



2011年 9月 14日  
独立行政法人海洋研究開発機構

## 新型探査機機体名称の一般公募について

独立行政法人海洋研究開発機構（理事長 加藤康宏）は、現在開発・製作中の新型探査機について広く一般の皆様の認知を促し、当機構の活動に一層の理解と親しみをお持ちいただくことを目的に、新型探査機機体名称の一般公募を下記のとおり実施しますのでお知らせいたします。

### 記

1. 機体名称を公募する探査機  
無人探査機（平成24年3月頃機体完成予定）  
（海底下・海底面探査、詳細は[別添](#)参照）
2. 募集期間  
平成23年9月15日（木）～平成23年11月30日（水）
3. 募集方法  
新型探査機の完成予想図、諸元、及び特徴等をホームページ上に公開し、機体名称案を公募する。  
詳細は[別紙](#)募集要項の通り。
4. 選考方法  
外部有識者及び当機構職員で構成される選考委員会を設置し、一般公募により寄せられた機体名称案をもとに、選考委員の合議により決する。

別紙

### 新型無人探査機機体名称一般公募 募集要項

独立行政法人海洋研究開発機構

独立行政法人海洋研究開発機構は、現在開発・製作中の新型探査機について広く一般の皆様の認知を促し、当機構の活動に一層の理解と親しみをお持ちいただくことを目的に、新型探査機機体名称の一般公募を下記のとおり実施します。

1. 機体名称を公募する探査機

完成予定の無人探査機（平成24年3月頃機体完成予定）  
（海底下・海底面探査、詳細は[別添参照](#)）

## 2. 募集期間

平成23年9月15日（木）午後2時～11月30日（水）午後5時

## 3. 応募資格

原則として日本国内在住の方

（海外からの応募も受け付けいたしますが、副賞の抽選対象から外させていただきます場合があります。）

## 4. 応募方法

インターネットにより応募を受け付けます。下記のホームページ（9月15日開設）にアクセスし、必要事項を入力の上、送信して下さい。

[http://www.jamstec.go.jp/j/jamstec\\_news/auv\\_naming/](http://www.jamstec.go.jp/j/jamstec_news/auv_naming/)

なお、10月1日（予定）より、応募のあった機体名称についての「人気投票」を行います。この得票数は、選考委員会による最終決定の際の参考にします。

## 5. 応募基準

下記の基準を満たしていると思われる機体名称を応募下さい。

（1）無人探査機の名称にふさわしいこと

（2）完成のイメージの特徴を表現したものであること

（3）日本の海洋研究開発の新しい時代を切り拓いて行くイメージを想像させる名称が望ましい

（4）現存する水中ロボットの名称と重複しないこと（選考段階で調査の上、名称が重複するものが存在する場合には、選考の対象から外させていただきます。）

## 6. 選考方法

外部有識者及び当機構職員で構成される選考委員会を設置し、一般公募により寄せられた機体名称案をもとに、選考委員の合議により、上記応募基準に合致しかつ当機構の探査機として最もふさわしいと判断されたものを、新型探査機の名称として決定します。

（選考委員会の構成は、機体名称の発表の際に公表いたします。）

## 7. 機体名称の発表

平成23年12月下旬頃に発表いたします。

## 8. 副賞等

決定された機体名称を応募された方、または人気投票で投票された方の中から抽選で若干名に当機構のオリジナルグッズを贈呈いたします。なお、当選者の発表は、賞品の発送をもって代えさせていただきます。

