

巻研究室

[海に光を、ロボットに冒険を]



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>

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。

