

生体群制御による養殖効率化システムの研究開発

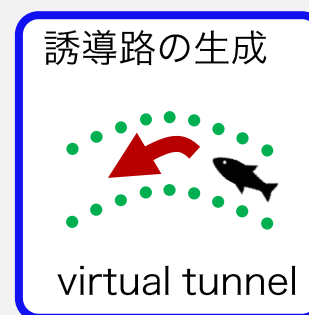
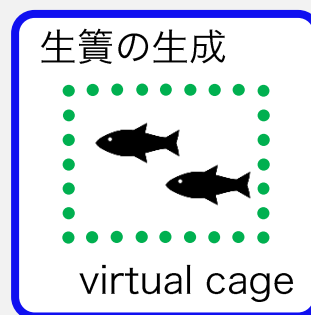
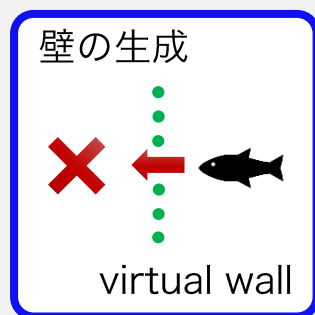
養殖用の水槽や生簀に設置可能で 魚群をモニタリング・誘導するICTシステムの研究開発

本技術の特徴

1. 非接触・非侵襲で魚類の誘導制御が可能
2. 魚群を水中の任意の位置に誘導・固定可能
3. 魚種・体長に応じた誘導・選別が可能

本技術による影響

本システムの実装を通じて労働集約型と言われている養殖業の効率化を実現し、人件費等の削減に貢献できる



大型水槽を用いて上記のような制御技術の実証を行い、
本技術シーズの事業化可能性について検証します