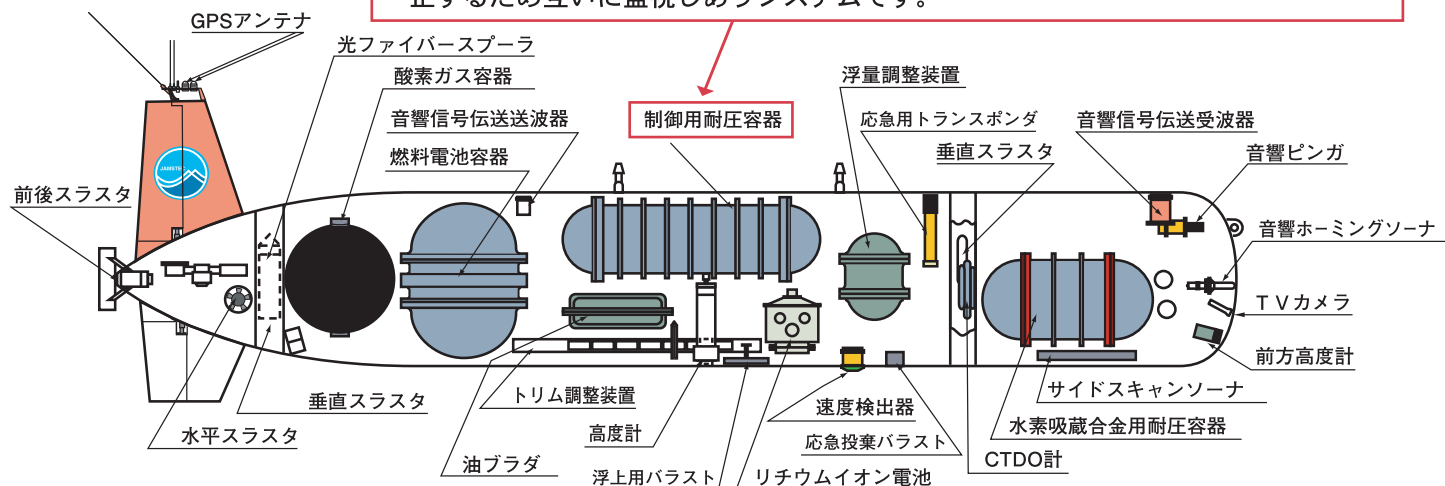


構造図

※不具合箇所(デュアル相互監視型コンピュータシステム:制御用耐圧容器内に内蔵)
 デュアル相互監視型コンピュータシステムは、「うらしま」全体の制御を行いながら、
 二台のコンピュータ間で信号をやりとりし、その各二台のコンピュータの暴走を防
 止するため互いに監視しあうシステムです。



主要目

潜航航走方式	: 自律航走方式
最大潜航深度	: 約3,500 m
最大航続距離	: 約300 km
水中速力(巡航)	: 約3ノット
水中速力(最大)	: 約4ノット
長さ	: 約10 m
幅	: 1.3 m
胴部高さ	: 1.5 m
全高さ	: 2.4 m
空中重量	: 約10トン

動力装置

主動力源	: 閉鎖式燃料電池 (固体高分子型電解質膜方式)
定格出力	: 4 kW
定格電圧	: 120 V
補助動力源	: リチウムイオン電池120V 30Ah

航海装置

慣性航法装置	音響信号伝送装置
音響ピंगा	音響ホーミングソナー
前方障害物回避装置	前方高度計

調査装置

TVカメラ
デジタルカメラ
CTDO計
サイドスキャンソナー
速度検出器
照明

推進装置・姿勢制御装置

電動駆動主推進器
水平スラスト1基
垂直スラスト2基
浮量調整装置+油ブラダ
浮上用バラスト
トリム調整装置