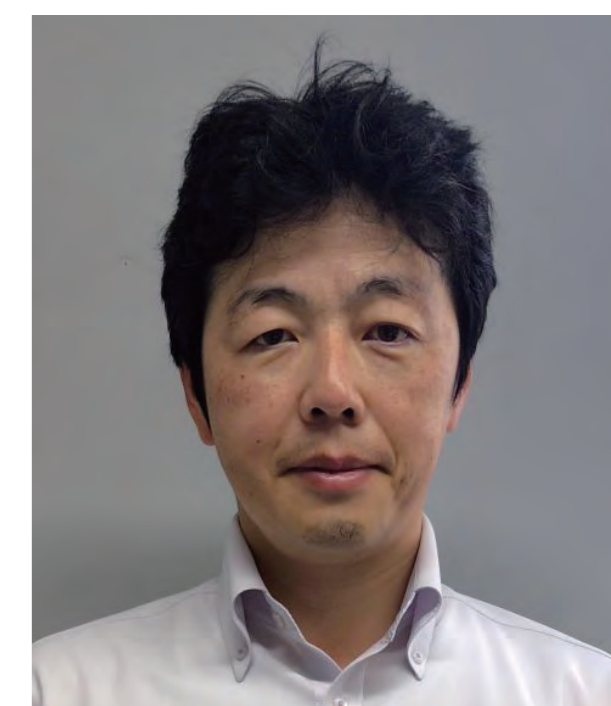


巻研究室

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

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

