

四胴ロボット船が収集したビッグデータを活用する海洋予測技術開発

SOCIETY5.0社会に向けて

中田聡史 国立研究開発法人 国立環境研究所
National Institute for Environmental Studies

増田憲和 NIPPON KAIKO 日本海工株式会社

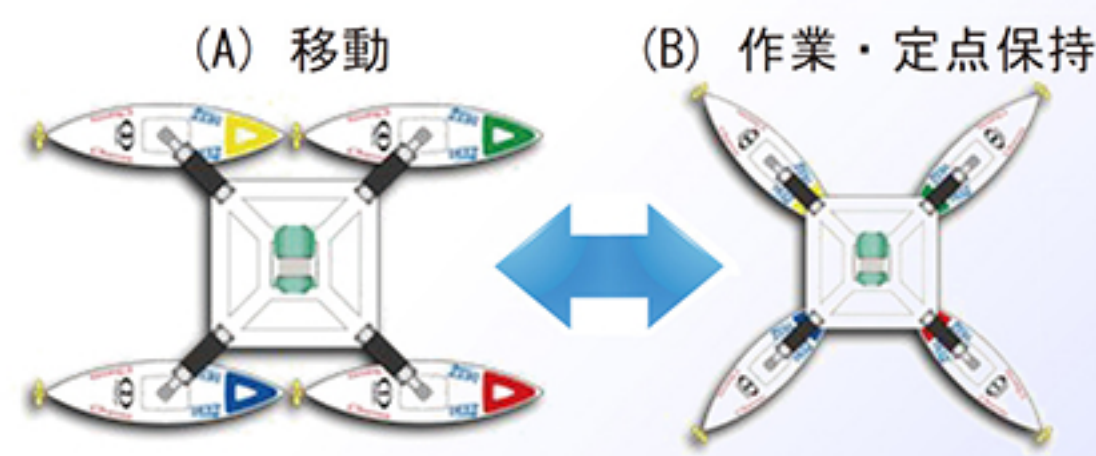
二瓶泰範, 原尚之 大阪府立大学
OSAKA PREFECTURE UNIVERSITY

原田浩太郎, 奥野充一 石川県 農林水産部
Ishikawa Prefecture

高密度・高頻度海洋現場観測

× 高解像度海洋予測システム

自律航行型四胴ロボット船(ロボセン)



