

TUMSAT-OACIS Repository - Tokyo

University of Marine Science and Technology

(東京海洋大学)

第一部 海鷹丸航海調査報告 平成12年度
第2次航海報告

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2008-04-10 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/243

3. 第2次航海報告 (Report on the 2nd Cruise)

3.1 航海の概要及び航海日程 (General Account and Cruise Itineraries)

第2次航海は、東京水産大学専攻科学生 17 名が乗船し、平成 12 年 9 月 11 日から平成 12 年 9 月 25 日までの 15 日間行われた。本航海は、専攻科学生が乗船し、各航路航行における各航法および潮流計算等の訓練実習と、東シナ海でのトロール操業実習およびマグロ延縄操業試験・観測機器作動試験が行われた。航海は専攻科最初の習熟訓練航海となる。また、寄港地鹿児島において鹿児島大学関係者及び OB 会に見学会を開催した。

- ① 航海学 日本沿岸を航行するため地文航法を中心とし、航程（船速）・針路（方位）・船位・レーダーなどの航海計器に関する原理・操作・精度・誤差等、航海諸計算法、航海計画、海図図式、潮汐、航路標識について基礎的な講義および実習を行った。
- ② 運用学 本船の種類・構造および主要要目について他船と比較し、船舶の設備や属具について実物と比較しながらその種類・操作・手入れについて実習を行った。操縦性能に関しては、舵性能・可変ピッチプロペラ作用・運動性能および外力の影響について実習を行った。気象通報や NOAA ひまわり画像データなどの情報を元に航海気象の変化について実習した。航海当直においては操舵・各信号類・GMDSS 機器等の説明、日誌類への記入、荒天の準備等の実習および STCW による消火・救命・退船等の訓練を実施した。
- ③ 海事法規 海上交通 3 法（海上衝突予防法・海上交通安全法その他、船員法、船舶職員法、船舶設備関連法規、船員労働安全規則、漁船特殊規定、船舶安全法、海洋汚染および海上災害の防止に関する法律、海洋法等について講義実習を実施した。
- ④ 機関学 機関概要、機関当直、機器の操作・日誌の記入等について講義実習を実施した。
- ⑤ 漁業実習および海洋観測実習 瀬戸内海漁業の漁具や油圧装置等の関連機器の構成・名称・操作・材質等、漁獲物の流通について講義見学等を行うとともに東シナ海においてトロール実習や XBT・CTD による水温・塩分・溶存酸素等の鉛直方向の観測及び ADCP による潮流測定を行った。
- ⑥ 第2回漁労試験項目

