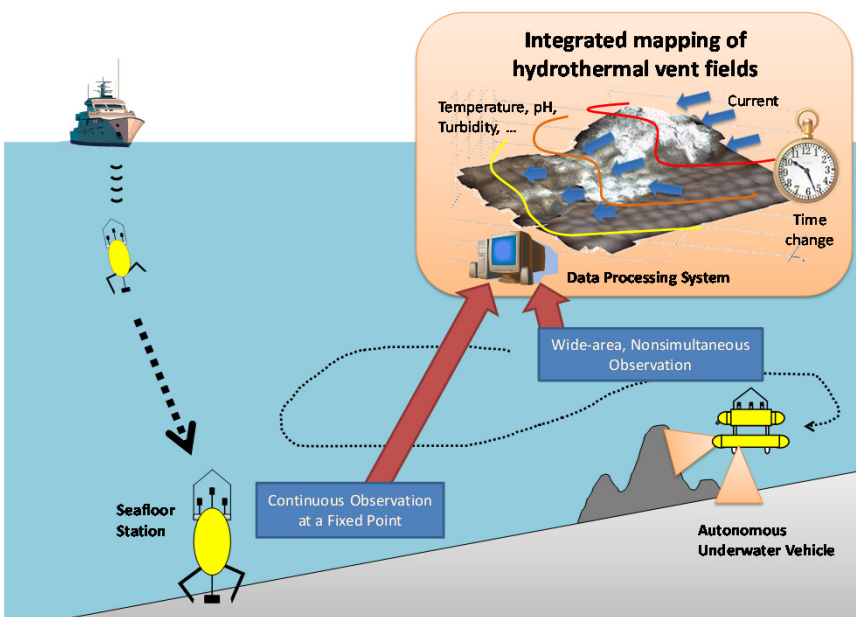


AUV Tri-Dog 1

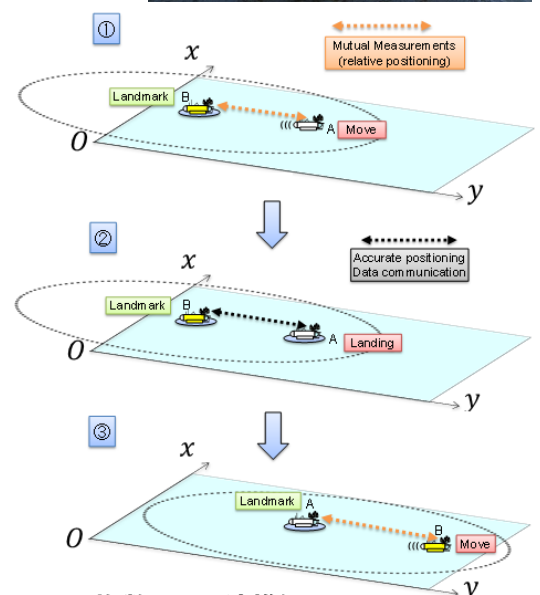


Seafloor Station Type C

AUV Tri-TON 2



AUVと海底ステーションによる海底画像・化学パラメータ統合観測システム



複数AUVの連携による
高精度広域ナビゲーション