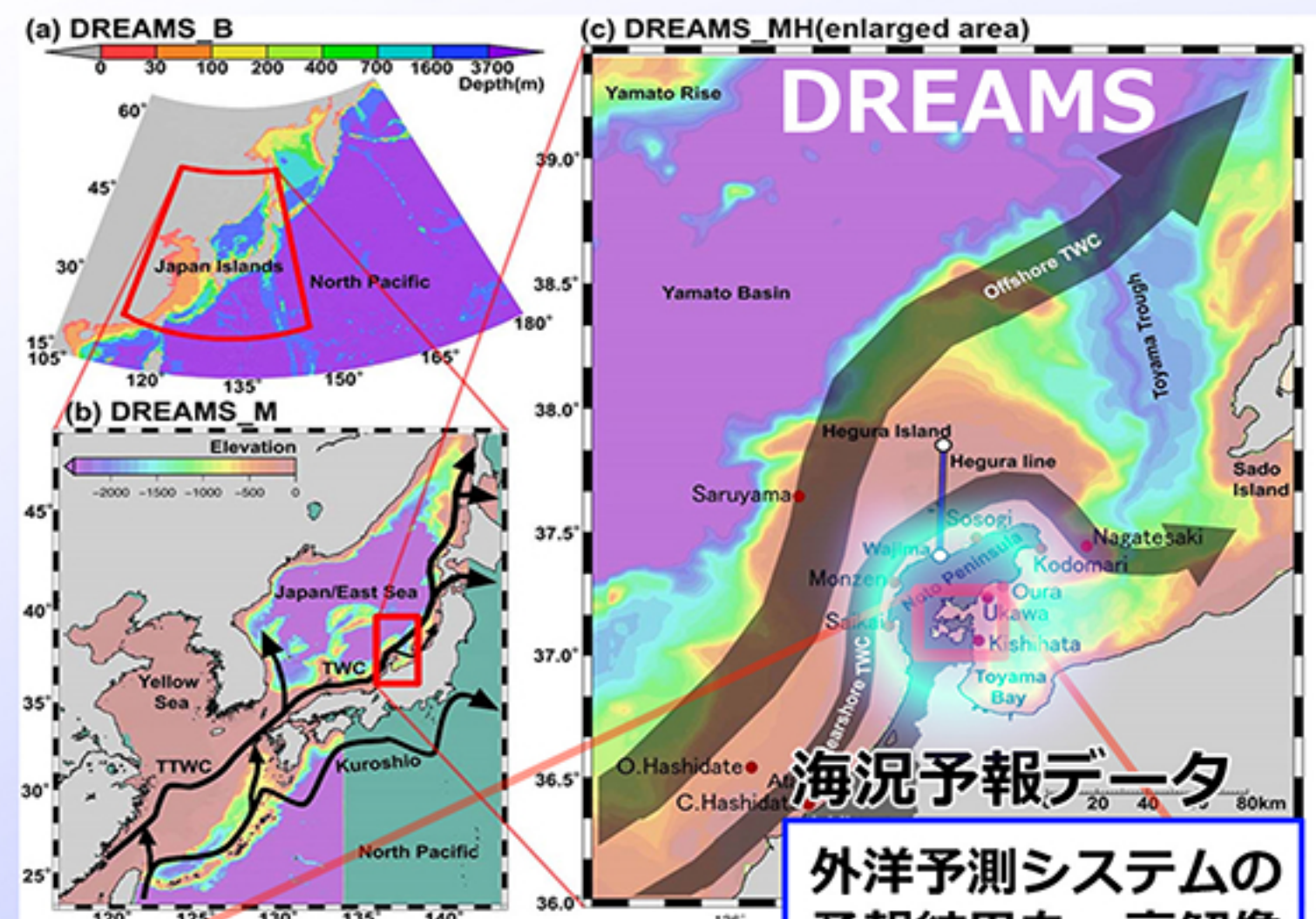
ロボセンの特徴

- ① 洋上人工物が複雑に配置された養殖場内のような海域における自動環境測定
- ② 定点保持機構による高精度な位置取りの環境測定

データ収集と配信

