

固体ロケットブースタの探索状況について(その6)

平成16年3月1日
宇宙航空研究開発機構

1. 探索状況

- (1) 海洋科学技術センターの協力を得て、第一次探索時に絞り込んだ場所に重点を置いて、水中測位装置の誤差を考慮した範囲(半径約250mの円)について、当機構が準備した水中ロボットに搭載したビーコン探索用音波受信機及びテレビカメラによる探索を実施した(図1)。今回の探索でも、当該場所で音響ビーコンの音波を受信できなかったため、音波受信機をアクティブモード※に切り替え探索を実施した。複数の物体らしき反射反応が見られたため、テレビカメラにより物体を確認したが、SRB-Aの部品ではなかった。
- (2) 第一次探索により画像取得された白い箱状の物体(①地点の近く)、及びリング状の物体(③地点の近く)については、発見に至っていない。
- (3) ⑧地点までの探索が終わった後に、船と水中ロボット間に通信不良が発生し、水中ロボットを船上に揚収したところ電源系に浸水と短絡損傷が認められた。このため、現在、船上にて修理を実施中。

2. 今後の計画

第一次探索によって絞り込んだ範囲の探索を実施したが、SRB-Aの発見に至っておらず、その理由として水中測位装置の不具合により水中ロボットの位置検出が不正確で、搜索範囲を網羅できていない可能性が否定できない。修理が完了次第、当該範囲の探索作業を継続する。

以上

※ アクティブモード: 音波受信機より音波を発生し、海底の物体等に反射して戻ってきた音波を元に、物体の大きさや位置を判別する機能。

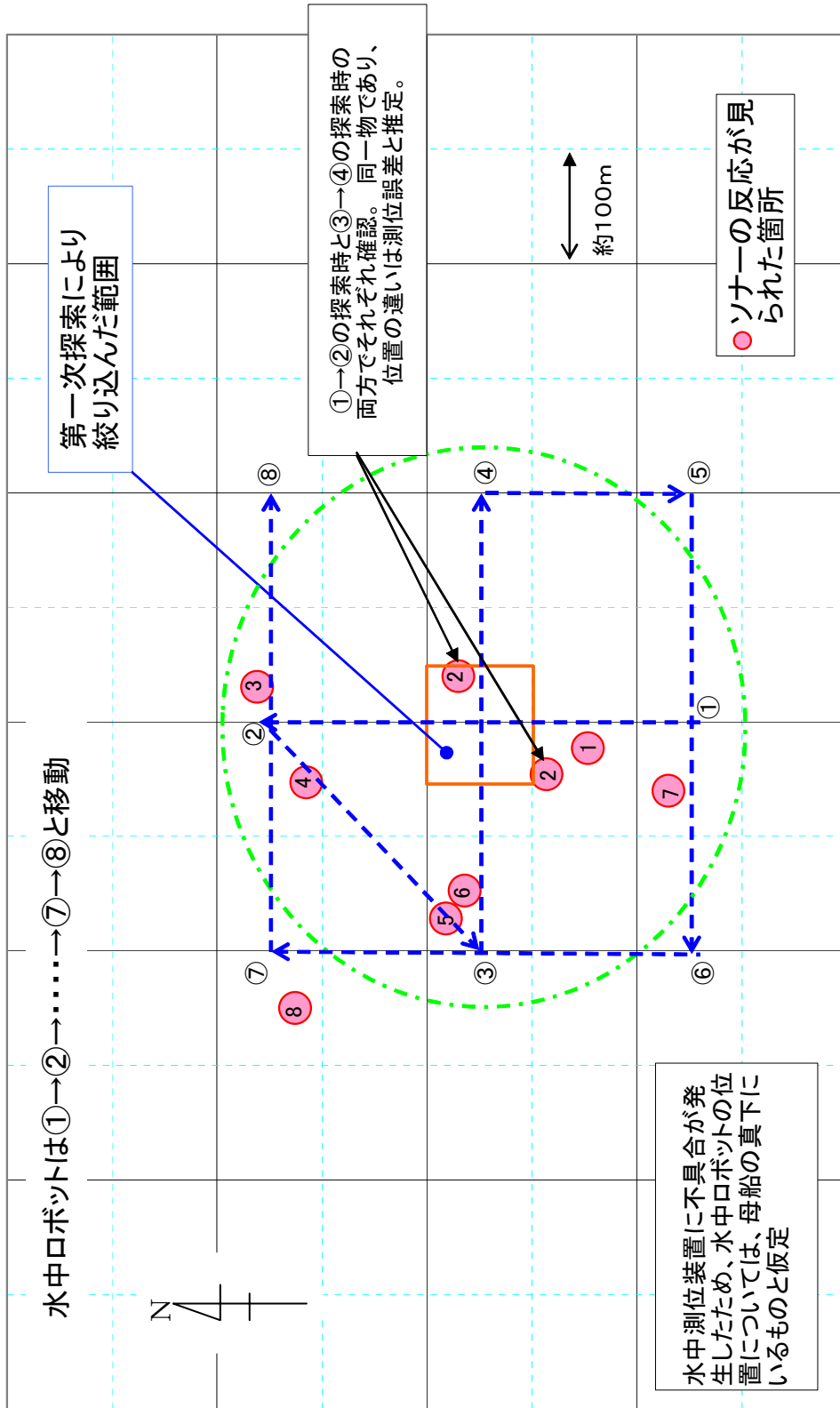


図1 2月26日から2月29日の探索結果