



巻研究室

[海に光を、ロボットに冒険を]

生産技術研究所 海洋探査システム連携研究センター

Underwater Technology Collaborative Research Center

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

海中プラットフォームシステム学

新領域創成科学研究科
海洋技術環境学専攻

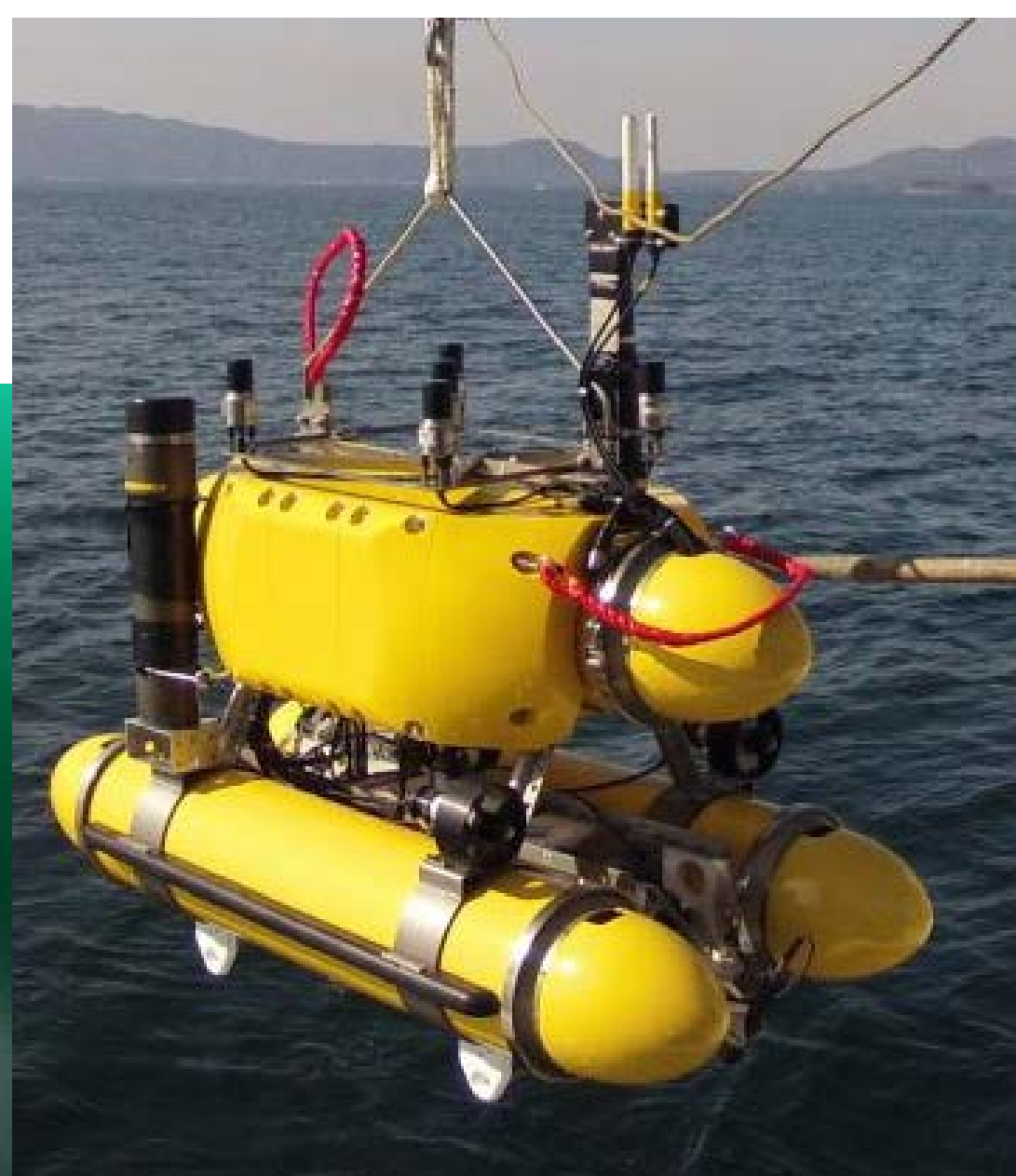
海中ロボットの実演あり

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、最先端のロボット工学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。

