

巻研究室

海に光を、ロボットに冒険を！

海中観測実装工学研究センター
食料生産技術研究センター



新領域創成科学研究科 海洋技術環境学専攻

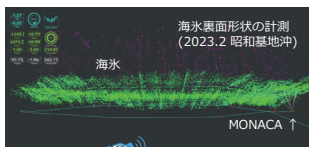
海中プラットフォームシステム学

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

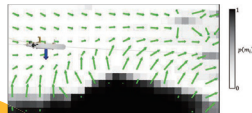
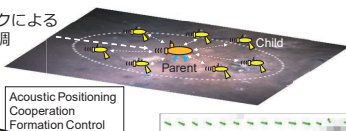
最先端のロボティクスと情報処理技術をベースに、新たな海中海底探査システムを提案します。特に、AUV（Autonomous Underwater Vehicle, 自律型海中ロボット）など複数の自律型プラットフォームの連携により、船舶をベースとする従来手法では考えられなかったような広範囲・高精度・長期間の海底観測の実現を目指します。

海水・棚氷下の探査

2025年春、南極での無索運用に成功！



音響ネットワークによる
複数AUVの協調



複雑な海底の
低高度・高速追従

極域探査



MONACA

Tri-Dog 1

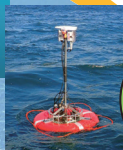


Tri-TON 2



新 Tri-TON

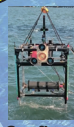
低コスト
AUV



BUTTORI



HATTORI

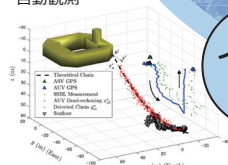


Seafloor Station



HATTORI 2

浮体係留索の
自動観測



インフラ
点検

生物観測

遊泳生物の
自動検知・追跡

