

海底ケーブル用水中作業ロボット「MARCAS2500」海洋実験

87年に水深2,500mまでの海域で、海底ケーブル調査、埋設、障害個所の探索、掘り出し、切断、引き揚げ、さらに障害物除去といった高度な海底作業を行う有索式深海作業ロボット「MARCAS2500」が開発され、89年に海洋実験を実施した。このロボットはTPC-3以降の光海底ケーブル埋設工事や修理工事に活躍した。91年には従来方式のロボットよりも格段に経済的な自律走行式水中ロボット「AQUA EXPLORER-1000」が開発され、92年に海洋実験、93年には無索海洋実験に成功した。さらに、このロボットをベースに軽量化された改良型水中ロボット「AQUA EXPLORER-2」(AE-2)は、97年、海洋実験が実施され実用レベルに達していることが確認された。現在、このAE-2をベースにした改良型の「AE-2000」が開発されている。

出典：KDD 社史