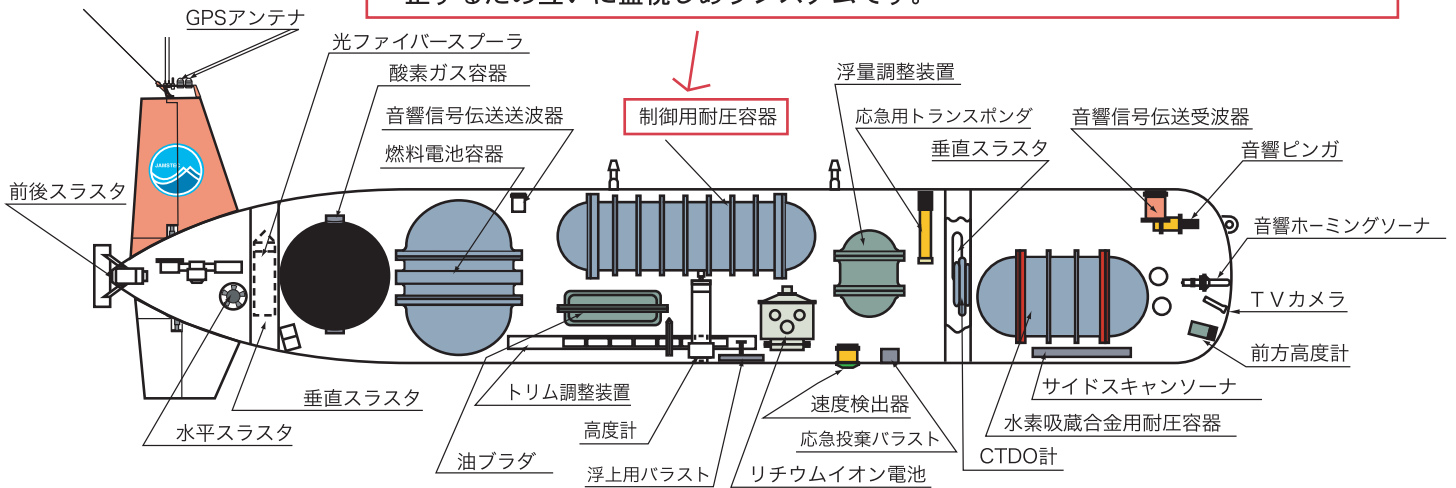


構造図

※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	動力装置	調査装置	推進装置・姿勢制御装置
潜航航走方式 : 自律航走方式	主 動力 源 : 閉鎖式燃料電池 (固体高分子型電解質膜方式)	T Vカメラ	電動駆動主推進器
最大潜航深度 : 約3,500 m	定 格 出力 : 4 kW	デジタルカメラ	水平スラスト1基
最大航続距離 : 約300 km	定 格 電 圧 : 120 V	CTDO計	垂直スラスト2基
水中速力(巡航) : 約3ノット	補助動力源 : リチウムイオン電池120V 30Ah	サイドスキャンソナー	浮量調整装置+油ブラダ
水中速力(最大) : 約4ノット		速度検出器	浮上用バラスト
長 さ : 約10 m		照 明	トリム調整装置
幅 : 1.3 m			
胴 部 高 さ : 1.5 m			
全 高 : 2.4 m			
空 中 重 量 : 約10 トン			
	<b>航海装置</b>		
	慣性航法装置	音響信号伝送装置	
	音響ピンガ	音響ホーミングソナー	
	前方障害物回避装置	前方高度計	

(参考:当初スケジュール)

- 試験期間: 12月19日(日)～25日(土)
- 出航: 12月19日(日)午前8:00に当機構横須賀本部岸壁
- 試験: 12月20日(月)～24日(金)
- 帰港: 12月25日(土)午前9:00に当機構横須賀本部岸壁