

## お知らせ

平成11年12月2日  
海洋科学技術センター  
宇宙開発事業団

### 「H-II ロケット8号機」の第1段ロケットの再調査（2次調査）について

#### 1. これまでの調査状況

海洋科学技術センター（理事長 平野拓也）及び宇宙開発事業団（理事長 内田勇夫）は、海洋科学技術センター所有の深海調査研究船「かいれい」を使用し、11月20日（土）から12月2日（木）までの13日間、小笠原諸島北西約380kmの水深約3,000mの海域において、宇宙開発事業団の「H-IIロケット8号機」の第1段ロケットの調査を行い、第一機体の一部をカメラにより確認し、本日午前11時に調査を終了しました。

#### 2. 再調査について

上記の調査結果を踏まえて、本海域における再調査を実施することになりました。調査内容については、支援母船「よこすか」による深海曳航体（ディープ・トウ）を用いた調査を実施する予定です（図：深海曳航体（ディープ・トウ）概要説明：[4, 000m級深海曳航カメラシステム](#)及び[4, 000m級深海曳航ソナーシステム](#)）。

- 12月19日（日）海洋科学技術センター岸壁より出港
- 12月20日（月）現場海域到着：深海曳航体（ディープ・トウ）による調査開始
- 12月26日（日）現場海域発
- 12月29日（水）グアム入港

調査の状況により何等かの注目すべき結果がえられた場合には、海洋科学技術センターのホームページにてお知らせ致します。

#### 3. その他

海洋科学技術センター所有の深海調査研究船「かいれい」は、明日の午後4時頃の入港予定でしたが、海域状況により、明日3日（金）午前11時頃に入港予定との連絡が有りましたのでお知らせ致します。

問い合わせ先  
海洋科学技術センター 普及・広報課 他谷（たや）、池川、木村  
TEL 0468-67-3806  
宇宙開発事業団 広報室 福室  
TEL 03-3438-6107

## 深海曳航体「ディープ・トウ」とは

海底の地形調査や海底面の観測等のため、ケーブルの先端に取り付け、船舶により曳航して使用するものであり、本体自身は動力源を持たない観測機器。

海洋科学技術センターでは、ソナー（音波を用いた探査機器）及びカメラを搭載したものを所有しています。

### 4, 000m級深海曳航カメラシステム（4KC）の概要

#### ◎システム概要

##### 1) 搭載機器（オープンフレームタイプの曳航体に搭載）

- ・カラーテレビカメラ（高感度カメラ）
- ・白黒テレビカメラ
- ・水中ライト（4灯）
- ・スチルカメラ
- ・ストロボ
- ・高度計
- ・CTDセンサー（塩分濃度・水温・水深計）
- ・音響トランスポンダ
- ・電源ボックス

