

巻研究室

[海中プラットフォームシステムの未来形]

生産技術研究所 海中観測実装工学研究センター

Center for Integrated Underwater Observation Technology

新領域創成科学研究科

海中プラットフォームシステム学

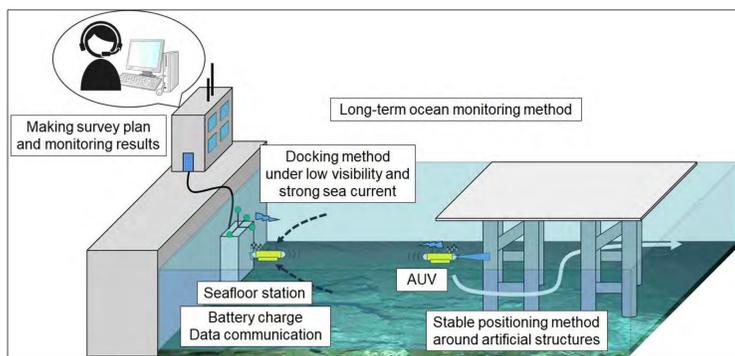
海洋技術環境学専攻

<http://makilab.iis.u-tokyo.ac.jp/>

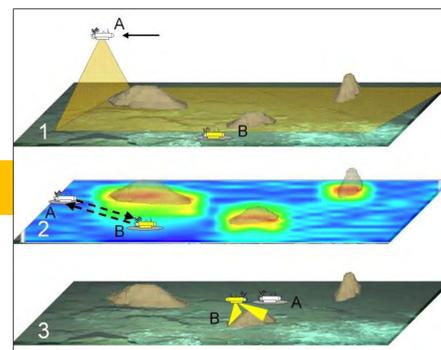
海中プラットフォームシステムの未来形

Future Platform Systems for Underwater Observation

巻研究室では、最先端のロボティクス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。



レジデント AUV



海底ステーションとAUVによる人工物の長期モニタリング



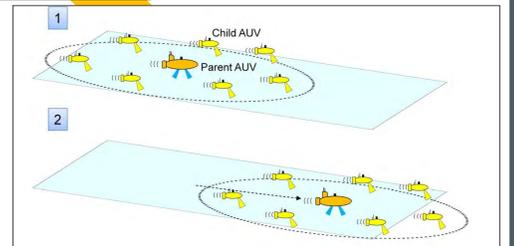
Station Type B



AUV Tri-TON 2



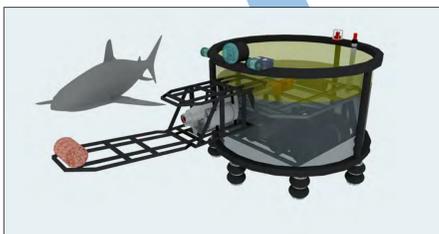
AUV Tri-TON



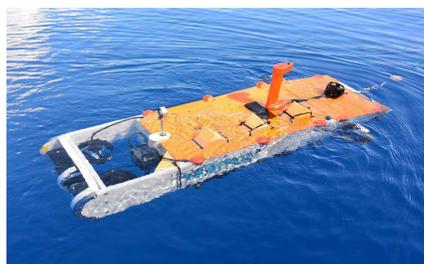
マルチ AUV

生物観測

深海トッププレデターの現場観測



Station Type C



AUV HATTORI

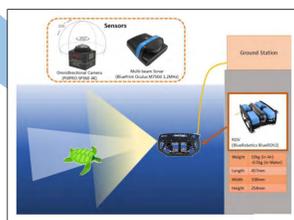


AUV Tri-Dog 1

UAVによる洋上風計測・生物認識



遊泳生物の探知・追跡



小型高速 AUV

水中ドローン

