



国立大学法人

長崎大学

NAGASAKI UNIVERSITY

海洋未来イノベーション機構

海洋エネルギー利用研究部門

メカトロニクス分野

赤潮調査飛行ロボット AKABOT



AKABOT

第3回沖縄海洋コンペティション優秀賞受賞



飛行採水機能試験



遠隔飛行および
採水試験

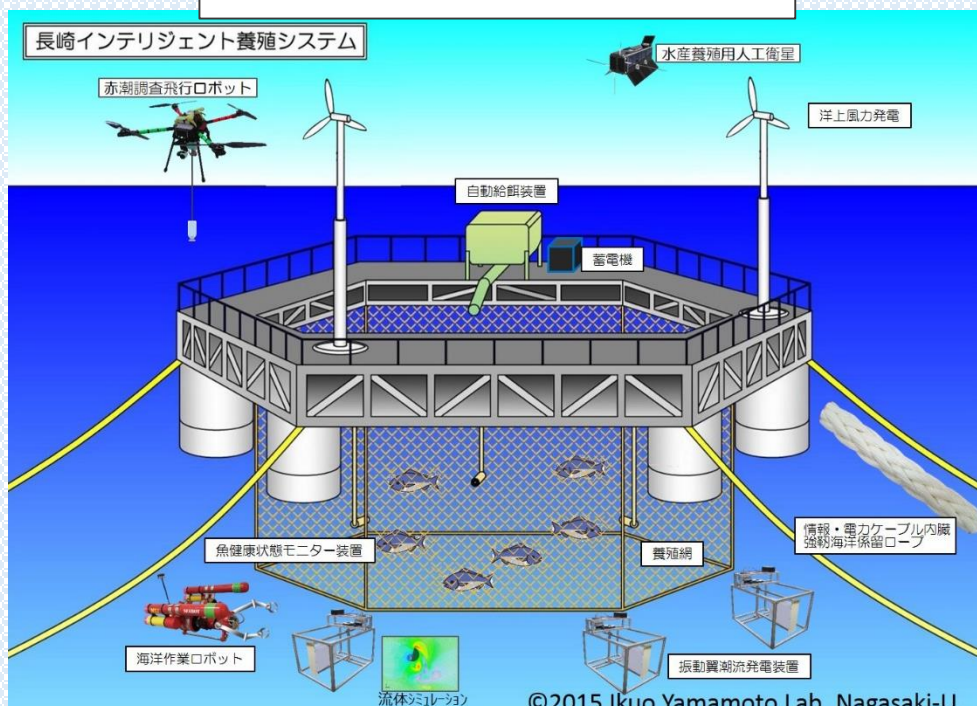


実海域での
海水サンプリング試験

特徴

- ・重量6.4kg
- ・速度7m/sで2km飛行可能
- ・コンピュータ制御にて採水装置を5m降下(ホバーリング飛行)
- ・海水サンプリング機能搭載(採水後は海水をロボットに収納し帰還)
- ・ロボットおよび採水装置先端にカメラを搭載(海面の状況をリアルタイム撮影可能)

インテリジェント養殖への活用例



今後の予定

飛行の自律化および長距離化
 養殖に影響ある環境パラメータの即時取得
 IoT技術による有害赤潮プランクトンのリアルタイム判別