

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

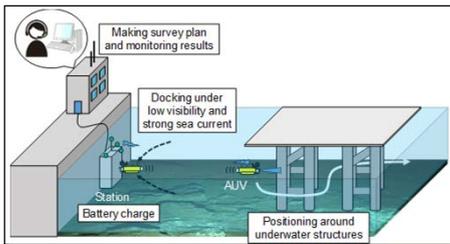
新領域創成科学研究科
海洋技術環境学専攻

海中プラットフォームシステム学

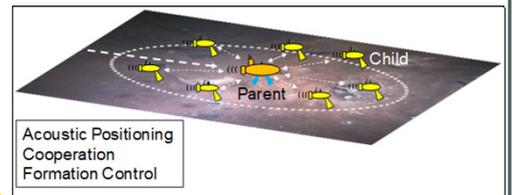
<http://makilab.iis.u-tokyo.ac.jp>

海に光を、ロボットに冒険を！

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。



海底ステーションとAUVによる水中構造物の長期モニタリング



音響ネットワークを活用した複数AUVの協調探査

レジデント AUV

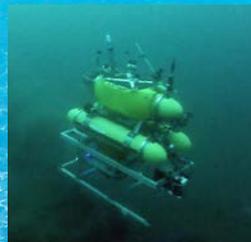
生物観測



Seafloor Station



AUV Tri-TON 2



AUV Tri-TON

マルチビークル



AUV HATTORI



AUV HATTORI 2

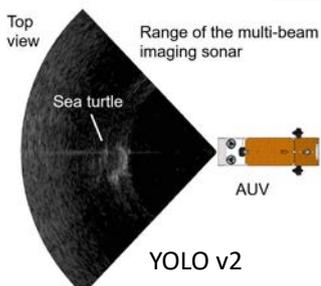


AUV Tri-Dog 1



AUV MONACA

ウミガメの自動探知・追跡アルゴリズム

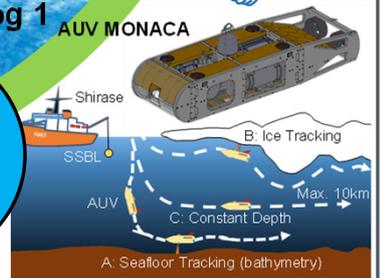


低コスト 高速 AUV



ポテンシャル法による海底追従

極限環境



海氷・棚氷下探査用AUV
2021-22年に南極へ展開予定！

