

## 3 国研シンポジウム

### 水産海洋センシングと AI による漁場・海況予測

ふりがな くりた ゆたか

氏名 栗田 豊

所属 水産研究・教育機構

#### 主な経歴、研究内容

- 東北区水産研究所 資源環境部長
- 魚類の生態に関する研究に従事

#### 講演タイトル

『水産研究・教育機構における海洋観測手法の開発と活用例』

#### 講演要旨

魚群分布と海洋環境の関係性は古くから指摘されているが、その詳細に関する理解は限定的である。これは、従来型の停船観測では、魚群分布と海洋構造の詳細な関係を把握するのに十分な時空間分布の調査を実施するのが困難であることが一因である。水産研究・教育機構では、広域かつ高解像度の魚群分布の把握が可能である計量魚群探知機による調査と同時観測が可能、かつ、多くの環境パラメータの計測が可能となる観測技術の開発と活用を進めている。本講演では、主に以下の2つの観測システムについて、使用方法や問題点について説明する。UTA (Undulating Towed sensor Array) は、航走中に海洋環境センサーを昇降させて、環境の水平-鉛直分布の詳細な時空間分布を観測するシステムである。現在、最大で200mという高い水平解像度で300m深までの環境観測を実現している。水中グライダーは、海洋内部の長期連続観測を行う自律式の観測システムである。今年度は、最新のセンサーを搭載した3台のグライダーの運用を行っている。