（水深は 1000m 以上、ただし CTD/DO は水深 6500m 以上）

マグロ延縄漁労操業試験

開閉式中層トロールネット試験及び多段開閉式ネット試験

CTD/CO 及びオクトパス CTD 試験、ビームトロール試験

柱状採泥器試験（水深 200m 以上）、航走鉛直プロファイラー試験

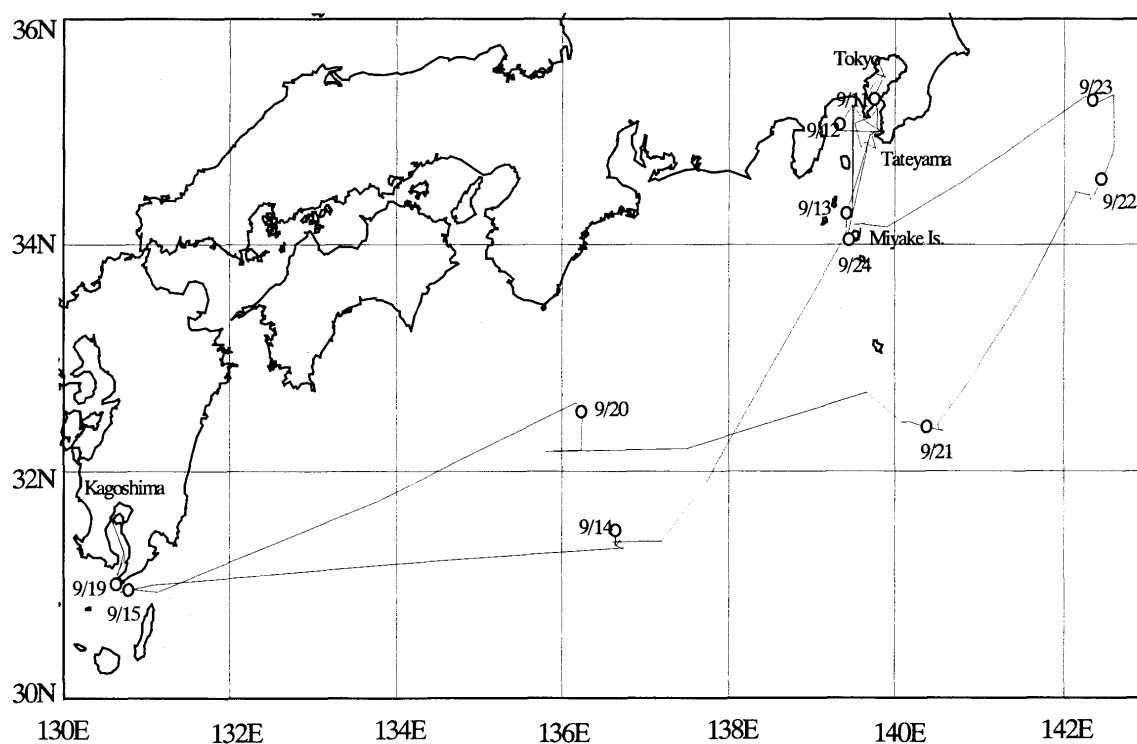
船体データ解析装置試験、Z 試験、計量魚探試験、

電気推進後進試験、主機関 NO_x 測定

航海日程 (Cruise Itineraries)

Port	Distance (miles)	Arrival Date	Departure Date
Tokyo			Sep.11,2000
	91.3		
Tateyama Wan		Sep.11,2000	Sep.13,2000
	358.5		
Fishing ground		Sep.14,2000	Sep.14,2000
	376.8		
Kagoshima		Sep.16,2000	Sep.19,2000
	477.5		
Miyake jima off		Sep.22,2000	Sep.24,2000
	58.2		
Tateyama Wan		Sep.24,2000	Sep.25,2000
	47.7		
Tokyo		Sep.25,2000	
Total Distance	1,973.4		

3.2 航跡図 (Track Chart)



このページは非表示です。

This page is hidden from view.

このページは非表示です。

This page is hidden from view.

Reference photo of Second voyage

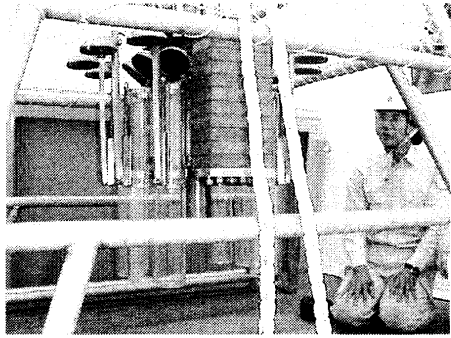


Photo 1-1. Sediment multiple corer.

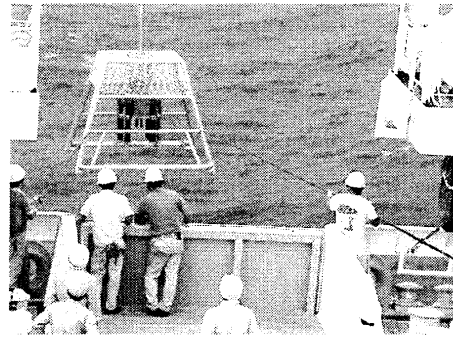


Photo 1-2. Sediment multiple corer.

