

深海・海溝域の探査・採取プラットフォームについて

資料1



文部科学省

深海大国である我が国の海洋の安全保障及び持続可能な海洋を目指し、各種探査機を効率的かつ効果的に運用するための深海・海溝域の探査・採取プラットフォームを構築することで、防災、環境、資源分野等の新たな科学的知見を創出し、社会課題の解決に貢献する。

探査・採取プラットフォーム

「超深海」探査母船：
・特長の異なる各種探査機同時搭載

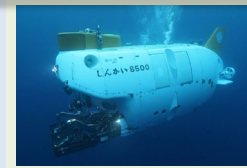


※イメージ図

各種探査機：
調査対象・目的等により、適切な組み合わせで連続または同時運用



航行型AUV
詳細な地形探査



HOV



ROV



作業型AUV

試料採取・装置の設置等の海中作業

日本と世界の探査機の最大潜航深度比較

航行型AUV

～4000m



～6000m



～8000m



ROV等作業型探査機

～4500m



～6500m



～11,000m



※開発中
うらしま8000

※開発中
フルデプス探査機

(※日本の深海（水深5,000m以深）の海水体積は世界第1位)

【高効率化】

- ✓ 各種探査機を母船に同時搭載することにより、約3倍※の効率化。一研究当たりの航海日数・探査時間の大幅短縮が可能
- ✓ 探査機の着水揚収プロセスを見直し、スイマーによる作業を大幅に減らすことで、作業の省人化が可能

※地震発生履歴及び巨大大海底地すべり地形の調査計画例

【共用基盤】

- ✓ 幅広い産学官の利活用を促進するために、研究コミュニティ及び産業界に広く研究機会を提供するとともに、新たな探査機（AUV, ROV等）の開発から実用までの共用基盤としても提供