

固体ロケットブースタの探索状況について(その4)

平成16年2月5日
宇宙航空研究開発機構

1. 現状

- (1) これまで実施してきた固体ロケットブースタ(SRB - A)の第一次探索作業により、右側のSRB - Aが水没している海域を絞り込んだ。
引き続き、海洋科学技術センターの協力を得て、当機構が準備した水中ロボット(図1)を搭載した探索・回収船に切り替え、探索を継続することとした。
- (2) 探索・回収船は、水中ロボット及びビーコン探査用音波受信機等の艀装作業を完了し、2月2日(月)に横須賀新港から出航した。

2. 今後の計画

- (1) 探索・回収船は、回航の途中で水中ロボットの海中作動試験を実施し、那覇港において必要な機材を艀装後、右側のSRB - A落下予測海域に向け出航する予定である。
- (2) 右側SRB - Aの探索作業の再開は2月中旬となる見込みである。



図1 水中ロボット概観