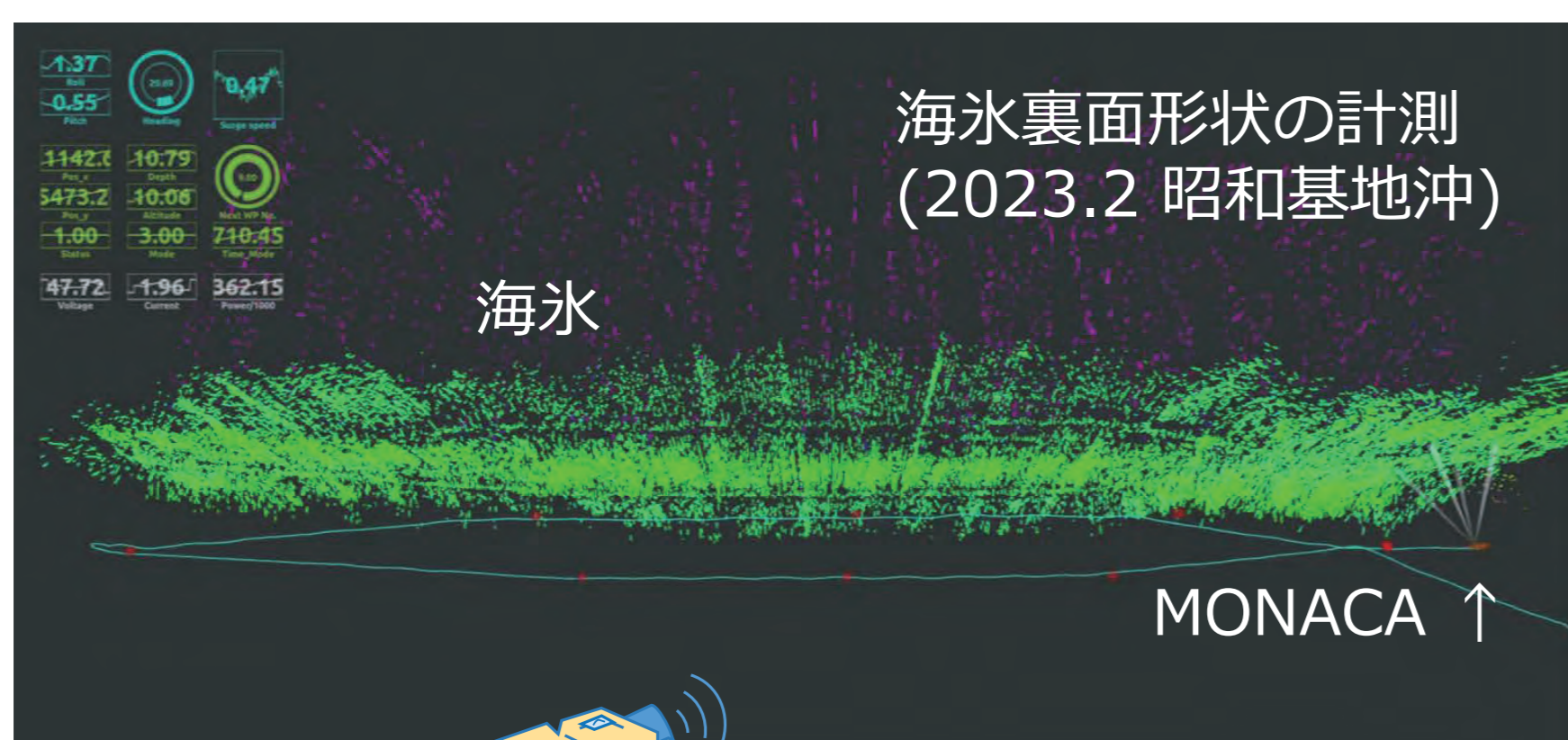
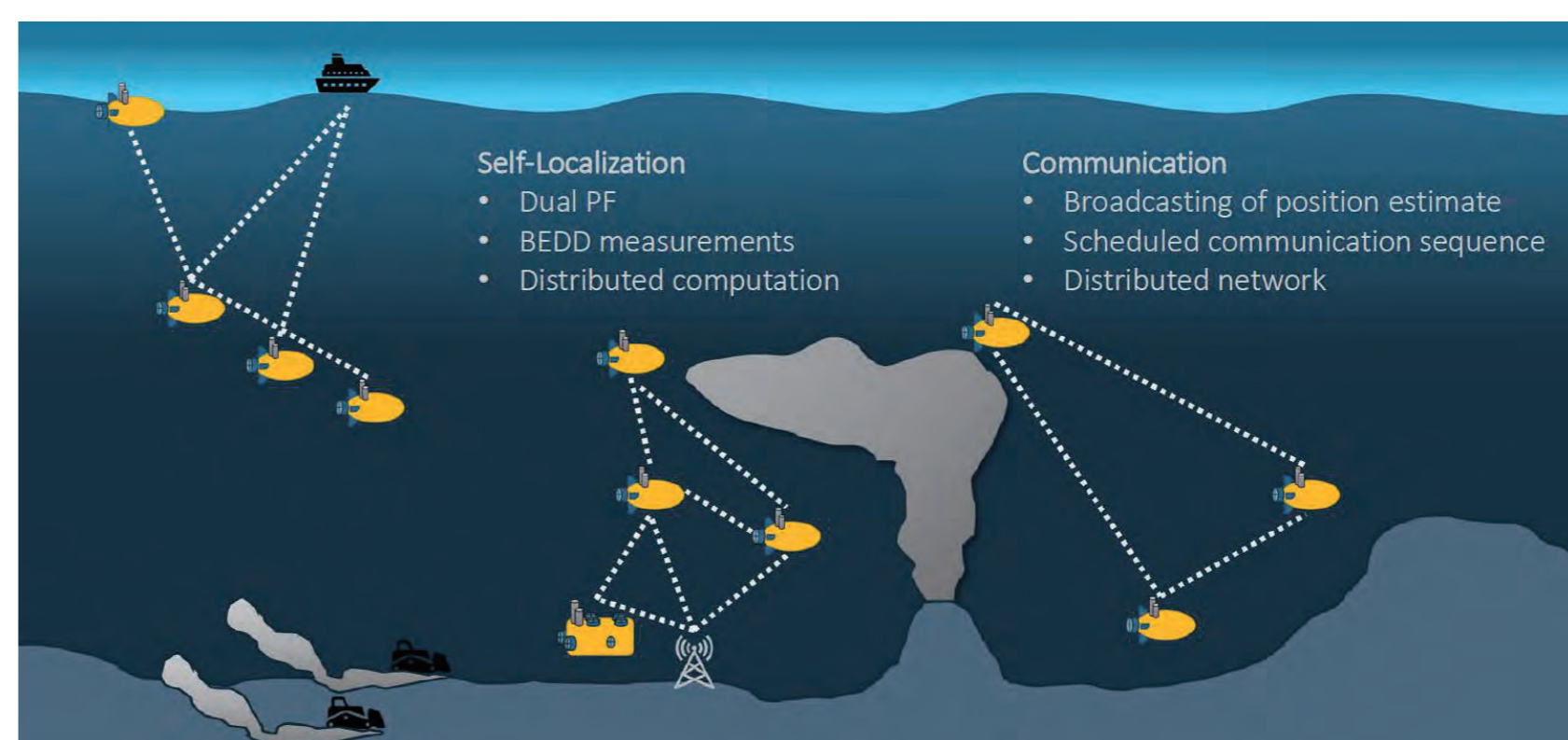
<http://makilab.iis.u-tokyo.ac.jp/>