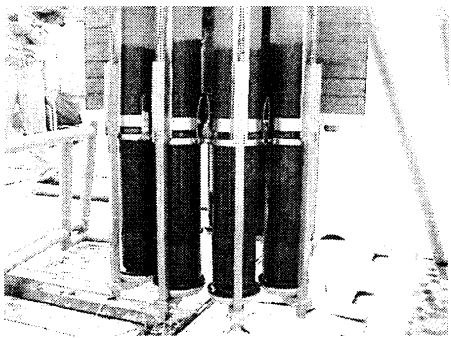


Photo1-3. Sediment multiple corer.

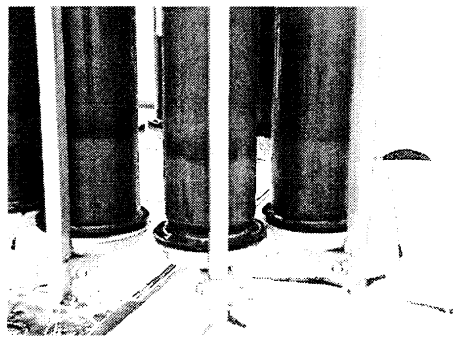


Photo1-4. Sediment multiple corer.

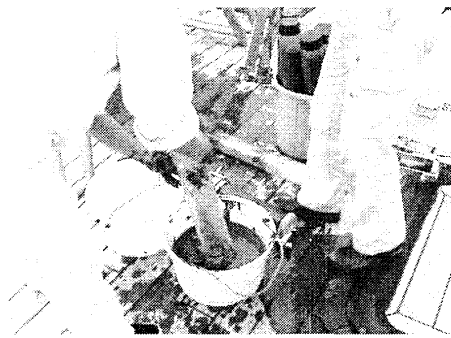


Photo1-5. Sediment multiple corer.

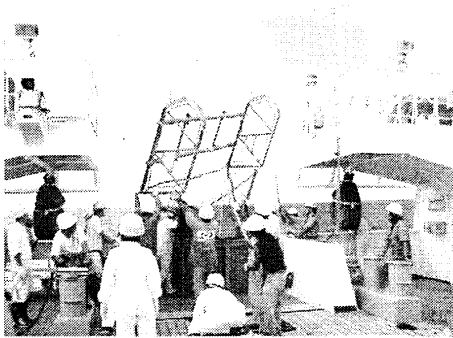


Photo 2-1. Beam trawl net.

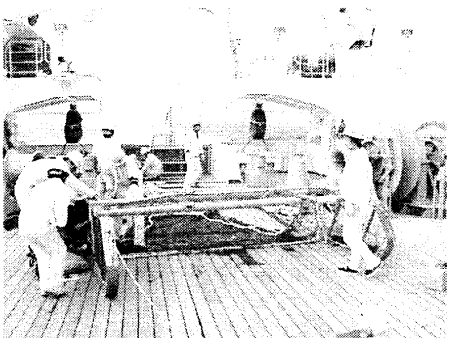


Photo 2-2. Beam trawl net.

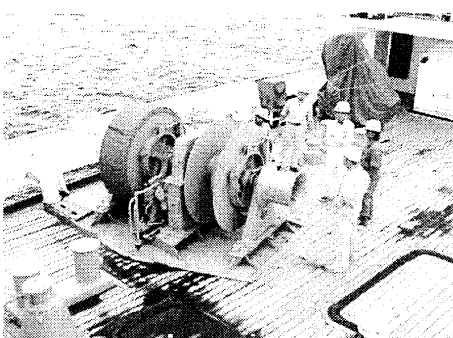


Photo 2-3. Winch of beam trawl net.

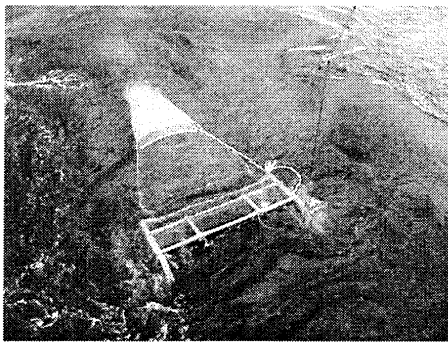


Photo 2-4. Beam trawl net.

