

Pressemitteilung

14/2011

AUV ABYSS bei Suche nach Air France Airbus erfolgreich – Kieler Tauchroboter bei erfolgreicher Suchmission beteiligt –

04.04.2011/Kiel. Knapp zwei Wochen nach Beginn der vierten Suchaktion gab die französische Behörde für die Untersuchung von Flugunfällen BEA (Bureau d'Enquêtes et d'Analyses pour la sécurité de l'aviation civile) bekannt, dass die drei an der Suche beteiligten Unterwasserroboter größere Wrackteile des am 1. Juni 2009 abgestürzten Airbus A330 der Air France geortet haben. Eines der Unterwasserfahrzeuge ist das AUV ABYSS des Kieler Leibniz-Instituts für Meereswissenschaften (IFM-GEOMAR).

Das AUV ABYSS ist eines von weltweit drei zivilen autonomen Unterwasserfahrzeugen des Typs REMUS 6000. Die beiden anderen an der Suche beteiligten Roboter werden von der Woods Hole Oceanographic Institution in Massachusetts (USA) betrieben. Nachdem im Frühjahr letzten Jahres eine mehrwöchige Suchaktion erfolglos blieb, waren die Einsatzteams aus Kiel und Woods Hole, die in diesem Jahr von Bord des 54 Meter langen Forschungsschiffs ALUCIA operierten, schon nach wenigen Tagen erfolgreich. Neben einem größeren Teil der Maschine konnten auch diverse kleine Wrackteile identifiziert werden. Nach Auskunft der die Ermittlungen leitenden französischen Behörde liegt der Fundort nicht weit von der letzten bekannten Position entfernt. Wassertiefen von 3000-4000 Metern sowie ein z.T. stark zerklüfteter Meeresboden erschwerten die Suche nach dem Wrack.

„Wir sind froh, dass wir zu Aufklärung dieses schrecklichen Unglücks beitragen können“, erklärte IFM-GEOMAR Direktor Peter Herzig in einer ersten Reaktion. „Wir hoffen, dass die weitere Suche nach den Flugschreibern erfolgreich abgeschlossen werden kann, um die Ursache zu klären“, so Herzig weiter. „Diese Untersuchung zeigt auch die Leistungsfähigkeit modernster Unterwassertechnologie, die wir am IFM-GEOMAR normalerweise einsetzen, um hochaktuelle wissenschaftliche Fragen zu beantworten“, erklärt Professor Herzig.

Aufgabe der drei eingesetzten Geräte war es, die Wrackteile aufzuspüren. Um die Wrackteile auch zu bergen, müssen andere, wiederum hochspezialisierte Geräte eingesetzt werden. Dafür kommen unter anderem ferngesteuerte Unterwasserfahrzeuge wie das ROV Kiel 6000 des IFM-GEOMAR oder aber der Tiefseeroboter Victor 6000 des französischen Meeresforschungsinstituts Ifremer infrage. Für die Techniker des Kieler AUV-Teams bedeutet der schnelle Sucherfolg jedenfalls eine gute Chance auf baldige Heimkehr.

Hintergrundinformationen:

Das AUV ABYSS (Autonomous Underwater Vehicle) ist ein für die Meeresforschung konzipiertes autonomes Unterwasserfahrzeug. Sein Name bezieht sich auf das sogenannte Abyssal, ein Begriff der den Meeresboden zwischen 2000 und 6000 Meter Wassertiefe umfasst. Dieser Bereich der Tiefsee ist auch das Haupt-Einsatzgebiet für das AUV. Mit der Hilfe von verschiedenen Echoloten kann es den Meeresboden kartieren und mittels Sensoren die physikalischen Parameter aus der Wassersäule sammeln. Dieses AUV-System wurde in Pocasset/Massachusetts von der Firma Hydroid, LLC gebaut, von der Deutschen Forschungsgemeinschaft finanziert und ist seit 2008 am IFM-GEOMAR im Einsatz.

Links:

Der Abdruck der Pressemitteilung ist honorarfrei unter Nennung der Quelle. Um die Zusendung eines Belegexemplars wird gebeten.

Das Leibniz-Institut für Meereswissenschaften ist Mitglied der

<http://www.bea.aero/en/enquetes/flight.af.447/sea.search.ops.phase.4.php> Seite der französischen Behörde zur Untersuchung von Flugunfällen über die neue Suche nach dem Flug AF447
<http://www.ifm-geomar.de/go/auv> Weitere Informationen zum AUV ABYSS

Bildmaterial:

Unter www.ifm-geomar.de/presse steht Bildmaterial zum Download bereit.

Ansprechpartner:

Prof. Dr. Peter Herzig, Tel. 0431 600-2800, pherzig@ifm-geomar.de
Jan Steffen (Öffentlichkeitsarbeit IFM-GEOMAR), Tel. 0431 600-2811, jsteffen@ifm-geomar.de