

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

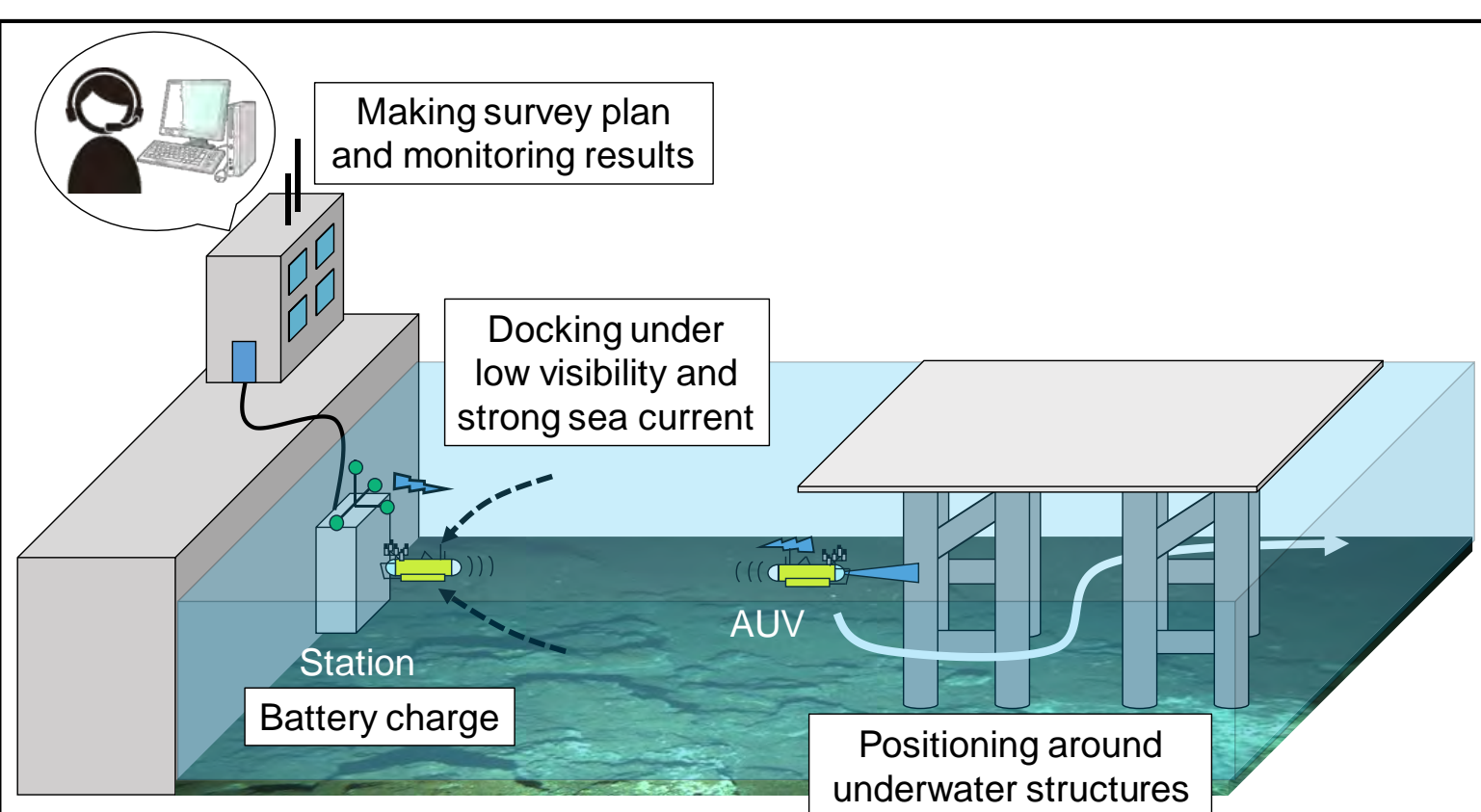
海中プラットフォームシステム学

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