最先端のAI・ロボティクスをベースに、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。

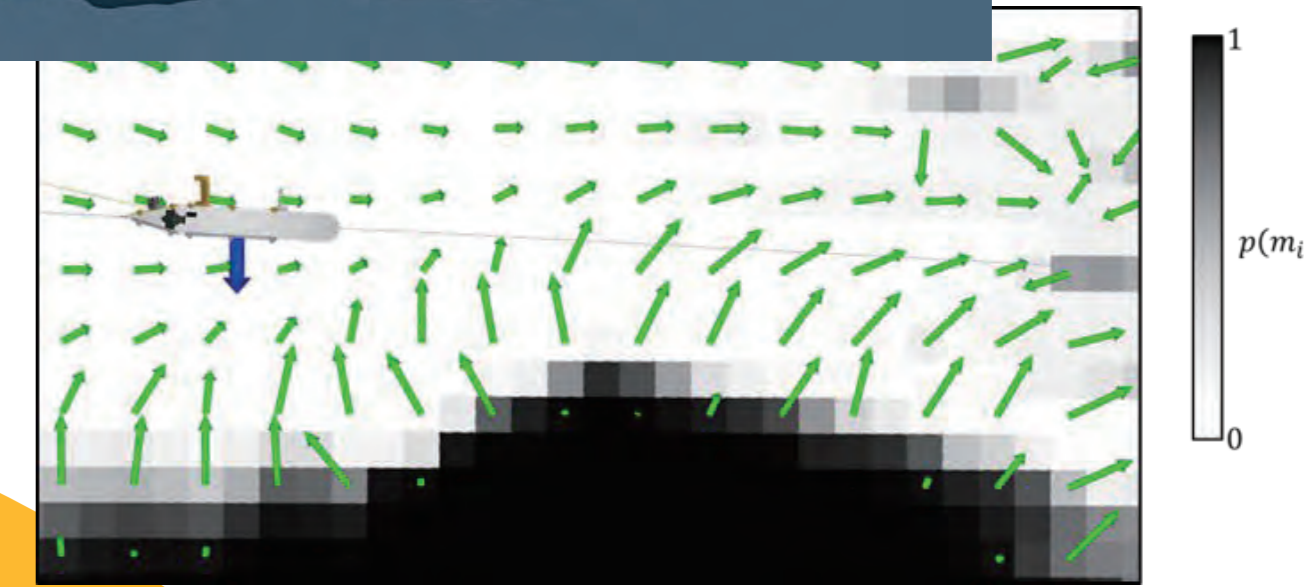
海氷・棚氷下の探査

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