

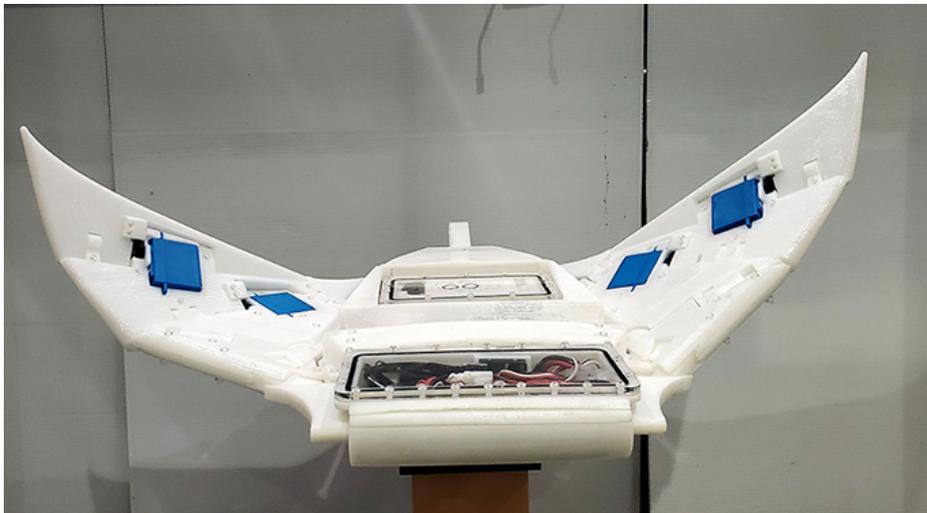
海洋調査・開発のためのロボット開発

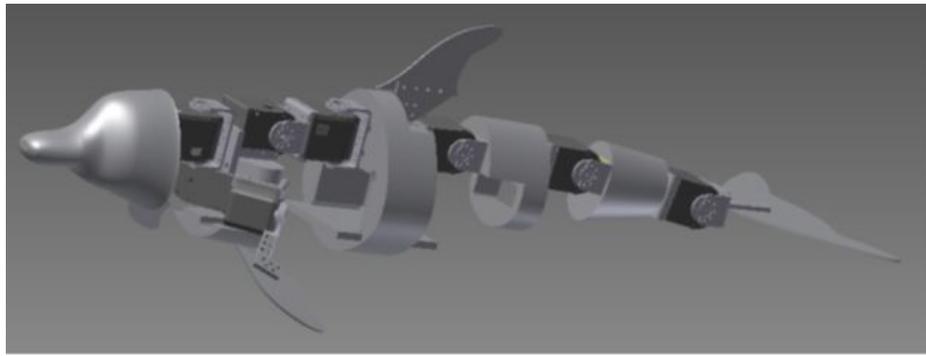


海洋調査・開発のための生体模倣型ロボットの開発

研究内容

地球のおよそ7割は海で占められている。しかしながら海中はまだまだ未開拓の領域であり、未だに知られていない多くの資源や生物が存在する。また、災害時などにおいて海中や海面での救助作業、捜索も重要である。海中は人の生活空間とは異なる世界でありその活動は大きく制限されるため、ロボットの活用が有効であると考えられている。これまでに様々なタイプの海洋調査ロボットが開発されてきた。本研究では従来のスクルー型ではなく海中生物を模倣した推進機構を持つロボットを開発している。海中生物は優れた運動性能を持ち、小回りや推進効率はスクルーよりも遥かに優れている。主に鰭による推進、動作を模倣し「イルカ型」、「亀型」、「マンタ型」、「蛇型」等各種ロボットを研究している。





キーワード	海洋調査、ロボット、生体模倣
研究リーダー	工学部 電気学科 教授 古橋秀夫
研究分野	ロボット、AI、計測、制御