

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



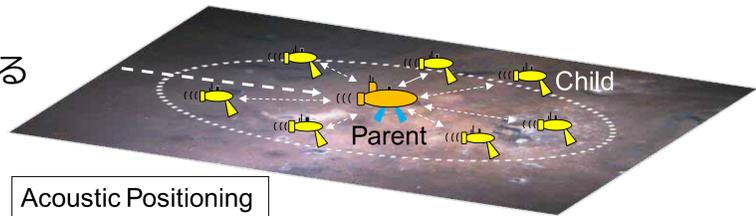
海中プラットフォームシステム学

新領域創成科学研究科 海洋技術環境学専攻

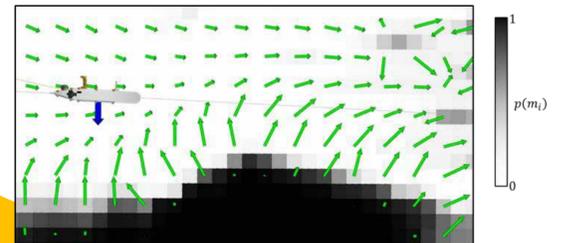
<http://makilab.iis.u-tokyo.ac.jp>

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。

音響ネットワークによる
複数AUVの協調展開

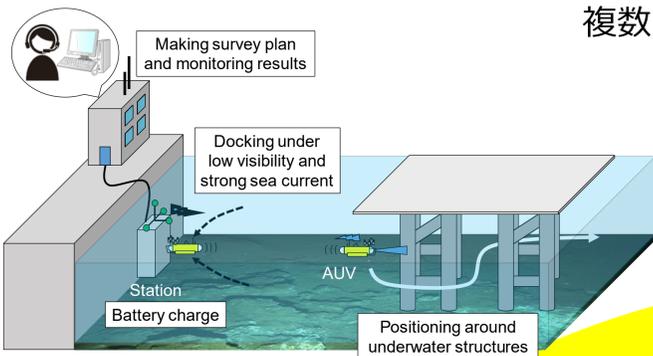


Acoustic Positioning
Cooperation
Formation Control



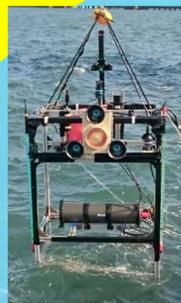
海底の低高度・高速追従

マルチ ビークル



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

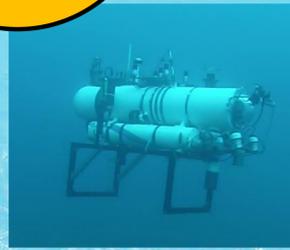
レジデント



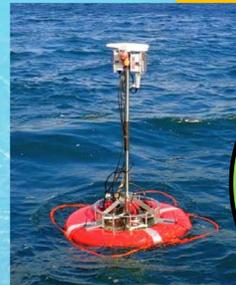
Seafloor Station



Tri-TON 2



Tri-Dog 1



BUTTORI

低コスト AUV



HATTORI 2



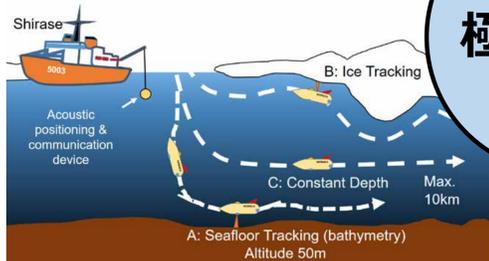
HATTORI

ウミガメの
自動探知・追跡

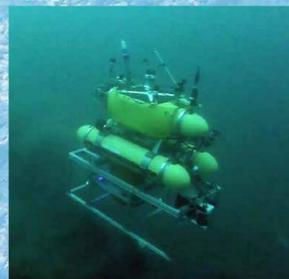


MONACA

海氷・棚氷下の探査
2023年、南極での初運用に成功!



極限環境



Tri-TON

生物観測