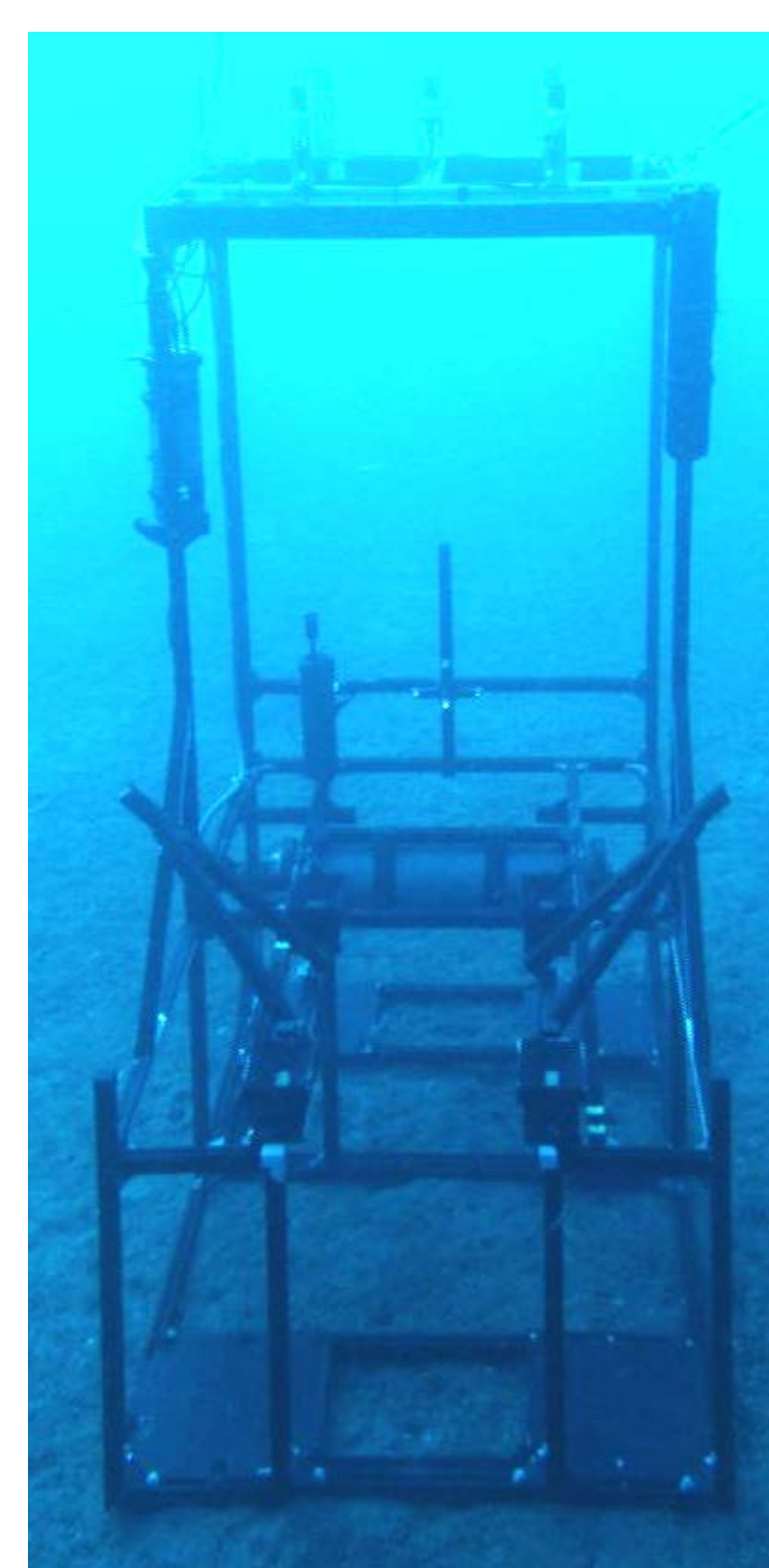
AUV Tri-Dog 1



AUV Tri-TON