##### 2) フレーム寸法

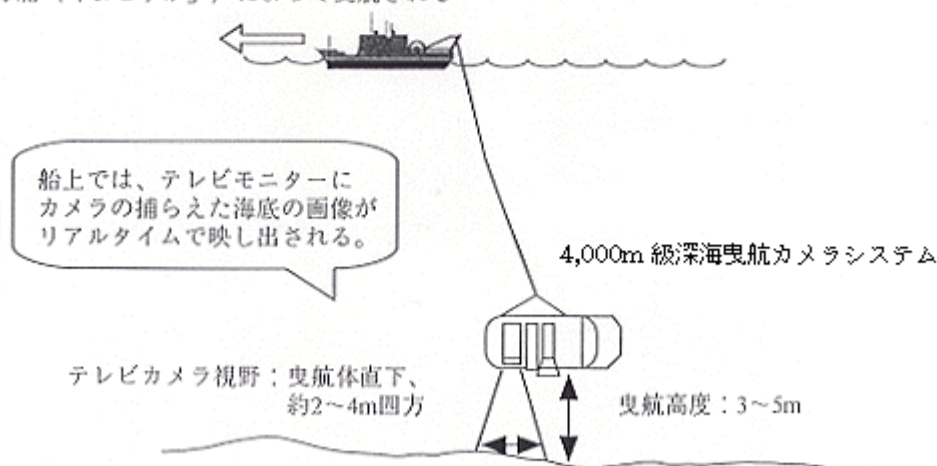
3,435mm×1,100mm×1,450mm（縦×横×高さ）

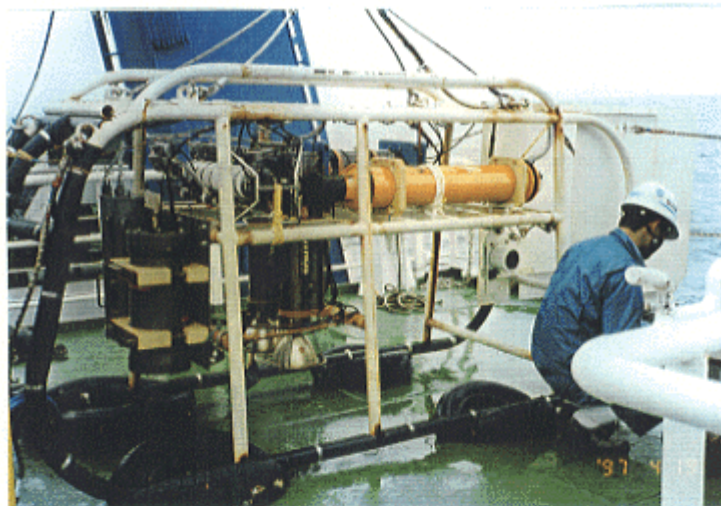
##### 3) 重量：約1,000Kg（空中）

#### ◎その他

- ・調査時曳航速度：～1.5ノット程度
- ・調査時曳航高度：3～5m
- ・視野：約2m×2m（高度3m時）
- ・調査時使用電源：500V

母船（「よこすか」）によって曳航される





4,000m 級深海曳航カメラシステム

[4, 0 0 0 m級深海曳航カメラシステム概要](#)

