

水産研究・教育機構における水中グライダー運用記録と今後の活用法

メタデータ	言語: Japanese 出版者: 公開日: 2024-08-06 キーワード (Ja): 水中グライダー キーワード (En): 作成者: 清水, 勇吾, 奥西, 武, 寛, 茂穂, 長谷川, 大介, 和川, 拓, 井桁, 庸介, 本多, 直人, 瀬藤, 聡, 黒田, 寛, 伊藤, 進一 メールアドレス: 所属:
URL	https://fra.repo.nii.ac.jp/records/2010583

This work is licensed under a Creative Commons Attribution 4.0 International License.



水産研究・教育機構における水中グライダー運用記録と今後の活用法

清水勇吾・奥西 武・寛 茂穂・長谷川大介・和川 拓・井桁庸介・本多直人・瀬藤 聡・黒田 寛・伊藤進一

水中グライダーは自律型無人潜水機の一つで、海洋を移動しながら観測できる。水産研究・教育機構では、1台の Slocum と 2台の Seaglider を運用してきた。その間、投入法、回収法の工夫を行ってきたほか、本体のトラブルや緊急回収などの困難を経験した。また、水中グライダーの運航状況の監視システムや当機構の海況予測システム FRA-ROMS にデータを配信するシステムを開発した。本稿では、これらの経験や技術開発を記録するとともに、調査船観測の手薄な時期や海域に水中グライダーを運用することで FRA-ROMS の海況予測と再現性の向上を目指す方法など、今後期待される運用法も述べる。