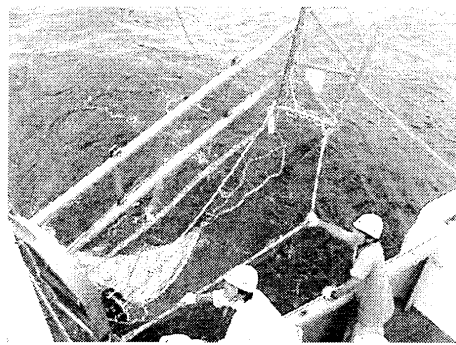


Photo 2-5. Beam trawl net.

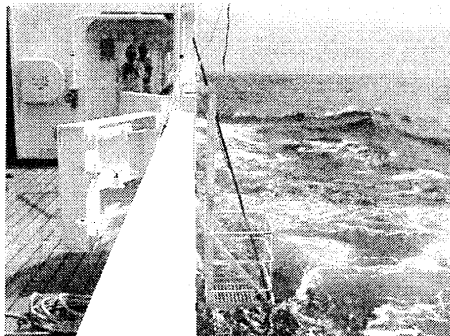


Photo 3-1. Tuna long-line equipment.

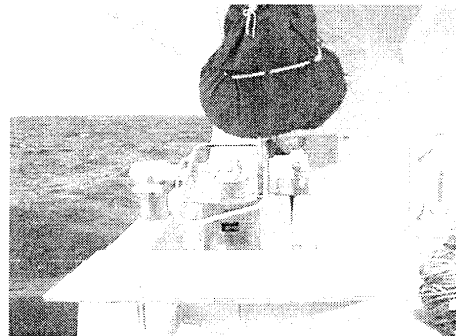


Photo 3-2. Tuna long-line equipment.

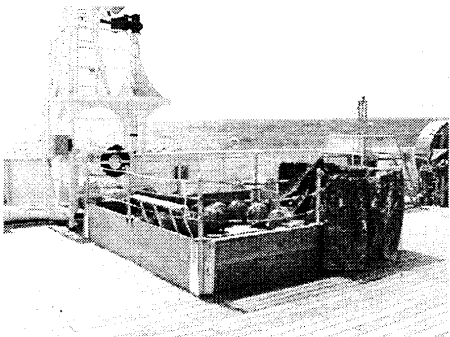


Photo 3-3. Tuna long-line equipment.



Photo 3-4. Tuna long-line equipment.

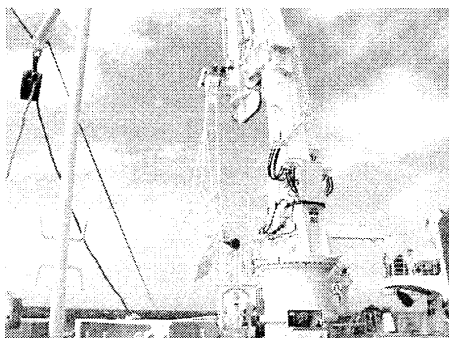


Photo 3-5. Tuna long-line equipment.

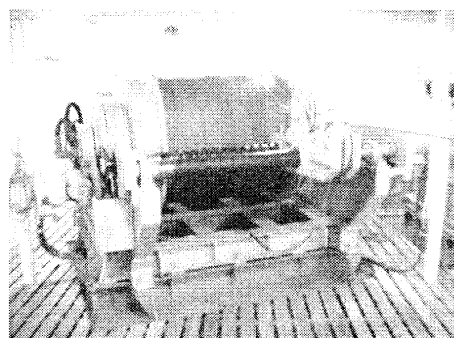


Photo 4-1. Regulated Multi-purpose winch.

