

TUMSAT-OACIS Repository - Tokyo

University of Marine Science and Technology

(東京海洋大学)

2016/2017 Annual Cruise Report of the T/V
Shioji-maru Voyage : Fiscal Year 2016 Cruise
Report

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2018-02-28 キーワード (Ja): キーワード (En): 作成者: メールアドレス: 所属:
URL	https://oacis.repo.nii.ac.jp/records/1514

1. 平成 28 年度（2016 年度）航海報告（Fiscal Year 2016 Cruise Report）

1.1 概要（Annual Cruise Summary）

練習船汐路丸は、東京港を母港とし東京湾、館山湾及びその周辺海域において実習航海及び実験航海等を行っている。

平成 28 年度（2016 年度）は、フレッシュマンセミナー航海、実習航海、演習航海、実験航海、共同利用航海、研修航海、入渠工事航海などで、延べ 111 日、4,179 海里航走した。

新 1 年生を対象としたフレッシュマンセミナー航海は入学式後の平成 28 年 4 月 8 日午前に海事システム工学科、4 月 9 日午前に流通情報工学科、同日午後には海洋電子機械工学科が乗船し、東京港見学及び船内見学を行った。

実習航海は、海事システム工学科 3 年生、海洋電子機械工学科機関システム工学コース 4 年生、海洋電子機械工学科制御システム工学コース 3 年生及び流通情報工学科 3 年生が乗船した。

海事システム工学科 3 年生は、前期と後期の実習航海を行った。前期は平成 28 年 5 月 24 日から 6 月 9 日の間、4 組に分かれて、それぞれ 3 日間の実習を行った。この実習は、保安応急、航海当直など船舶運航の基礎、揚投錨操船について実習することを目的とした。

後期は平成 28 年 10 月 4 日から 10 月 20 日の間と 11 月 29 日から 12 月 8 日の間、前期同様 4 組に分かれて、それぞれ 3 日間の実習を行い、前期の実習項目の習熟と、海事英語の習得、船体運動自動制御実験、海洋気象観測の実習を目的とした。

海洋電子機械工学科機関システム工学コース 4 年生は、平成 28 年 5 月 10 日から 5 月 19 日の間、2 組に分かれて、それぞれ 3 日間の実習を行った。この実習は、推進・機関性能に関する実験、機関及び航海の実務に関する実習などを行い、総合的に船舶運航の特性について習得することを目的とした。



Fig.1.1 総員退船部署操練



Fig.1.2 実習航海終盤の東京港入港

海洋電子機械工学科制御システム工学コース 3 年生は、平成 28 年 11 月 8 日から 11 月 17 日の間、2 組に分かれて、それぞれ 3 日間の実習を行った。この実習は、Z 操縦試験、機関特性実験、機関当直及び船橋当直等について学ぶことを目的とした。

流通情報工学科 3 年生は、平成 28 年 4 月 12 日から 4 月 21 日の間、2 組に分かれて、それぞれ 3 日間の実習を行った。この実習は、船舶及び海上輸送の特徴と船舶運航の基礎について学ぶことを目的とした。

演習航海は、海事システム工学科 3 年生が 4 月に 2 回、10 月から 12 月上旬の間に 6 回で、一人 2 回ずつ乗船して監視カメラ映像の画像処理、レーダ画像処理、GPS 測位、自動制御等の演習を行った。

上記実習航海及び演習航海には、担当教員が乗船し、学生の指導にあたった。

実験航海は、東京湾、館山湾及びその周辺海域において、それぞれ 2 日間ないし 3 日間の航海を合計 9 回行った。共同研究者として名古屋工業大学の教員、大学院生が、そして学内の教員、研究員、学生が乗船し、研究機材を用いてデータの収集を行った。各航海とも実験時間を有効に利用できるよう乗船者応募の時から要望を考慮し、過密になりすぎないスケジュールを組み、気象、海象を考慮して、当日、ベストな実験ができるように環境を整えた。

今年は、共同研究者は乗船せずに陸上から船体の動きを捉えて観測、測定を行って実験を行うものや、航海には参加せずに停泊中の本船に機材を搭載して実験、測定をする共同研究もあり、K バンド型マイクロ波式波高計の実海域運用の検証実験、X バンドレーダによる BS 放送への電波干渉実験など多方面の企業からの実験を受け入れた。