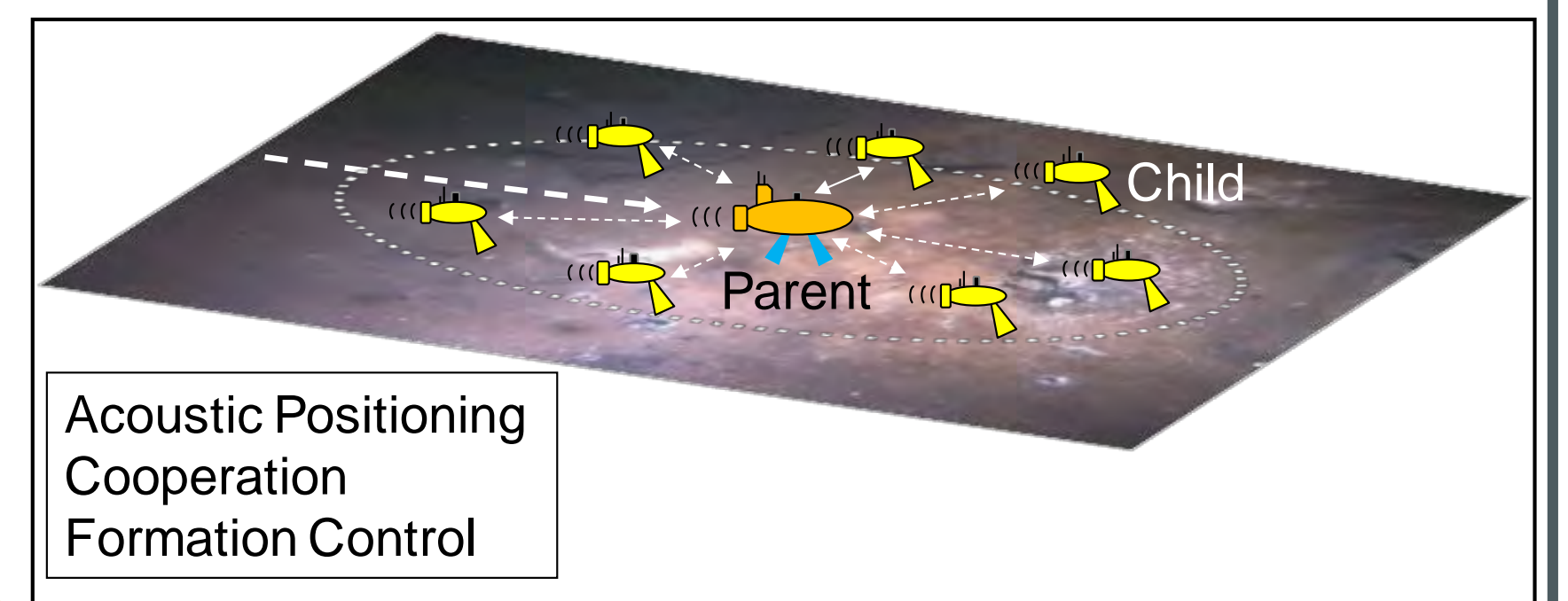
海中プラットフォームシステムの未来形

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。



