

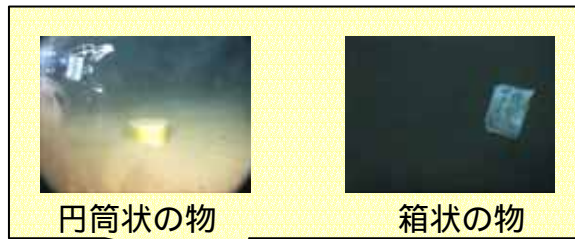
### 第二次探索機器

#### 水中ロボット

- ・ 遠隔操作による自立航行
- ・ 狭い範囲の探索に適し、リアルタイムで画像観察可能
- ・ 音波受信機及び水中測位装置を装備

**第一次探索にて絞り込まれた範囲を重点的に探索**

第一次探索にて見られた強い反射波の反応を確認できなかった。



人工物の画像を取得したが、SRB-Aの部品を発見できなかった。

水中ロボットの位置の測定精度が不十分なため、探索範囲を網羅できていない可能性があった

図2 第二次探索結果