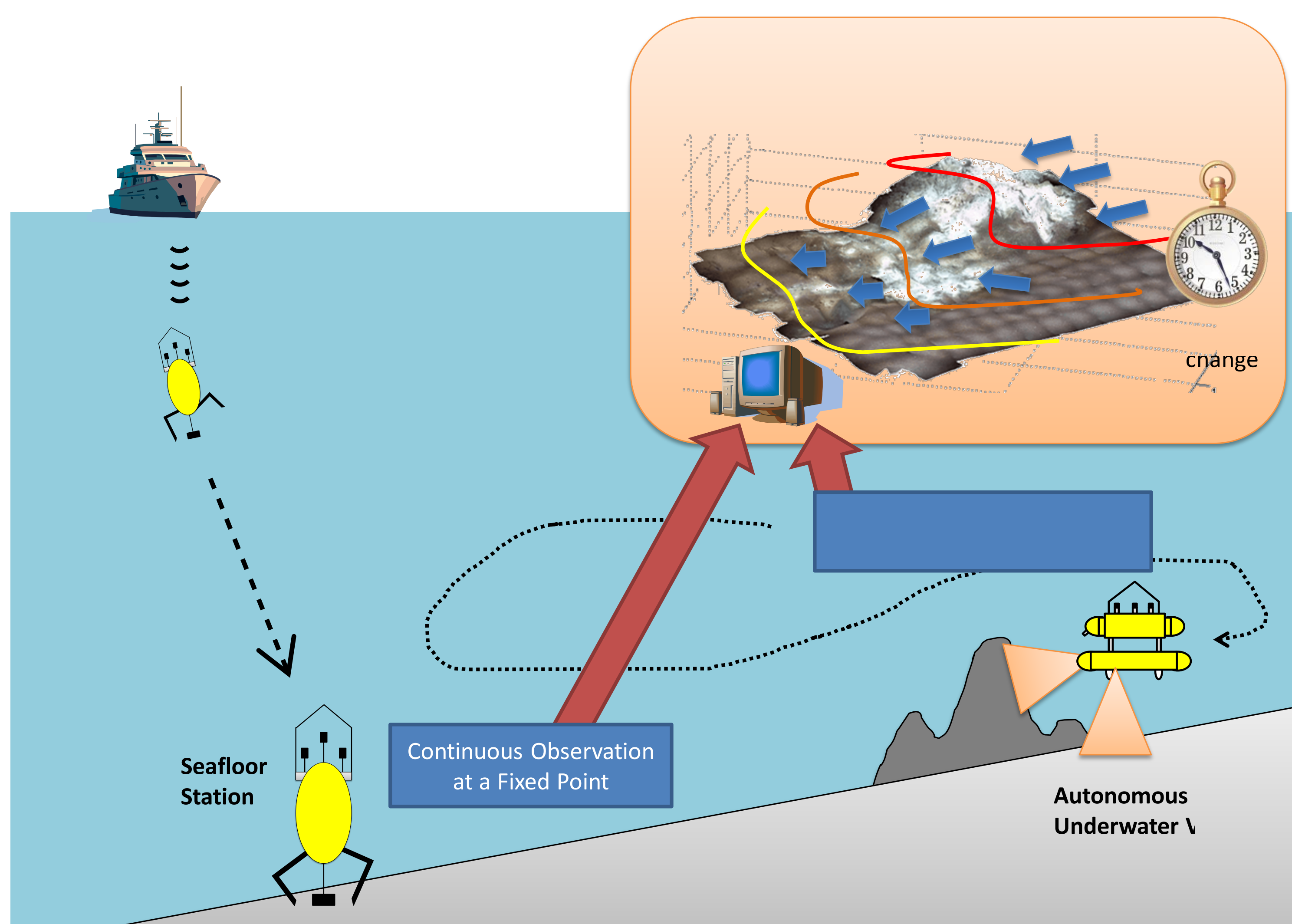
AUV Tri-TON 2



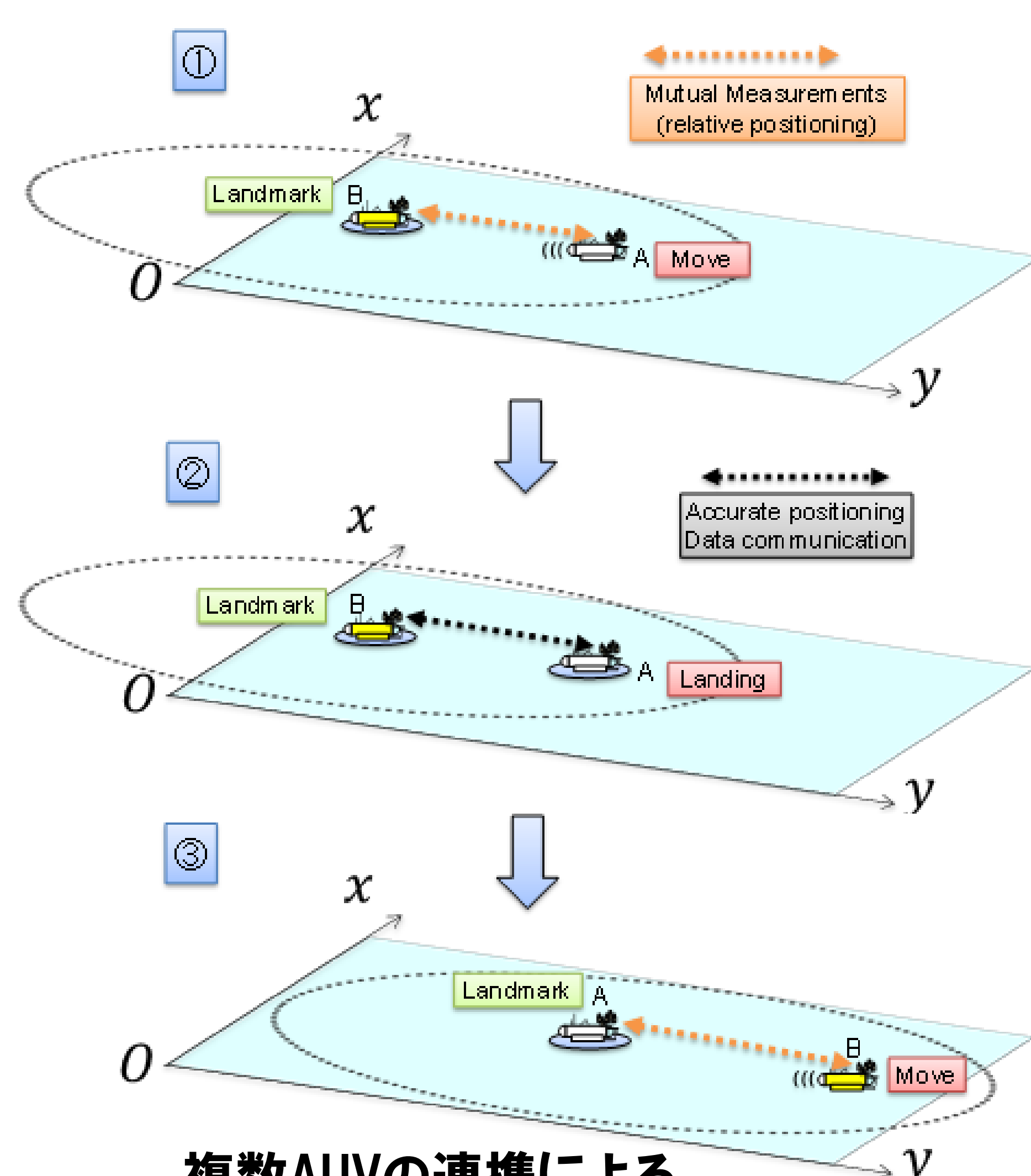
Type B



Type C



AUVと海底ステーションによる海底画像・化学パラメータ統合観測システム



複数AUVの連携による
高精度広域ナビゲーション