

Detaljerade och tekniskt avancerade undersökningar i tre steg

Undersökningarna i Vasagropen var ursprungligen en del i det internationella forskningsprojektet Finding the Vasa Cannons som pågick mellan 2018 och 2022 och som leddes och finansierades av Vasamuseets vänner. Projektet hade som syfte att försöka spåra Vasas saknade kanoner, liksom andra delar av skeppet som inte följde med upp till ytan vid Vasas bärgning.

Etapp 1: Geofysisk kartering med högupplöst sonar

Första steget var att med hjälp av professor Martin Jakobsson vid Stockholms universitet och SU:s forskningsfartyg R/V Electra af Askö skapa en detaljerad bild av botten där Vasa sjönk. Med avancerade multibeam-ekolod och så kallade sub-bottom profiler kunde man identifiera strukturer i både yta och underliggande sediment. Arbetet leddes av Martin Jakobsson vid SU.

Etapp 2: Okulär besiktning med ROV

I nästa steg användes Marinens fartyg HMS Belos, som är utrustat med en ROV (Remotely Operated Vehicle). Undervattensroboten genomförde ett systematiskt sök i tvåmeterskorridorer över hela Vasagropen. Totalt observerades och dokumenterades 98 objekt. Exempelvis kunde forskarna identifiera flera bearbetade timmerstycken som inte varit synliga i sonarbilden.

Etapp 3: Dykning på utvalda indikationer

Slutligen utförde Vraks marinarkeologer dykningar på de mest intressanta punkterna och kring särskilt utvalda föremål. Det gav möjlighet att på nära håll granska objektens form och konstruktion. Bland annat hittades en del av vad som troligen suttit på en märskorg från Vasas bogspröt.

Metodkombinationen gav helhetsbild

Ingen enskild metod hade kunnat resultera i den överblicksbild som nu finns över Vasas förlisningsplats. Den geofysiska karteringen gav en grundläggande överblick, tack vare ROV-insatsen kunde en detaljerad visuell identifiering genomföras, och dykningarna gjorde det möjligt att verifiera fynden och upptäcka sådant som teknik inte kunde se. På så sätt kunde forskarna skapa en mångsidig förståelse av platsen – både i djup och bredd.