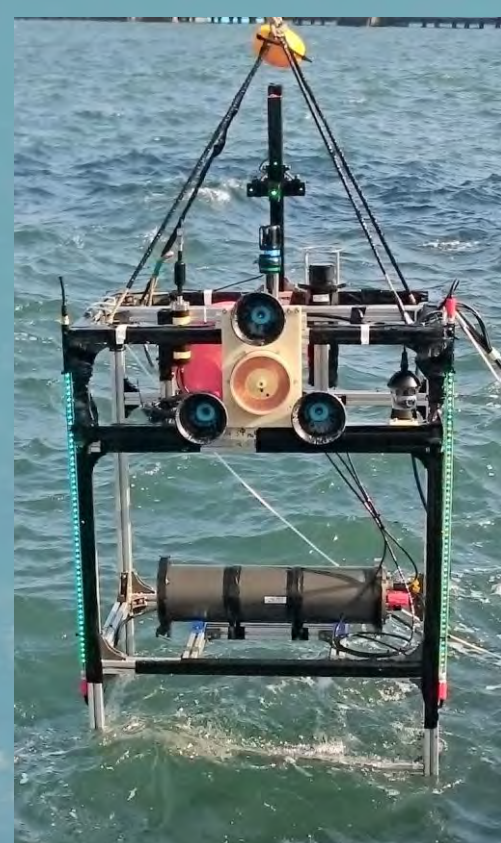
海底ステーションとAUVによる水中構造物の長期モニタリング



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

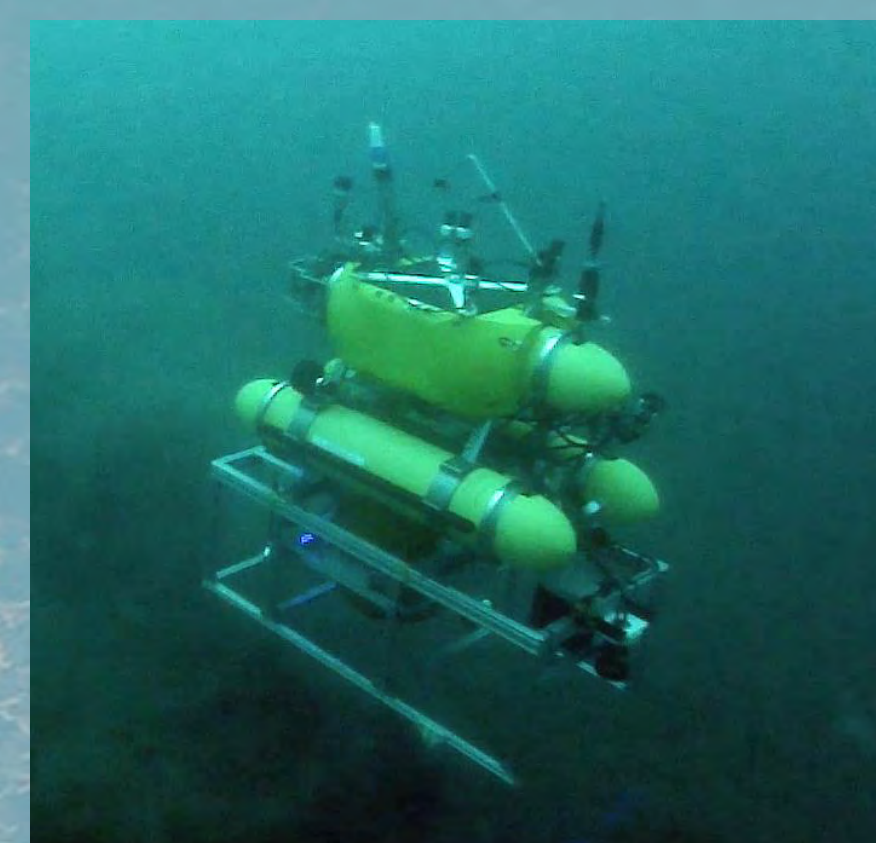