また、決定された機体名称を応募された方の中から抽選で1名を当該機体の命名者とし、今後の広報活動等においてご紹介等させていただくことがあります。

9. その他

新型探査機の完成後、命名式の開催を予定しています。

10. お問い合わせ先

独立行政法人海洋研究開発機構 事業推進部広報課

電話：046-867-9070 FAX：046-867-9055

別添

機体名称を一般公募する新型探査機

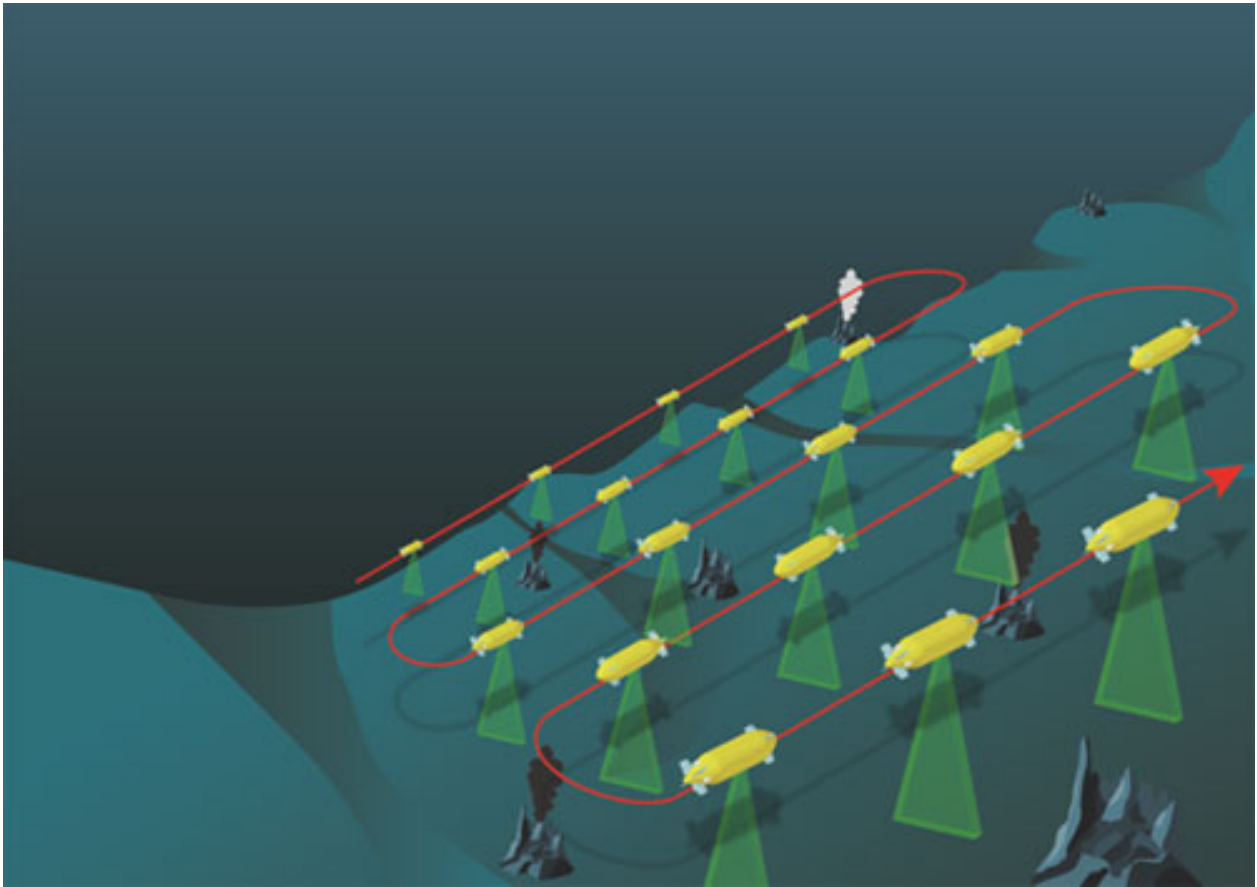


新型探査機の完成イメージ図  
(色は実際のものとは異なる場合があります)

潜航可能深度	3000メートル (富士山7合目~8合目ぐらいに相当する深さまで)
速度	巡航速度：2~3ノット (大人が歩く速さくらい)
長さ	5メートル (シロイルカくらい)
種類	巡航型 (深海の長距離ランナー)
特徴	・ 海底面と海底下の探査 (音波で海底地形を調べたり、海底下を探査する) ・ 航行自由度が高い

(方向転換が自由なので急な坂も越えることができる)

(参考) 新型探査機による探査のイメージ



- あらかじめ指示された情報にもとづき、図のように海底付近をジグザグに走行し、海底の様子を調べます。デコボコのある海底面でも、自ら考えて走行することができます。
- 船首と船尾に取りつけられた合計8枚の羽根により、姿勢を自由に変えながら自在に航行することもできます。
- 図のように機体から下に向け音波を出し、海底面や海底下の様子を探査します。
- 本探査機により得られたデータをもとに、他の探査機等でより詳細なデータを取得します。

お問い合わせ先：

独立行政法人海洋研究開発機構

(本件について)

事業推進部 広報課長 満澤 巨彦

(報道担当)

経営企画室 報道室 奥津 光