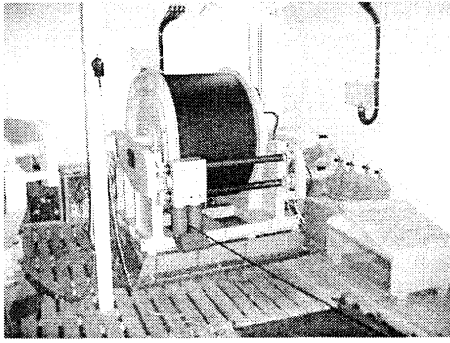


Photo 4-2. Regulated clean water sampler winch.

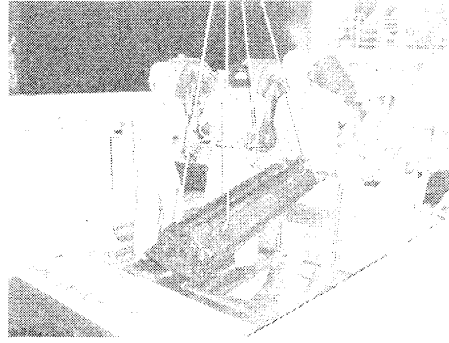


Photo 4-3. Regulated researching winches

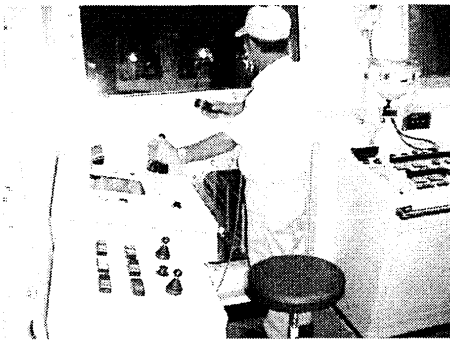


Photo 4-4 Operating researching winches

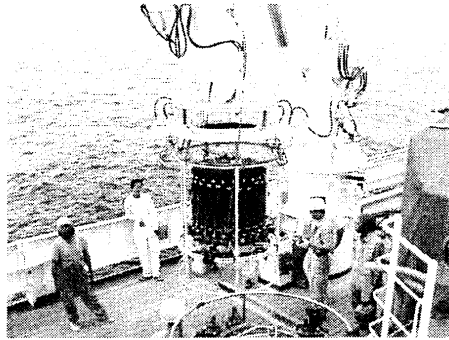


Photo 5-1. Checking CTD operation.

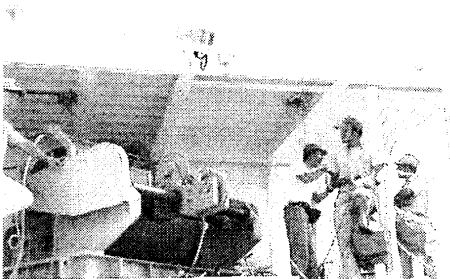


Photo 5-2. Checking CTD operation.

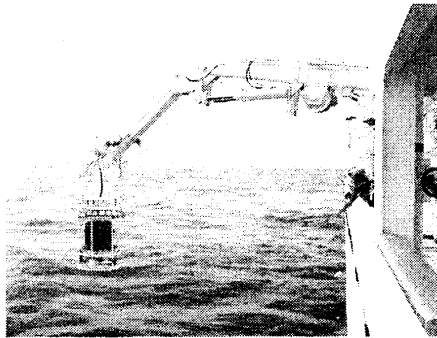


Photo 5-3. Checking CTD operation.

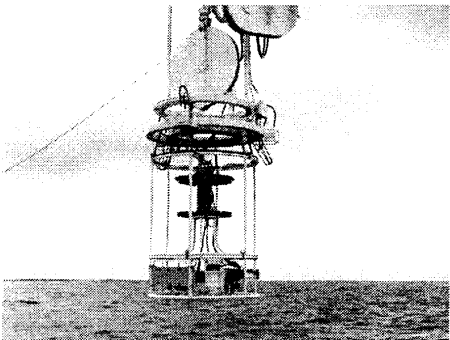


Photo 5-4. Checking CTD operation.