生物観測



Seafloor Station

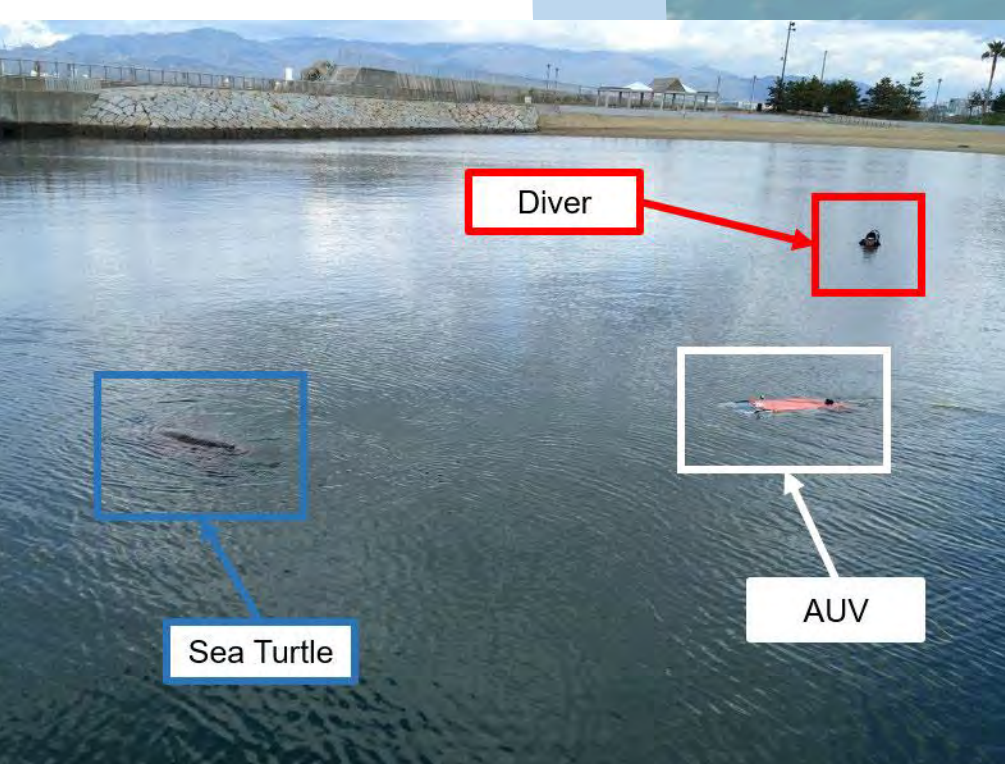


AUV Tri-TON 2



AUV Tri-TON

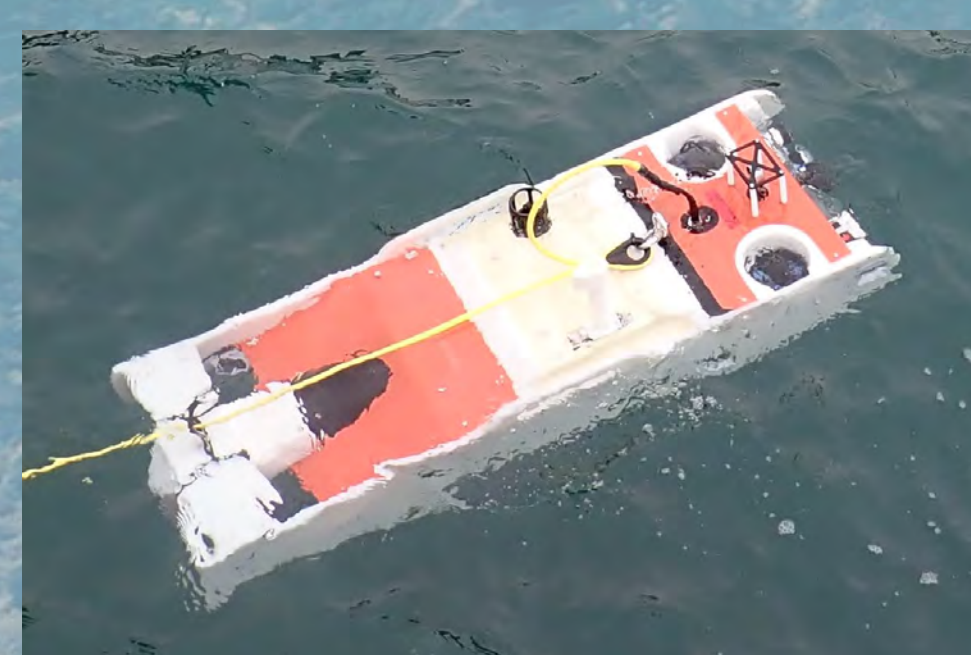
