

水中自航型ロボット「MARCAS200」

1981 年（昭和 56）、海底ケーブル敷設を支援する水中自航型ロボット「MARCAS 200」（Marine Cable Search System 200）を開発した。この海底ケーブル敷設支援ロボットは、船上からのコントロールケーブルを通して操縦され、海中を自由自在に走り回り、海底に横たわるケーブルや中継器の状態を水中テレビカメラで観察したり、ケーブル探索センサで、土中深く埋設されたケーブルの探索や、埋設の深さを測定したりすることができる。

出典：KDD 社史