の協調運用



マルチ ビークル



複雑な海底の
低高度・高速追従

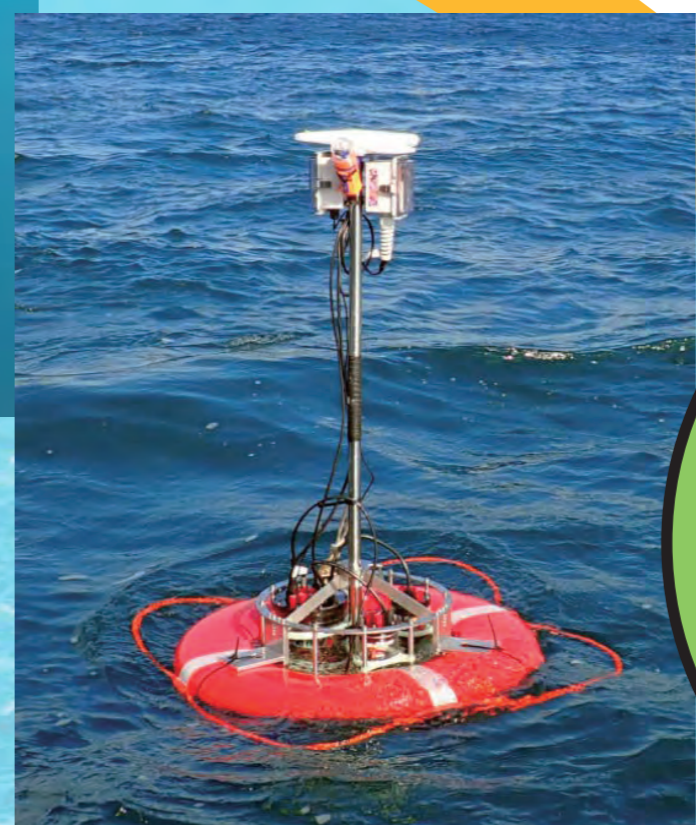
極域探査



MONACA

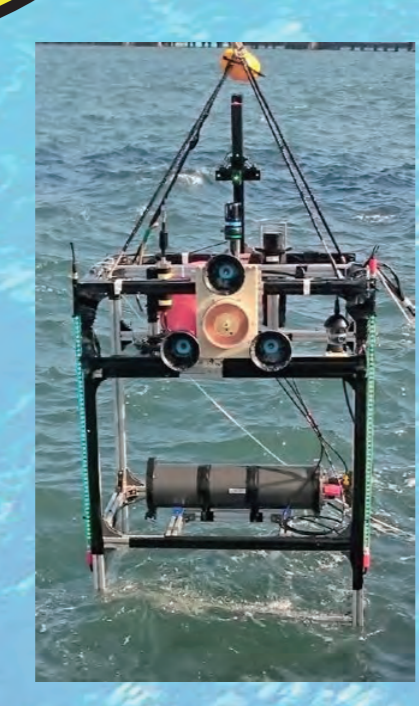


