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1次航海報告

メタデータ	言語: Japanese
	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/237

2.5.2

トロール機器について

内田圭一・萩田隆一・林敏史・栗田嘉宥・高須康介
(東京水産大学研究練習船)

Report of trawl fishing gear

Keiichi Uchida, Ryuichi Hagita, Toshifumi Hayashi,
Yoshihiro Kurita and Kousuke Takasu
(Tokyo University of Fisheries, Research and Training Vessels)

1. はじめに

2000 年 7 月 30 日に東シナ海において (Fig.1) トロール操業実習を行った。同漁場は本学練習船が普段から操業実習を行う海域で、1999 年 7 月にも 3 年生を対象とした乗船漁業実習Ⅱでトロール操業実習が行われた海域である。本報告では、海鷹丸第 1 次航海 (3 年次乗船実習日本周航航海) において、東シナ海で行われたトロール操業実習の漁獲物の概略と、トロール漁具および機器に関して記す。

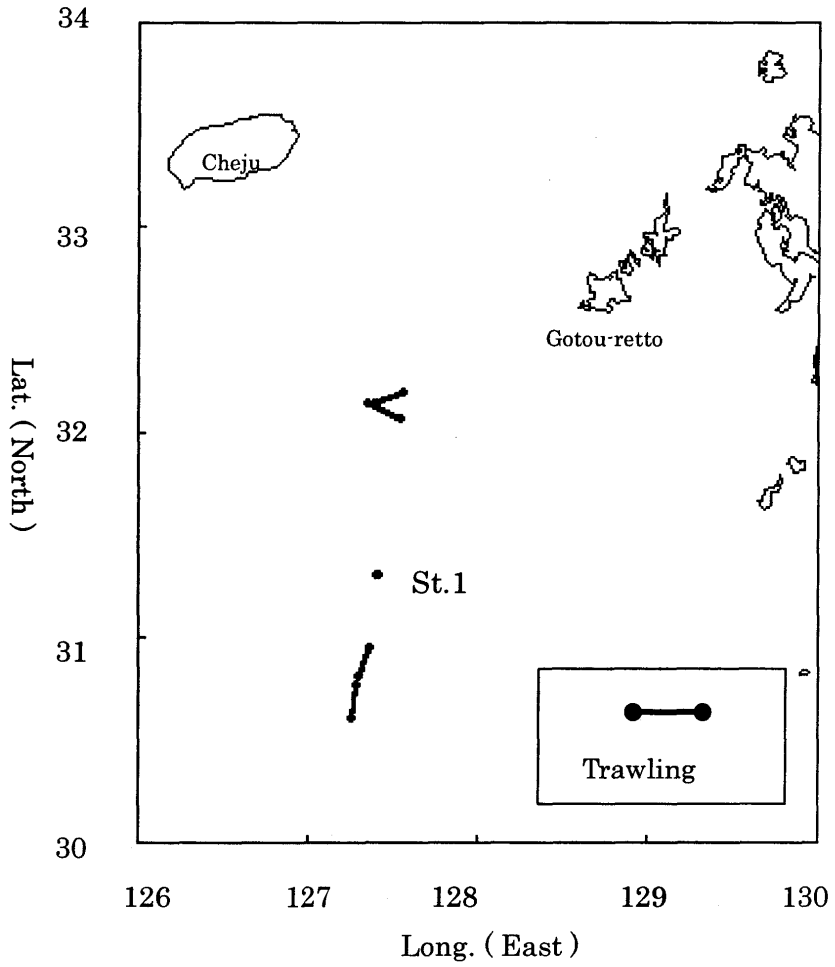
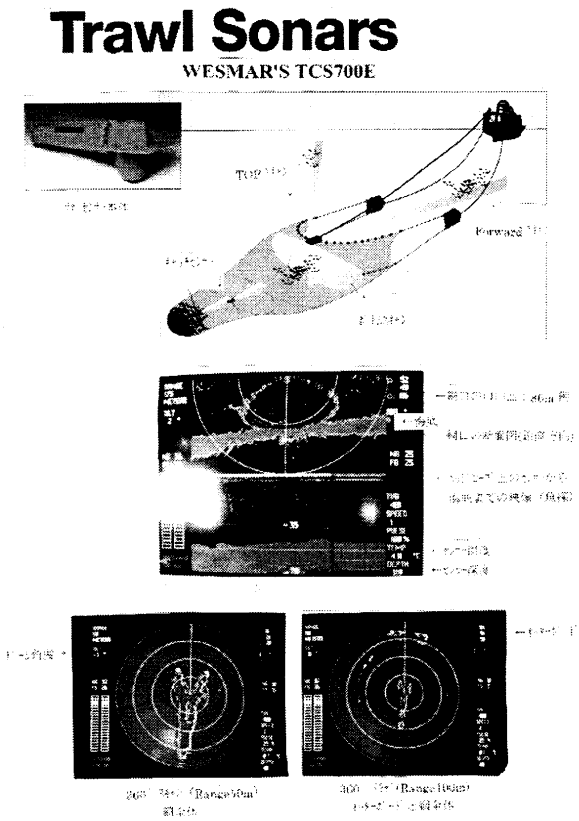


Fig. 1 Fishing ground outline.

2. 操業、漁獲物記録及び漁具組立、操作

操業実習は3時間から4時間の曳網を1回行った（Table 1）。漁獲物は選別され、種類別に分別された。トロール操業は、ペンネントと本船外板との不具合によって 2 回目以降は中止となった。また、この件については保証ドックにて改善されることになった。なお今航海では主として試験操業として実施され、トロールウインチ操作および網の作成に時間が費やされた。（Reference photo 参照）。

3. トロールソナーについて

トロールソナーは本船の船底ドームからソナーを繰出し探知するものと、有線でトロール網上辺に取付けるセンサーがある。

アメリカウエスマー社製で、ソナーセンサー部分は通常そのビームは真下もしくは前方の探知のみであったが、左右や後方についてもワンタッチの操作で探知が可能となっている。トロール漁業では、魚群の探知のみならず、オッターボードをはじめ網口の広がり具合や、コットエンドに入った魚群なども映像として映し出すことができる。しかし、これらトロール時の網の動きを見るときなどにあとで解析するためのデータを収録できないのが残念と思われた。