マルチ AUV



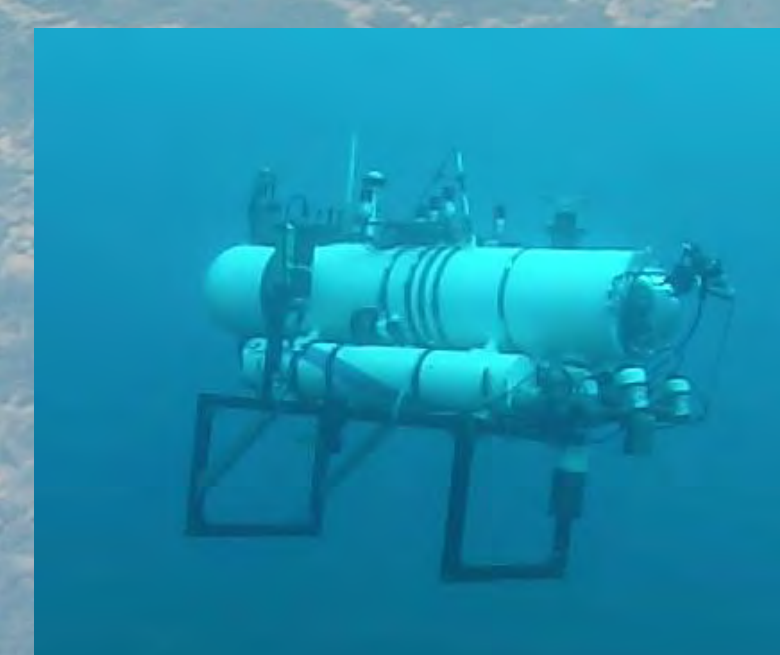
遊泳生物の探知・追跡



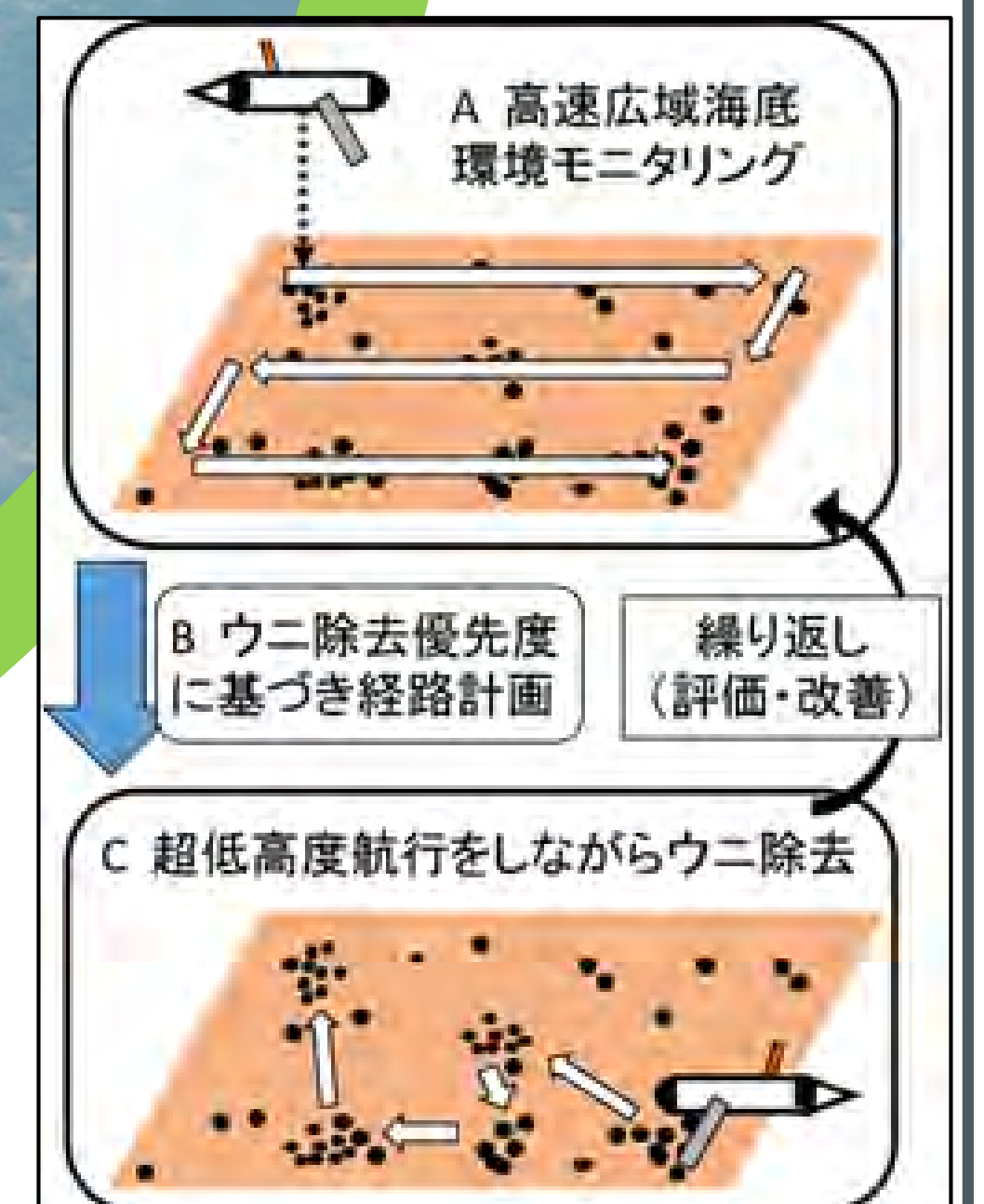
AUV HATTORI



AUV HATTORI 2