Photo 6-1. Setting RMT net system.

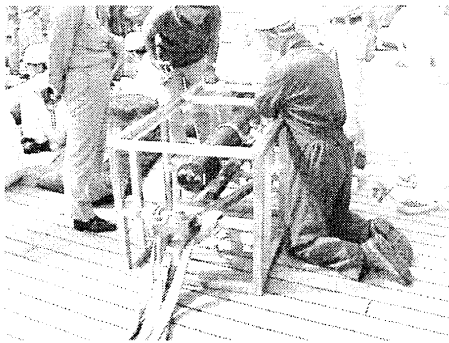


Photo 6-2. Sensor of RMT net system.

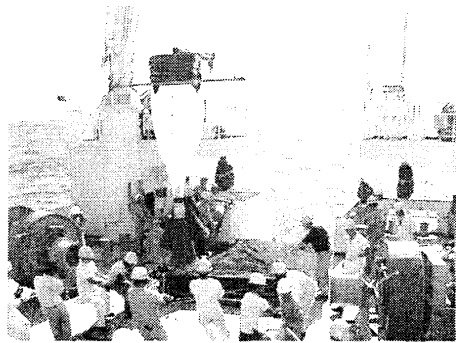


Photo 6-3. Released RMT net.

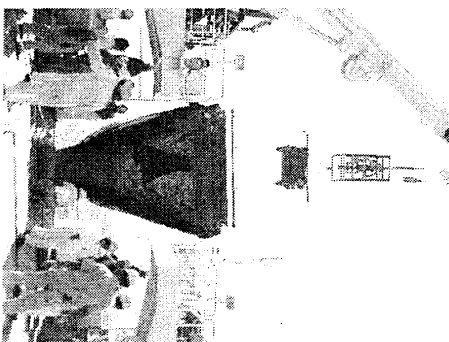


Photo 6-4. Full view of RMT net.

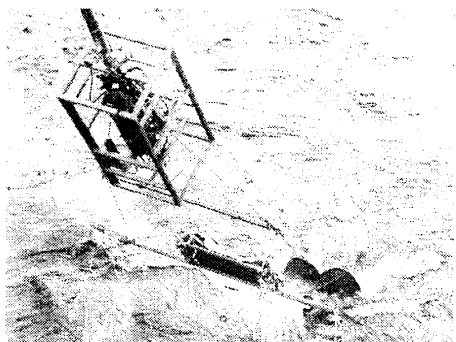


Photo 6-5. Pulled up RMT net.

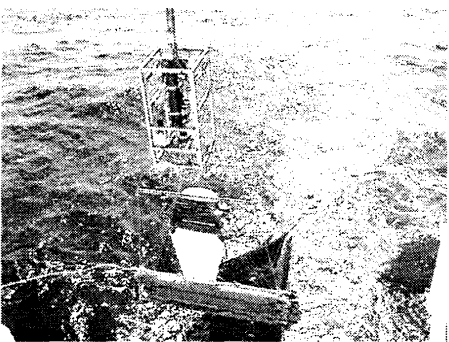


Photo 6-6. Pulled up RMT net.

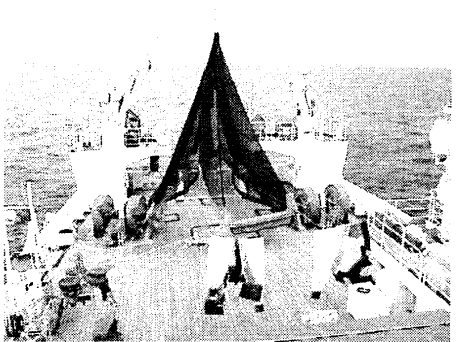


Photo 6-7. Full view of RMT net system.



Photo 6-8. Code end of RMT net.



Photo 7-1. Setting of Iones system.