公開講座航海は、平成 28 年 7 月 9 日に、公開講座修了者を対象として実施した。東京港から東京湾北部を時計回りに回りながら浦安沖、千葉港、東京湾アクアラインを見学し、横浜港内をみなとみらい地区の沖まで入り、1 時間程度各岸壁を見学する時間を取り、その後川崎港、羽田空港沖を経由する東京湾見学航海を行った。

共同利用航海は、横浜国立大学、日本大学、芝浦工業大学の 3 大学、合計 11 日間の航海を行なった。航海には、それぞれの大学から担当教員、TA 及び本学の担当教員が乗船し、学生の指導にあたった。

研修航海は、平成 28 年 4 月 26 日に株式会社商船三井の新入社員を対象とした乗船研修を、平成 28 年 9 月 21 日に一般社団法人日本船用工業会加盟各社社員の乗船研修を行った。東京港から東京湾北部を航行しながらそれぞれの研修テーマに沿った内容を展開し、船内

見学や総員退船部署操練、航海当直を体験し、船舶運航や搭載機器に関する知見を広めた。

国際海事訓練セミナー航海は、平成 28 年 9 月 27 日から 9 月 29 日の間、海事システム工学科航海システムコース 4 年生とベトナム海事大学の教職員が乗船し、揚投錨操船等を通して、船舶運航に必要な海事英語を学ぶことを目的として有意義な実習を行った。

入渠工事航海は、平成 28 年 8 月 31 日から 9 月 16 日の間、新潟造船株式会社三崎工場に回航して修繕工事等を行った。当初、8 月 29 日に回航する予定のところ台風の影響を受け、2 日遅れての回航、工事開始となったが、途中の工程はうまく調整でき、完工は予定どおりとなった。

回航に併せて ISO 乗船研修を実施し、往復とも 1 名ずつの本学事務職員が乗船し、船舶運航についての知識を深めた。



Fig.1.3 研修航海での受講生



Fig.1.4 共同利用(日大)での船橋

1.2 汐路丸要目表 (Ship Specifications)

Name of Ship: Shioji maru
Type: Training Ship, Motor Ship
Owner: Tokyo University of Marine Science and Technology
User: Tokyo University of Marine Science and Technology
4-5-7 Konan, Minato-Ku, Tokyo, JAPAN
Port Registry: Tokyo
Call sign: JG4644
Name of Master: Hideyuki KASHIMA
Dimension: Length Overall 49.93 meters Breadth 10.00 meters
Length (P.P.) 46.00 meters Depth 3.80 meters
Gross Tonnage: 425 tons
Main Engine: 4-stroke Diesel Engine 1,400ps × 1, Single Screw (C.P.P.)
Cruising Speed: 14.12 knot
Complement: Officer 6 persons, Crew 6 persons, Instructor 6persons,
Cadet 44 persons,
Total 62 persons
Navigational Equipments:
GPS navigation system, Radar with ARPA, Doppler sonar, E.M.log,
Echo sounder, Doppler current meter, AIS, ECDIS, Yaw-rate indicator,
INT-NAV system, Maritime Broadband Communication System etc.

1.3 研究員・学生人数 (The Number of Scientists and Students on Board)

教員

東京海洋大学	41名	横浜国立大学	1名
日本大学	9名	芝浦工業大学	2名
名古屋工業大学	1名	東京農工大学	1名
コスタリカ大学プンタレナス校	1名	ベトナム海事大学	2名
(株)鶴見精機	1名	電子工業(株)	1名
(一社)全国船舶無線協会	1名		

学生

東京海洋大学海洋工学部	619名	東京海洋大学大学院海洋科学技術研究科	27名
横浜国立大学理工学部	37名	日本大学理工学部	203名
芝浦工業大学大学院理工学研究科	36名	芝浦工業大学工学部	19名
名古屋工業大学大学院電気機械工学専攻	2名	ベトナム海事大学	2名

研修生・引率員

(株)商船三井	39名	(一社)日本舶用工業会	33名
---------	-----	-------------	-----