AUV Tri-Dog 1

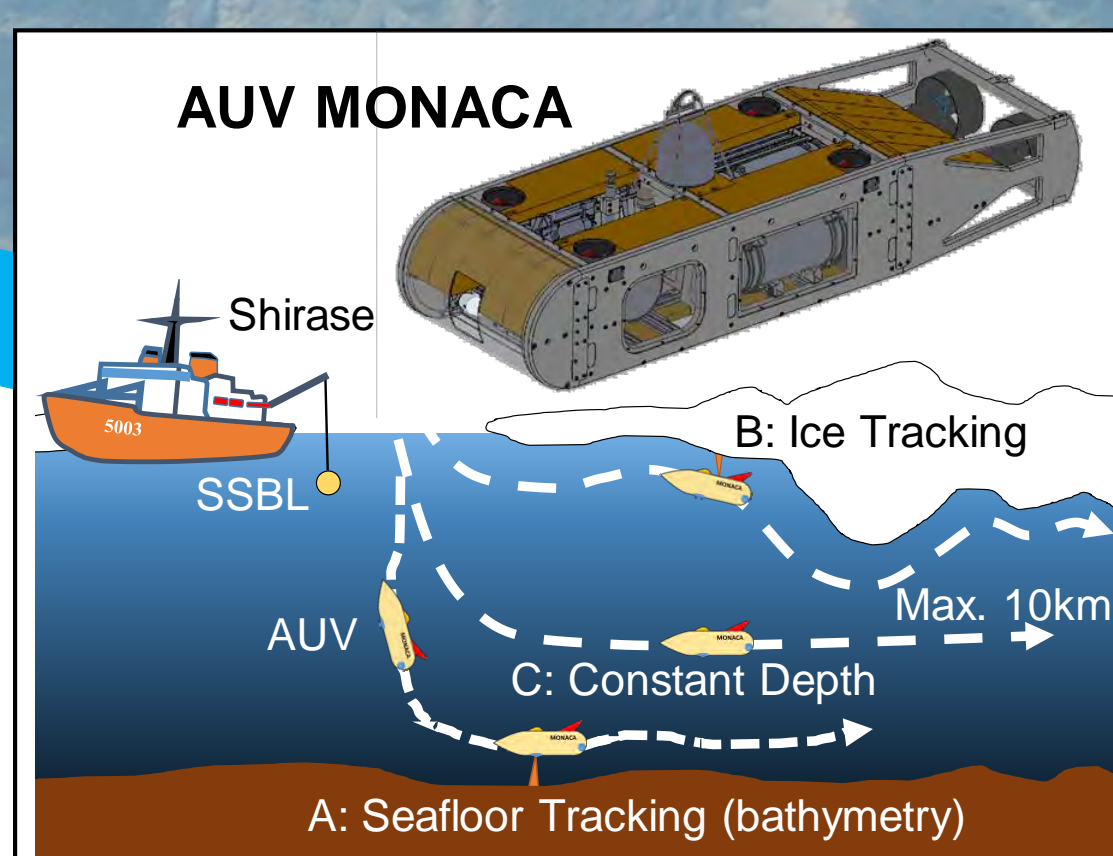


Intervention AUV 磯焼け対策のためのウニ除去手法

極域調査



深海トッププレデターの現場観測



AUVによる南極調査

ローコスト AUV