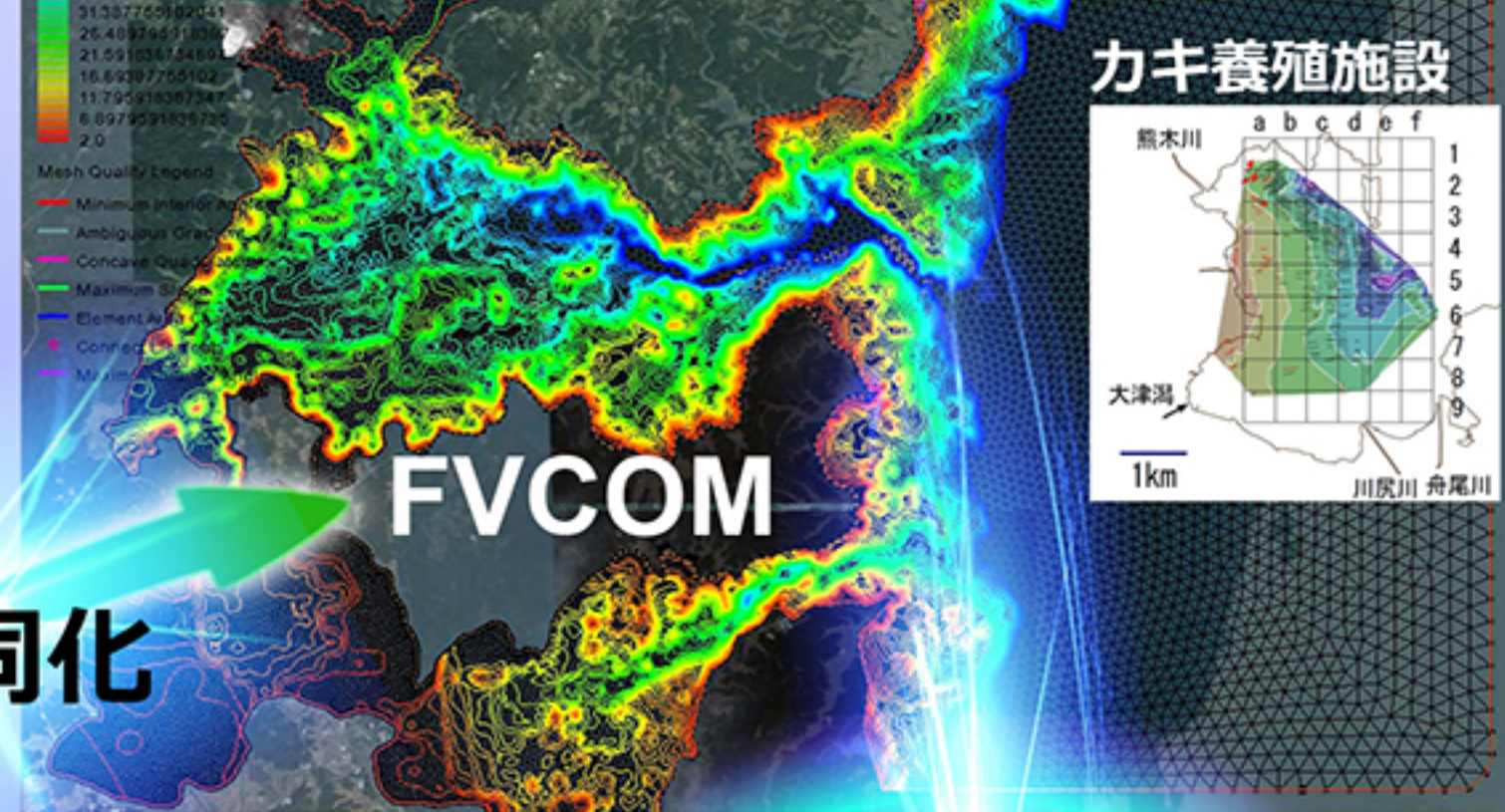


外洋海況予報

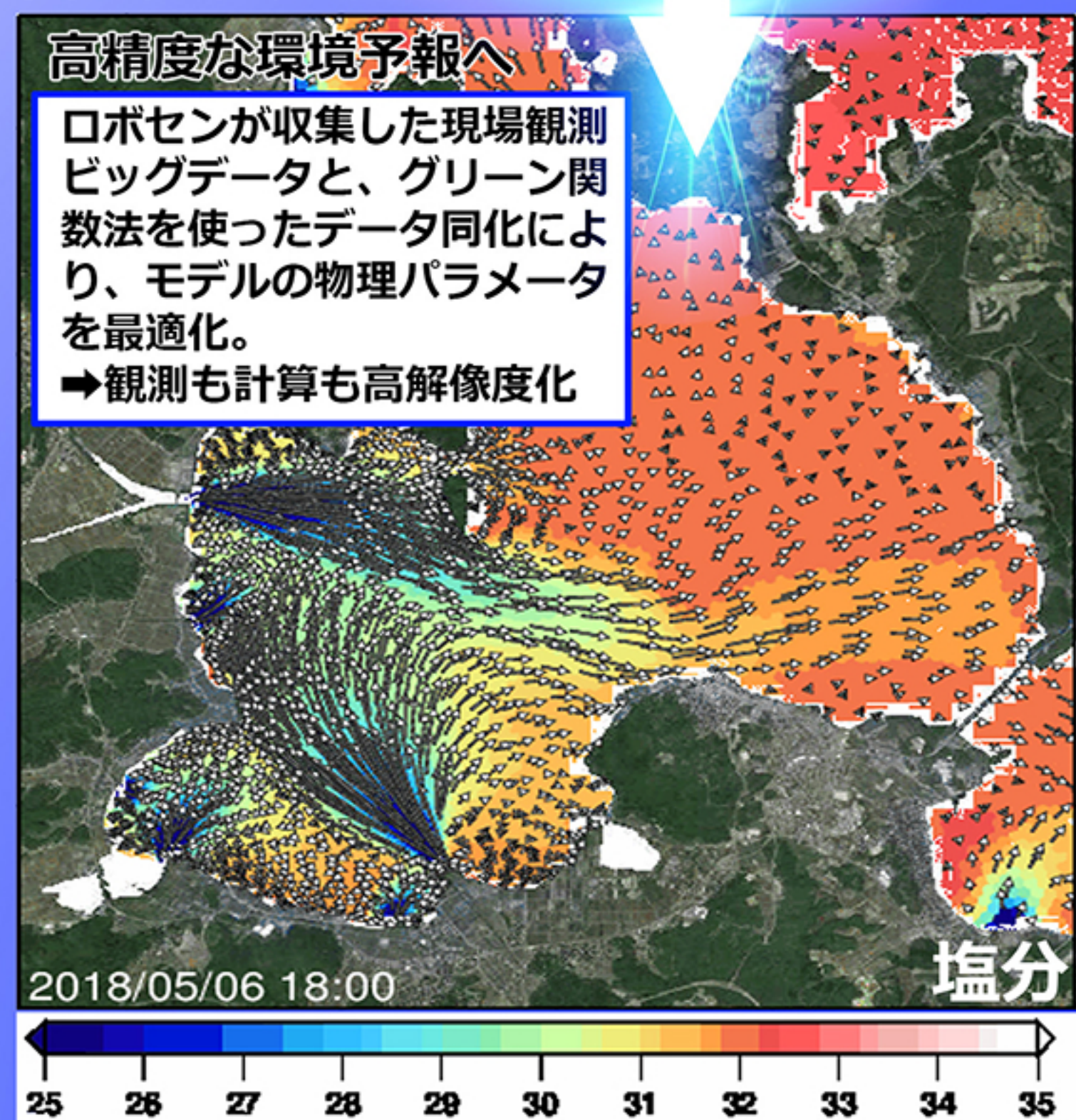


外洋予測システムの予報結果を、高解像度化した内湾予測モデルへ入力。

高解像度化 内湾予測モデル



内湾環境予報 高精度化



データ同化