

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

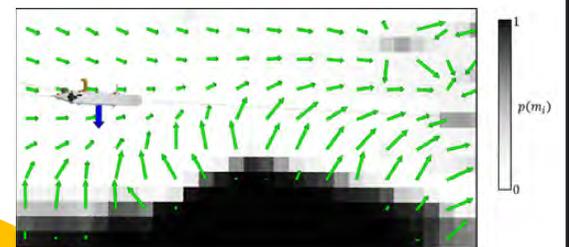
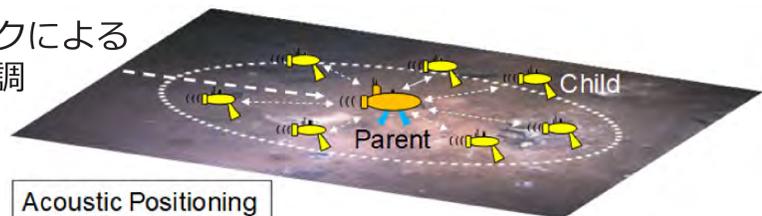
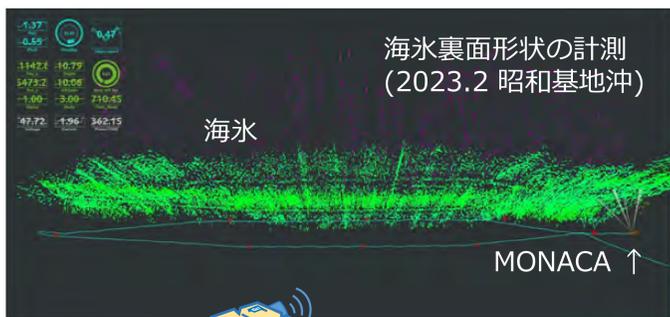
新領域創成科学研究科 海洋技術環境学専攻

<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
2023年、南極での初運用に成功！

音響ネットワークによる
複数AUVの協調



マルチ ビークル

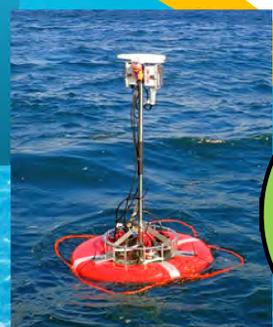
極域探査



MONACA



Tri-Dog 1



BUTTORI

低コスト AUV

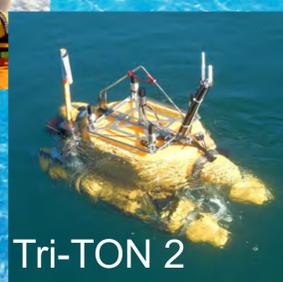
複雑な海底の
低高度・高速追従



Seafloor Station



HATTORI 2



Tri-TON 2



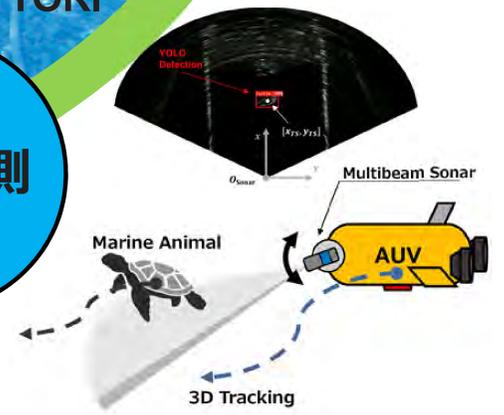
HATTORI



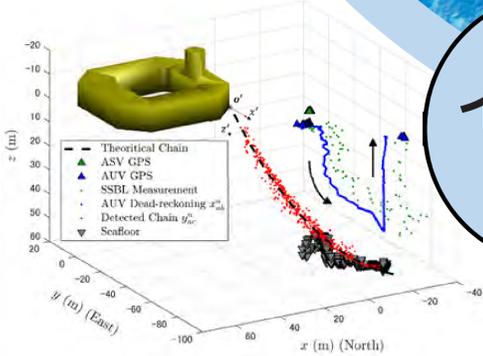
新 Tri-TON

生物観測

遊泳生物の
自動探知・追跡



浮体係留索の
自動観測



インフラ 点検

