



Australian Government
澳大利亚政府

联合协调中心

MH370 搜寻工作进展情况更新

2016 年 9 月 7 日

本报告旨在提供有关搜寻马航 MH370 工作进展情况的定期更新。我们的工作将继续全面细致并有条不紊地进行，所以有时每周搜寻进度似乎缓慢。请相信搜寻工作仍在持续，我们的目的是尽快找到马航 MH370。

本周主要进展

- *辉固赤道号*今早按计划到达弗里曼特尔（Fremantle）港填充补给。该船预计 2016 年 9 月 8 日离港前往搜索海区。
- *东海救 101* 在弗里曼特尔（Fremantle）港附近进行各种测试，该船进行多项训练和维护，等待搜索海区天气好转。

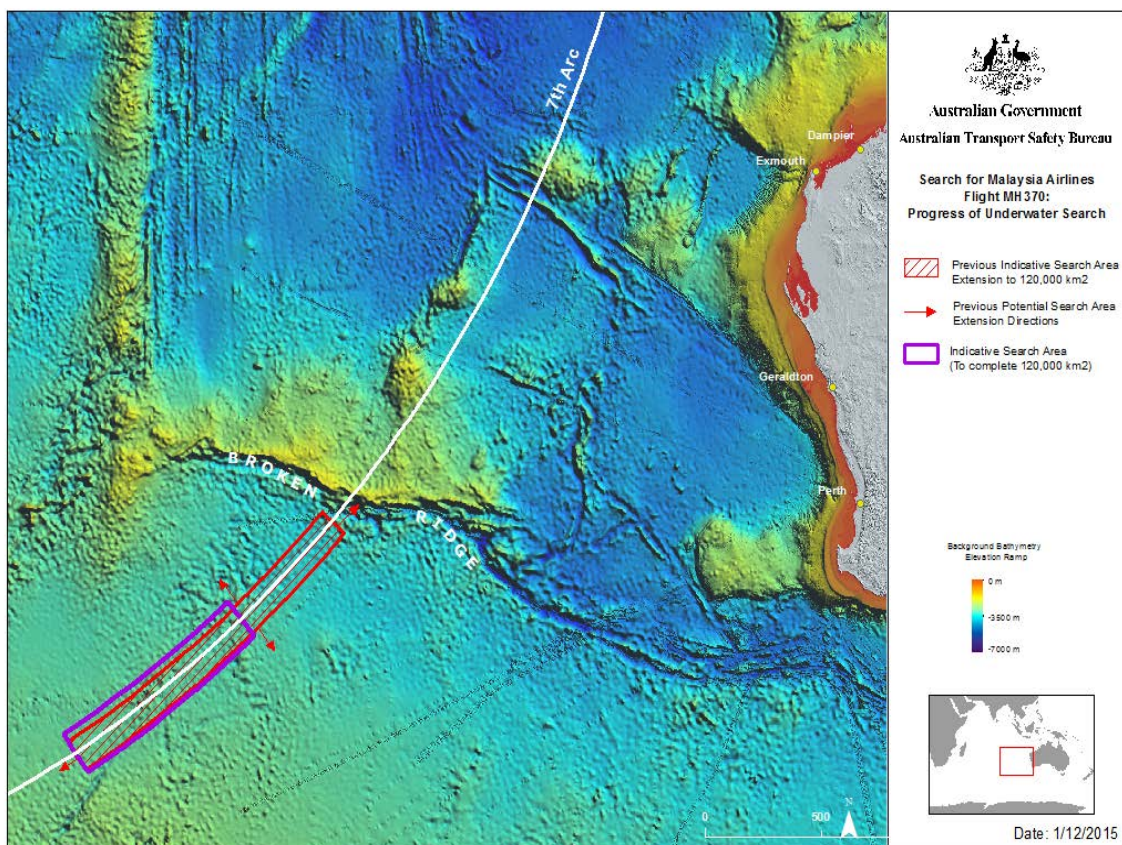
水下搜索

迄今为止，搜索过的海区面积已经超过 110,000 平方公里。

2016 年 7 月 22 日在澳大利亚，马来西亚和中华人民共和国的三方部长级会议上一致同意如果在当前搜索区域内发现不了飞机且无新的可信证据判定飞机的具体位置，则在完成 120,000 平方公里后，搜索中止。

预计大约 2016 年 12 月完成对整个 120,000 平方公里区域的搜索。

部长们一再强调这并不意味着搜索停止，一旦出现可以用于确定飞机具体位置的可靠新信息，将评估决定采取下一步措施。



搜索方法和策略

搜索方法和程序没有改变，根据水下和水上不同状况采取不同的措施。这种策略在制定搜索计划时一直加以考虑。

拖鱼（配备侧扫声纳或合成孔径声纳，以及多波束和回声探测的设备）适用于单次扫描搜索大面积海底。拖鱼由很长的拖缆连接船尾，一旦投放入水，它们每次将在水中数日。声纳数据直接输送到船上，分析检测是否有飞机的线索。为确保没有忽略任何线索，数据还将送往辉固公司在帕斯的办公室和堪培拉的澳大利亚运输安全局（ATSB）进行检测。最后由美国的专家作出独立的数据分析。

利用拖鱼设备难以搜索部分海底区域，例如不规则的海底地形部分。这些区域均已标记为潜在声纳目标，需要用不同的设备再进行搜索。通过以下链接可以查看相关事实陈述 <http://www.atsb.gov.au/publications/2015/mh370-sonar-contacts.aspx>。

水下自主航行仪（AUV）具有高度的机动性，在拖鱼设备难以有效搜索的地方可以进行深入作业。潜在声纳物体由远程遥控设备（ROV）和水下自主航行仪（AUV）进行更进一步的调查。

搜索船只上的水下自主航行仪（AUV）和远程遥控设备（ROV）在每次任务结束后均加以收回。只有在海面较为平静的情况下方可部署和回收这些设备。在冬季天气情况下，这些设备难以安全使用。故在搜索海区有小部分区域难以得到彻底搜索，只有在未来数月天气情况好转的时方可实施搜索。此项措施一直是整体搜索策略和全面搜索规划的一部分。

马来西亚，澳大利亚和中华人民共和国政府一直致力于彻底搜索全部 120,000 平方公里的海域。迄今为止，我们的搜索工作认真全面。我们没有理由认为 MH370 的残骸被忽略了。我们找到沉船残骸即证明，从事搜索的人员，船只和设备是一流的，我们对参与搜索工作的每一个人的能力和敬业精神充满信心。

天气

未来数日天气情况恶劣，但海区没有搜索船只，故搜索工作不受影响。

联合协调中心

网站：www.jacc.gov.au