#### 4. 000m級深海曳航ソナーシステム（4KS）の概要

##### ◎システム概要

##### 1) 搭載機器（オープンフレームタイプの曳航体に搭載）

- ・サイドスキャンソナー送受波器
- ・サブボトムプロファイラー送受波器
- ・高度計
- ・通信制御装置
- ・電源ボックス

##### 2) フレーム寸法

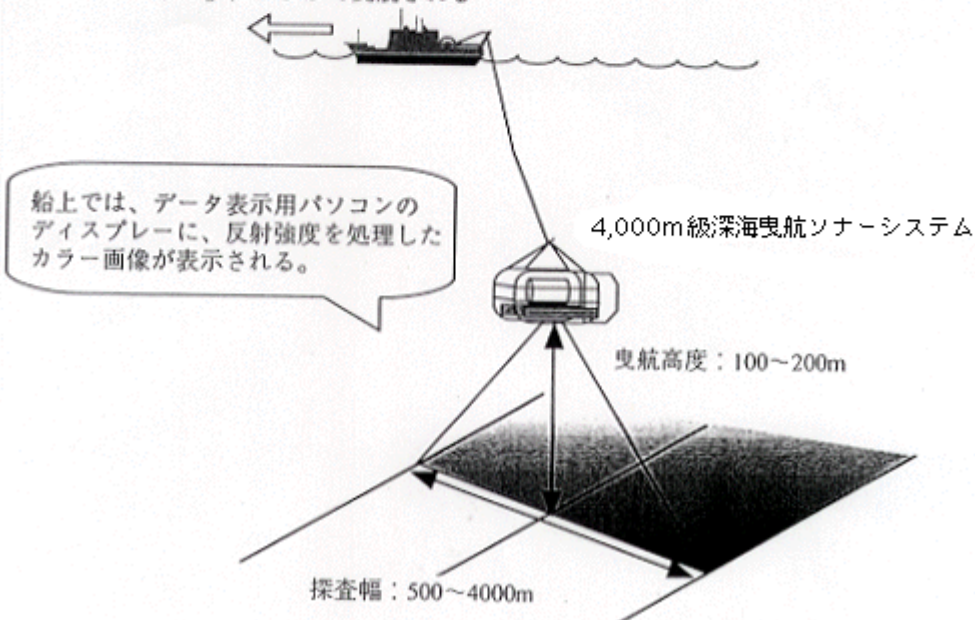
3,250mm×1,290mm×1,570mm（縦×横×高さ）

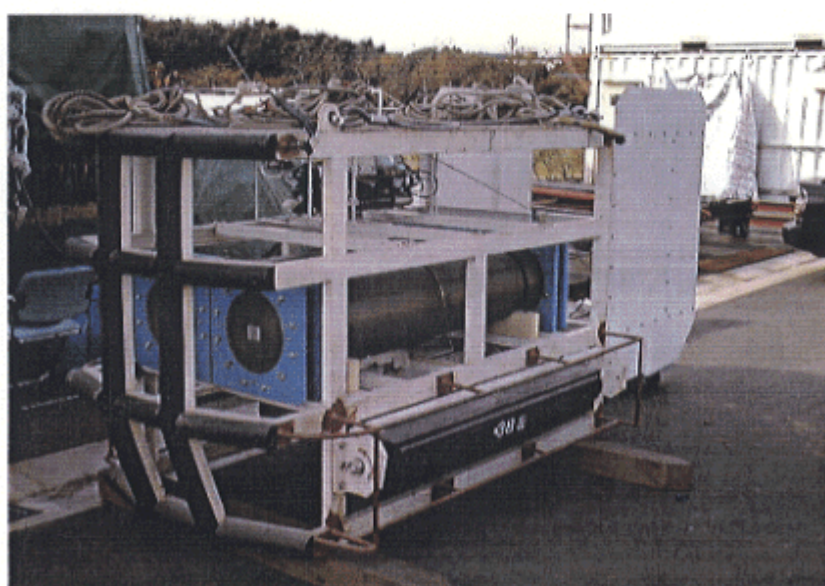
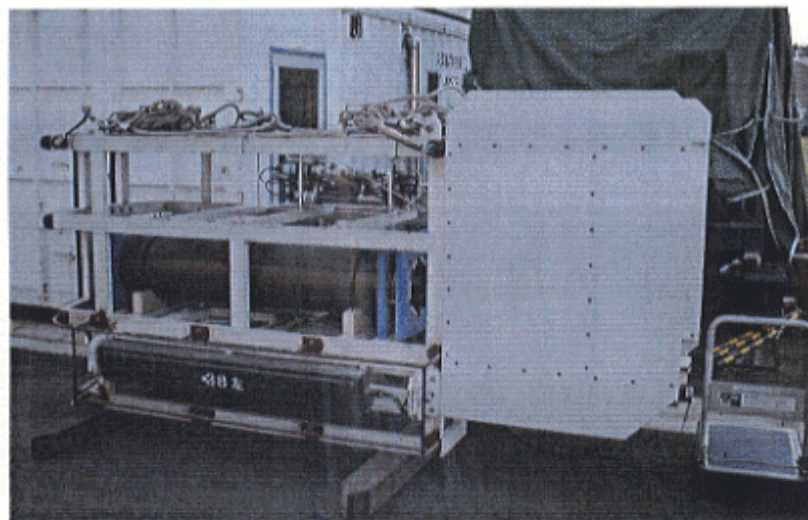
##### 3) 重量：約1,500Kg（空中）

##### ◎その他

- ・調査時曳航速度：～2ノット程度
- ・調査時曳航高度：100～200m
- ・最大探査幅：250～2,000m（片側）
- ・最小分解能：「かいこう」と同程度（0.5～1.5m）
- ・調査時使用電源：400V給電

母船（「よこすか」）によって曳航される





4,000m 級深海曳航ソナーシステム