

# 生体群制御による養殖効率化システムの研究開発

 炎重工株式会社  
HOMURA HEAVY INDUSTRIES

## 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

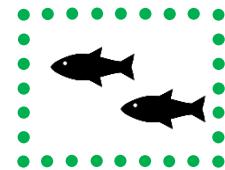
本システムの実装を通じて労働集約型と言われている  
養殖業の効率化を実現し、人件費等の削減に貢献できる

壁の生成



virtual wall

生簀の生成



virtual cage

誘導路の生成



virtual tunnel

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