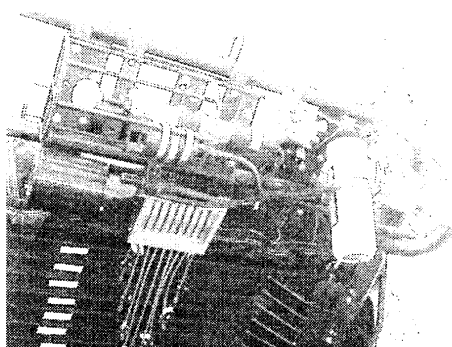


Photo 7-2. Sensor of Iones system.

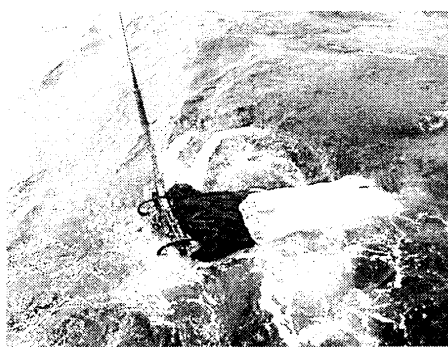


Photo 7-3. Released Iones net.

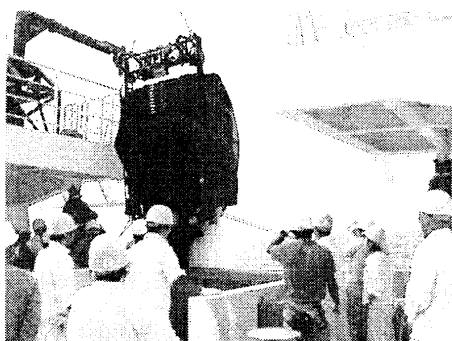


Photo 7-4. Pull up Iones net.

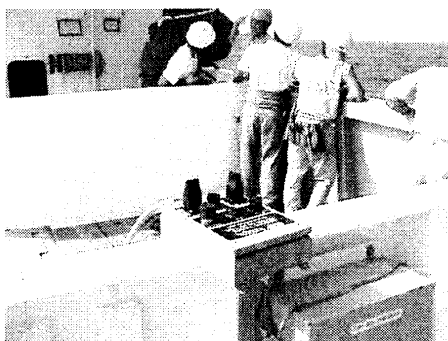


Photo 8-1. Moving Vessel Profiler (MVP) controller.

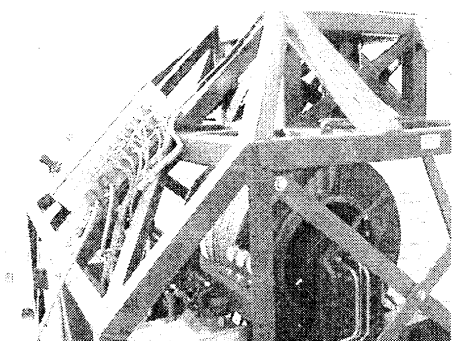


Photo 8-2. MVP winch.

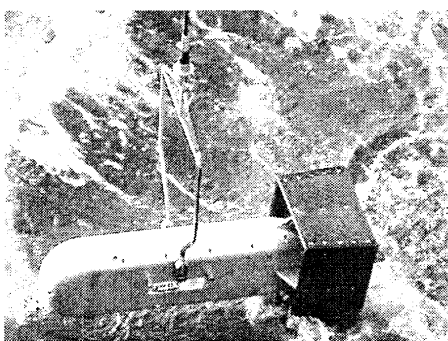


Photo 8-3. MVP fish.

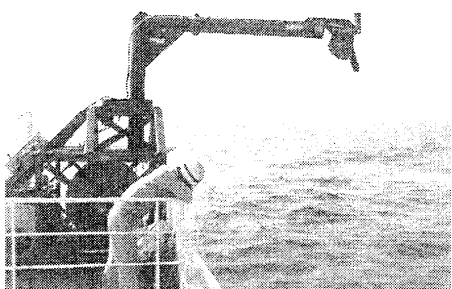


Photo 8-4. MVP winch.