

# TUMSAT-OACIS Repository - Tokyo

University of Marine Science and Technology

(東京海洋大学)

2017/2018 Annual Cruise Report of the T/V  
Umitaka Maru Voyage : Fiscal Year 2017 Cruise  
Report

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2019-02-28 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	<a href="https://oacis.repo.nii.ac.jp/records/1665">https://oacis.repo.nii.ac.jp/records/1665</a>

## 1. 平成 29 年度（2017 年度）航海報告 (Fiscal Year 2017 Cruise Report)

### 1.1 概要 (Annual Cruise Summary)

練習船海鷹丸の平成 29 年度（2017 年度）航海は、フレッシュマンセミナー（クルージング）、ドック、実習航海、調査航海、シフト等で、延べ 181 日、21585.5 マイル航走した。

フレッシュマンセミナーと 7 月の実習航海、10 月の習熟訓練航海及び遠洋航海では対象学生が乗船し、航海術をはじめとする必要な知識を学ぶと共に様々な経験を積んだ。その他に調査、中間検査に関する航海と、台風によるシフトを行った。

次章より各航海の概要・日程・乗船者数を述べるが、【UM-17-01】、【UM-17-02】、【UM-17-03】、【UM-17-05】、【UM-17-06】、【UM-17-10-USC】は省略した。

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

航海日程	乗船乗組員	乗船学生	乗船研究者等	主寄港地
【UM-17-01】 フレッシュマンセミナー航海 Apr. 10-Apr. 11, 2017	26 名	1 年次学生 57 名	3 名	館山湾
【UM-17-02】 フレッシュマンセミナー航海 Apr. 12-Apr. 13, 2017	26 名	1 年次学生 45 名	3 名	館山湾
【UM-17-03】 フレッシュマンセミナー航海 Apr. 14-Apr. 15, 2017	26 名	1 年次学生 45 名	3 名	館山湾
【UM-17-04】 震災復興プロジェクト航海 May 10-18, 2017	26 名		19 名	小名浜
【UM-17-05】 みなと祭シフト May 27, 2017	26 名			晴海
【UM-17-06】 第 2 種中間検査工事航海 May 30-Jun. 26, 2017	26 名			JMU 横浜事業所 磯子工場
【UM-17-07】 第 51 次航海 Nav. No.51th Jul. 12-Aug. 10, 2017	26 名	3 年次学生 54 名	9 名	宮之浦、博多 新潟、青森
【UM-17-08】 KARE21 習熟訓練航海 Oct. 4-Oct. 9, 2017	26 名	水産専攻科生 37 名	19 名	館山湾

Table1.1 続き

【UM-17-10USC】 台風シフト Oct. 22-Oct. 23, 2017	26 名			浦安沖
【UM-17-09】 第 53 次航海 Nav. No.53th Nov. 13, 2017 - Feb. 19, 2018	26 名	水産専攻科生 37 名	24 名	Benoa, Fremantle, Hobart

## 1.2 海鷹丸要目表 (Ship Specifications)

船名:	海鷹丸				
船舶の種類:	練習船				
船舶所有者:	東京海洋大学				
船舶使用者:	東京海洋大学	東京都港区港南4丁目5-7			
船籍港:	東京				
信号符字:	JPAT				
船舶番号:	136932				
IMO番号:	9231078				
船長:	野田 明				
船体要目:	全長	93.00 m	幅	14.90 m	
	垂線間長	83.00 m	深さ	6.25 m	
総トン数:	1886.00 トン				
純トン数:	1017.00 トン				
国際総トン数:	3391.00 トン				
主機関:	ディーゼルエンジン 6000 p.s.×1				
	1軸 (可変ピッチプロペラ)				
航海速力:	17.4 ノット				
乗組員:	士官	18 人	乗組員	21 人	
	学生	60 人	教官	8 人	合計 107 人

漁業の種類: 船尾トロール漁、鮪延縄漁、イカ釣り漁等  
 航海設備: 自動操舵装置、電子航法総合装置、システム操船、複合測位システム、レーダー、自動衝突予防援助装置、船体データ収録解析装置、電子海図表示システム、GPS-GLONASS、音響測深器、統合制御システム、リングレーザージャイロコンパス、フィンスタビライザー、アンチローリングタンク等  
 教育設備: 操船シミュレーター、主機関シミュレーター、GMDSSシミュレーター等  
 研究設備: 深海用精密音響測深機、超音波式多層流速計、スキャニングソナー、計量魚群探知機、CTDオクトパス解析装置、多段開閉式ネット解析装置、開閉式トロールネット解析装置、航走鉛直プロファイラー解析装置、自走式水中テレビ装置、波高計、表層環境モニタリング装置、XCTD/XBT装置、ビームトロール、水中紫外線放射計、水中分光放射計、柱状採泥器等  
 漁業及び観測ウインチ: トロールウインチ 5/3 t × 60/100 m/min 1 組  
 10,000 m CTDウインチ  
 6,000 m 多目的ウインチ  
 3,000 m クリーン採水用チタンケーブルウインチ  
 MVPウインチ  
 BTウインチ

## 1.2 Ship Specifications

Name of Ship:	Umitaka Maru		
Type:	Training Ship		
Owner:	Tokyo University of Marine Science and Technology		
User:	Tokyo University of Marine Science and Technology 5-7 Konan 4 chome, Minato-ku, Tokyo, JAPAN		
Port of Registry:	TOKYO		
Call Sign:	JPAT		
Ship's Number:	136932		
IMO Number:	9231078		
Name of Master:	Akira NODA		
Dimension:	Length Overall	93.00 Meters	Breadth 14.90 Meters
	Length (p.p.)	83.00 Meters	Depth (Up.) 6.25 Meters
Gross Tonnage:	1886.00 Tons		
Net Tonnage:	1017.00 Tons		
International Tonnage:	3391.00 Tons		
Main Engine:	Diesel Engine	6000 p.s. × 1	Single Screw (C.P.P.)
Cruising Speed:	17.4 Knot		
Complement:	Officers	18 persons	Crew 21 persons
	Cadets	60 persons	Professors 8 persons
	Total 107 persons		
Type of Fishery:	Stern trawl fishing, Tuna long-line fishing, Squid jigging fishing, etc.		
Navigation Equipment:	Auto pilot system, Integrated electronic navigation system, Ship maneuvering system, Hybrid navigation system, Radar, Automatic radar plotting aids, Ship motion analysis system, ECDIS, GPS-GLONASS,		

Echo sounder, Total control system, Ring laser gyro compass, Fin stabilizer, Anti-rolling tank, etc.

Training Equipment: Maneuvering simulator, Main engine simulator, GMDSS simulator, etc.

Research Equipment: Precise depth recorder, ADCP, Scanning sonar, Quantitative echo sounder, CTD OCTPUS analysis system, IONESS net, RMT net, MVP analysis system, ROV system, Wave height meter, OPCS, XCTD/XBT system, Beam trawl, Profiling ultraviolet radiometer and surface reference, Profiling reflectance radiometer system, Multi core sampling system etc.

Winches for Fisheries and Marine Observation:

Trawl winch                      5/3 t × 60/100 m/min    1 set

10,000 m CTD winch

6,000 m Multi purpose winch

3,000 m Clean water sampling titan cable winch

MVP winch

BT winch