Tri-Dog 1

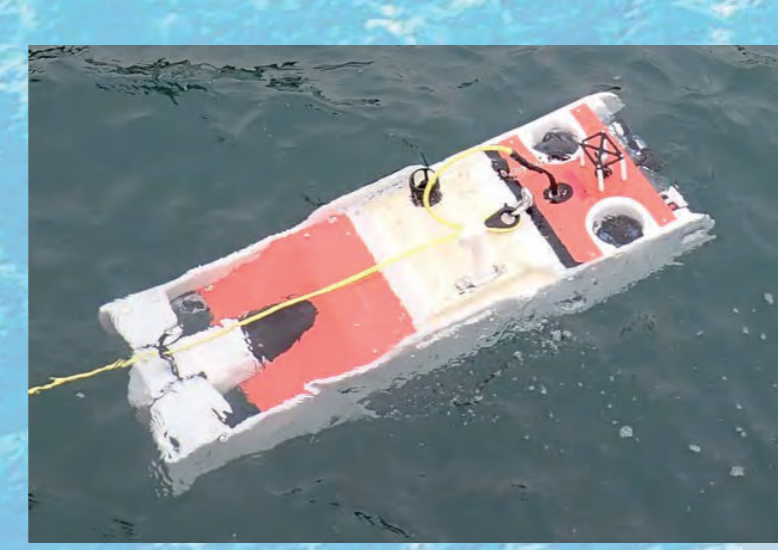


BUTTORI

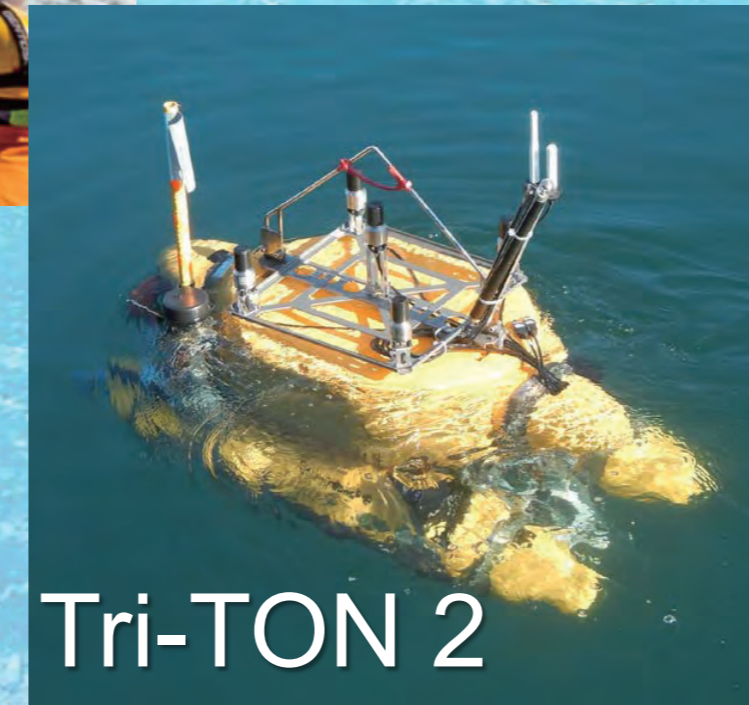
低コスト AUV



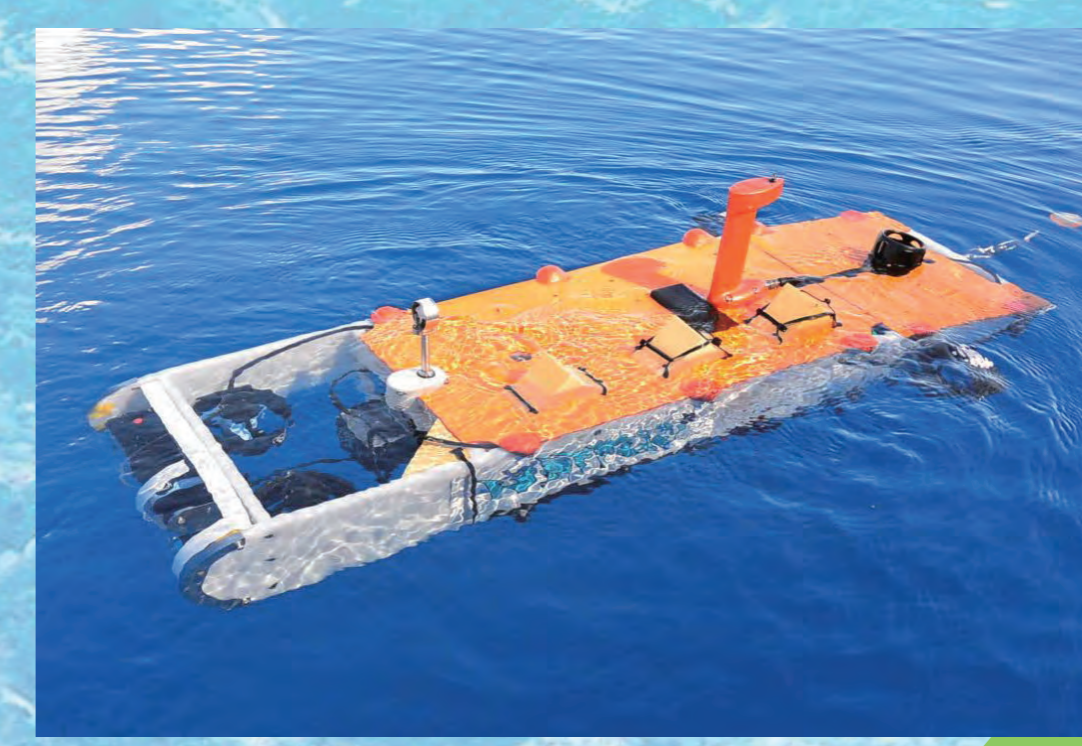
