

生研記者会見 2012年11月5日

自律型海中ロボット3台同時展開の成功 と 熱水マウンド地形の発見

東京大学生産技術研究所海中工学国際研究センター
教授 浦 環

チーム

- 東京大学生産技術研究所浦研究室
- (独)海上技術安全研究所
- ドミノント・プラス・ワン
- (独)テクニカルサービス
- 協力 JAMSTEC、日本海洋事業(株)
- 三井造船(株)
- 高知大学海洋コア融合研究センター
- (独)KDDI研究所
- (独)海洋工学研究所
- (独)SGKシステム技研

我が国固有の資源として海底鉱物資源に期待が集まっている

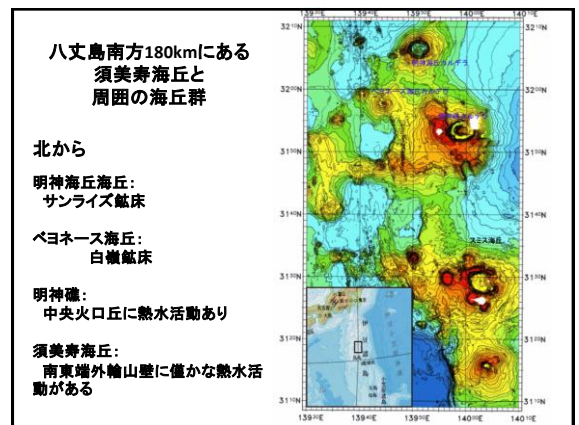
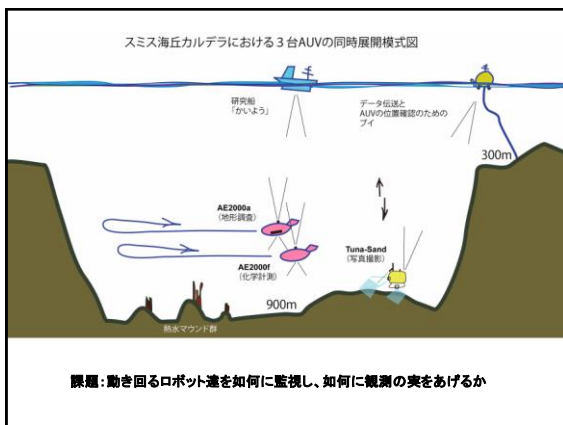
迅速な広域調査が求められている

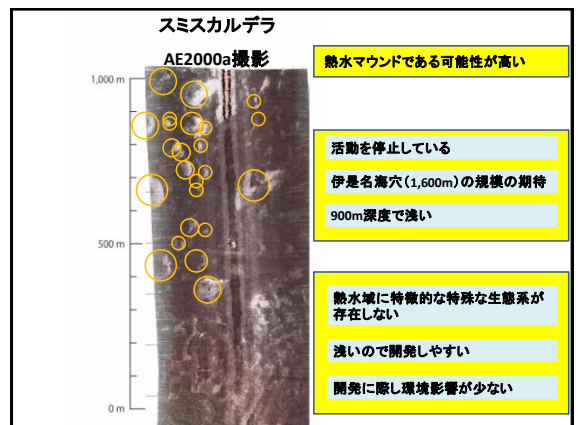
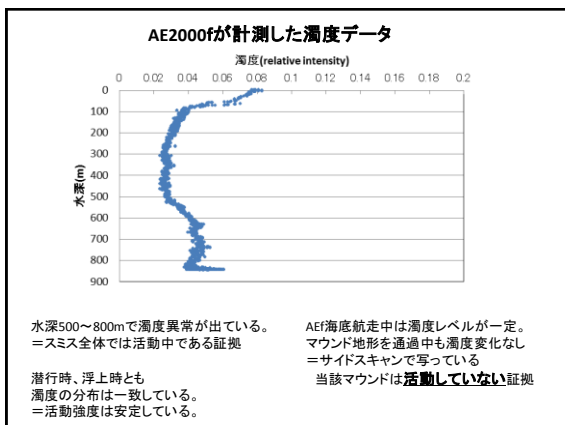
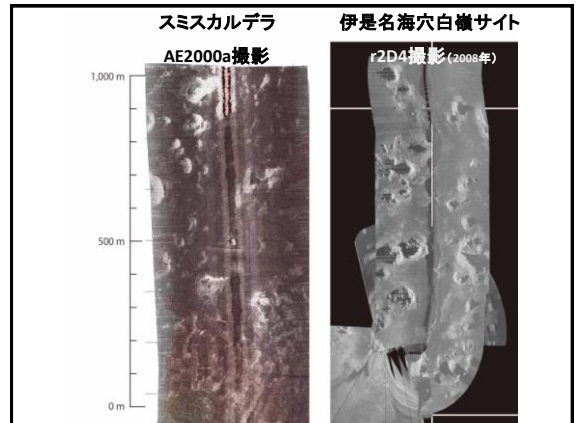
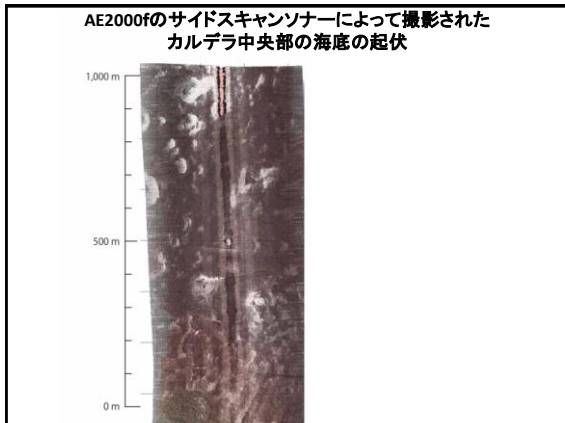
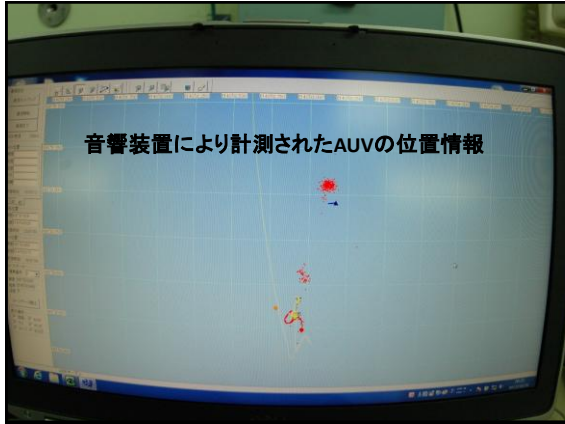
自律型海中ロボット技術が
深海底観測プラットフォーム技術として発展している

調査に必要な支援船の利用可能時間が限られている

自律型海中ロボット3台同時展開

熱水マウンド地形の発見







自律型海中ロボット3台同時展開に成功

広域海底調査の迅速化・高効率化

熱水マウンド地形の発見

活動を停止した熱水地帯の発見への道を開拓

今後の課題

発見した熱水マウンドの詳細な調査

可能性のある海域の調査