

第二部 神鷹丸航海調査報告 平成30年度 (2018年度)) 航海報告

雑誌名	航海調査報告
巻	28
ページ	4-8
発行年	2020-02-28
URL	http://id.nii.ac.jp/1342/00001819/

1. 平成 30 年度（2018 年度）航海報告 (Fiscal Year 2018 Cruise Report)

1.1 概要 (Annual Cruise Summary)

研究練習船神鷹丸の平成 30 年度（2018 年度）航海は、フレッシュマンセミナー（クルージング）・実習航海・ドックなどで 177 日航海し、9716.8 マイル航走した。なお、航海報告は神鷹丸第 7 次航海【SY-18-05】、神鷹丸第 8 次航海【SY-18-06】、神鷹丸第 9 次航海【SY-18-13】に関してのみ行う。

Table 1.1 年間航海実施表 (Annual Cruise Itineraries)

航海日程及び航程	乗船乗組員	乗船学生	乗船研究者等	主寄港地備考
【SY-18-01】 フレッシュマンセミナー Apr. 9 - Apr. 13, 2018	22 名	1 年次学生 95 名	6 名	館山湾、三崎
【SY-18-02】 海洋学実習Ⅱ May 28 - Jun. 1, 2018	22 名	3 年次学生 28 名 4 年次学生 4 名 大学院生 7 名	6 名	三崎
【SY-18-03】 共同利用航海 北里大学 Jun. 26 - Jun. 29, 2018	22 名	2 年次学生 40 名 大学院生 2 名	5 名	館山湾、熱海
【SY-18-04】 第 7 次航海 Nav.No.7th Jul. 12 - Aug. 10, 2018	22 名	3 年次学生 36 名 4 年次学生 11 名 大学院生 2 名	5 名	尾鷲湾、博多、 舞鶴、函館、 大洗
【SY-18-05】 第 8 次航海 Nav.No.8th Aug. 18 - Sep. 11, 2018	22 名	4 年次学生 22 名 大学院生 1 名	無し	徳島小松島、 小豆島、下関、 神戸、
【SY-18-06】 共同利用航海 静岡大学 Sep. 24 - Sep. 29, 2018	22 名	3 年次学生 13 名 4 年次学生 5 名 大学院生 6 名	9 名	清水、浦安沖
【SY-18-07】 地震探査航海 Oct. 1 - Oct.9, 2018	22 名	3 年次学生 27 名 4 年次学生 7 名 大学院生 5 名	5 名	清水
【SY-18-08】 共同利用航海 東邦大学 Nov. 6 - Nov. 7, 2018	22 名	1 年次学生 16 名 2 年次学生 1 名 4 年次学生 1 名	5 名	熱海
【SY-18-09】 日中韓体験航海 Nov. 13 - Nov. 27, 2018	22 名	4 年次学生 4 名 大学院生 4 名	11 名	館山
【SY-18-10】 第二種中間検査工事航海	22 名	無し	無し	市原

Nov. 13, – Dec. 13, 2018				
【SY-18-11】 訓練航海 Dec. 21 - Dec. 25, 2018	22 名	4 年次学生 19 名	11 名	焼津
【SY-18-12】 第 9 次航海 Nav. No.9th Jan. 29 - Mar. 12, 2019	22 名	3 年次学生 1 名 4 年次学生 24 名 大学院生 1 名	10 名	那覇、小豆島、 大阪、名古屋

1.2 神鷹丸要目表 (Ship Specifications)

船名	神鷹丸			
船の種類	第 3 種 漁船			
船舶所有者	東京海洋大学			
船舶の使用者	東京海洋大学			
船籍港	東京			
信号符字	7JVV			
船舶番号	142573			
IMO 番号	9767675			
船長	林 敏史			
全長	64.55 メートル			
垂線間長	58.00 メートル			
幅(型)	12.10 メートル			
深さ(型)	4.55 メートル			
総トン数	986 トン			
純トン数	402 トン			
主推進電動機	2 基 800kW×885min ⁻¹			
主発電機関	3 基 810kW×900min ⁻¹			
航海速力	12.0knots			
最大搭載人員	職員	9 名	部員	13 名

	実習生	44名	その他(教員)	10名
	合計	76名		
漁業種類	トロール漁業、マグロ延縄漁業、イカ釣り漁業、流し網漁業等			
航海設備	磁気コンパス、音響測深機、ジャイロコンパス及びオートパイロット、レーダー(Sバンド、Xバンド)、電子海図表示装置(ECDIS)、電磁ログ、海図プロッター、航海用衛星測位装置、自動船舶識別装置(AIS)、航海当直警報装置(BNWS)等			
調査研究設備	表層生物環境モニタリングシステム、CTDシステム、XBT/XCTDシステム、海中粒径計測装置、環境センサー付0.25m ² 多段開閉ネット、コットエンド開閉式多段仔稚魚採集ネット、層別採水用水中ポンプ装置、観測用ネット、採泥器、全周型スキヤニングソナー、水中測位装置、計量魚群探知機、マルチナロービーム海底地形探査装置、サブボトム・プロファイラー、超音波式多層流速計、潮流観測装置、マイクロ波波高計、気象衛星受画装置			
漁業観測用ウインチ設備	トロールウインチ	39.2kN	60m/min	1台
	7000メートルCTDウインチ	1台		
	3000メートル多目的アーマードケーブルウインチ	1台		
	4000メートル観測ウインチ	1台		
	1500メートルBTウインチ	1台		
Specifications				
Name of Ship:	Shinyo maru			
Type:	Training Vessel, Motor Ship			
Owner:	Tokyo University of Marine Science and Technology			

User: Tokyo University of Marine Science and Technology

Port of Registry: TOKYO

Call sign: 7JVV

Ship's Number 142573

IMO Number: 9767675

Name of Master: Toshifumi Hayashi

Dimension: Length Overall 64.55 Meters Breadth 12.10 Meters
Length (p.p.) 58.00 Meters Depth 4.55 Meters

Gross Tonnage: 986.0 Tons

Net Tonnage: 402.0 Tons

Propulsion motor: 800kW × 885min⁻¹ × 2sets

Main generator engine: 810kW × 900min⁻¹ × 3sets

Cruising Speed: 12.0 knots

Complement: Officers 9 persons Crew 13 persons
Cadets 44 persons Professors 10 persons
Total 76 persons

Type of Fishery: Trawling, Long-line tuna-fishing, Squid jigging, Driftnet, etc.

Navigation Equipments: Magnetic compass, Navigation Echo sounder, Gyrocompass & Autopilot, Radar (S-band, X-band), Electronic Chart Display and Information System, Electromagnetic log, Chart plotter, Global navigation Satellite System, Automatic identification system, Bridge navigation watch alarm system, etc.

Research Equipments: OPCS, CTD system, XCTD/XBT system, Submersible particle size analyzer, MOCNESS, Autonomous multiple codend opening/closing control system for MOHT, Depth-discrete water pump system,

Observation nets, Bottom sampler, Scanning sonar, acoustic positioning system, Quantitative echo sounder, Multibeam echo sounders, Sub bottom profiler, Acoustic Doppler current profiler, Current profiler, Microwave Wave height meter, Meteorological satellite receiver, etc.

Winches for Marine Observation and Fishing:

Trawl winch, CTD winch, Multi-purpose armored cable winch, Observation winch, BT winch