Seafloor Station



HATTORI 2



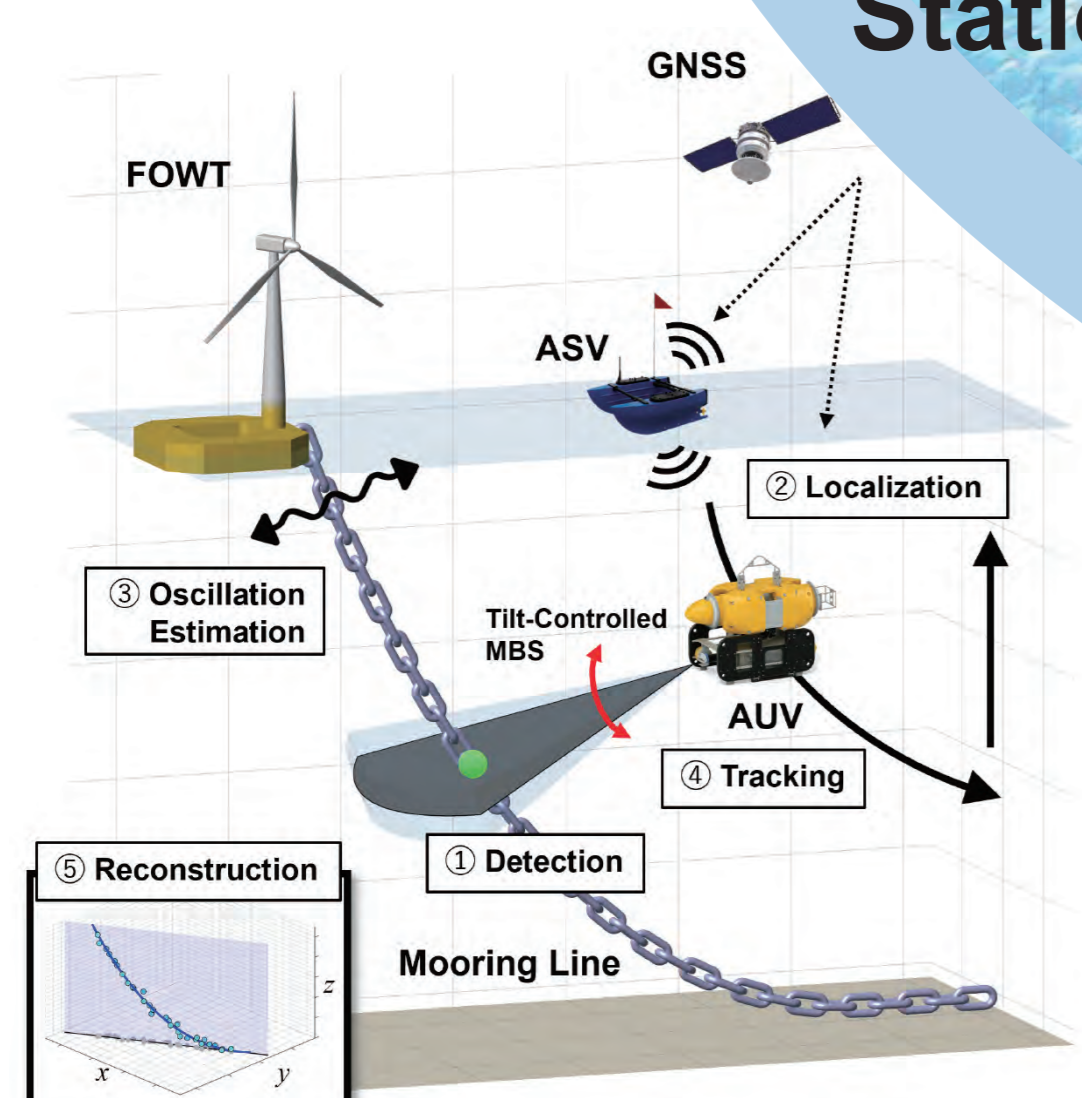
Tri-TON 2



HATTORI

遊泳生物の
自動探知・追跡

インフラ 点検



浮体系留索の自動観測

生物観測

