

TUMSAT-OACIS Repository - Tokyo

University of Marine Science and Technology

(東京海洋大学)

第四部 汐路丸航海調査報告 平成25年度(2013年度) 航海報告

メタデータ	言語: jpn 出版者: 公開日: 2015-03-09 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/532

1. 平成 25 年度（2013 年度）航海報告 (Fiscal Year 2013 Cruise Report)

1.1 概要 (Annual Cruise Summary)

練習船汐路丸は、東京港を拠点とし東京湾、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 25 年度（2013 年度）は、オリエンテーション航海、実習航海、演習航海、実験航海、公開講座、共同利用航海、研修航海、入渠工事航海などで、延べ 112 日、2,711 海里航走した。

新 1 年生を対象としたオリエンテーション航海は例年入学式直後に行われており、本年度は平成 25 年 4 月 6 日午前には海事システム工学科、4 月 7 日午後には海洋電子機械工学科、4 月 12 日午後には流通情報工学科の 1 年生が乗船し、東京港見学及び船内見学を行った。海洋電子機械工学科は悪天のため出港はせずに停泊中の船内で説明等を行って実施した。

実習航海は、海事システム工学科航海システムコース 3 年生、海事システム工学科情報システムコース 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航海システムコース 3 年生は、前期と後期の実習航海を行った。前期は平成 25 年 5 月 7 日から 5 月 16 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、船舶運航の基礎、揚投錨操船、気象観測に関する知識を学ぶことを目的としている。

後期は平成 25 年 10 月 8 日から 10 月 25 日の間、前期同様 2 組に分かれて、それぞれ 4 日間の実習を行った。この実習は、前期の実習項目の習熟と、海事英語の習得を目的としている。



Fig.1.1 救命設備取扱い



Fig.1.2 気象観測

海事システム工学科情報システムコース 3 年生は、前期と後期の実習航海を行った。前

期は平成 25 年 6 月 4 日から 6 月 13 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、実船での操舵、運航を実施することで実船の挙動について確認すること、各種情報の必要性、取扱いを学ぶことを目的としている。

後期は平成 25 年 11 月 26 日から 12 月 5 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、自動制御実験及び船橋当直・停泊当直等を学ぶことを目的としている。

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 25 年 5 月 21 日から 5 月 30 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を習得することを目的としている。

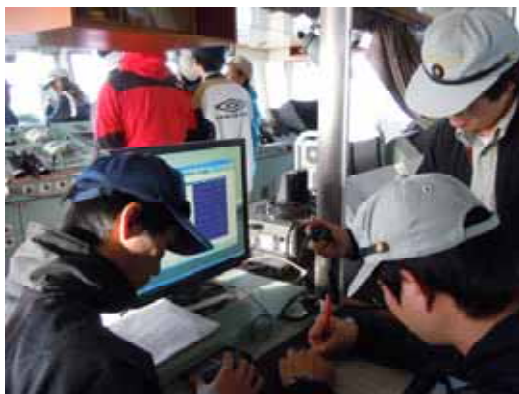


Fig.1.3 操縦性能測定



Fig.1.4 機関の状態診断

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 25 年 11 月 12 日から 11 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、Z 操縦試験、機関特性実験、機関当直及び船橋当直・停泊当直等を学ぶことを目的としている。

流通情報工学科 3 年生は、平成 25 年 4 月 16 日から 4 月 25 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を学ぶことを目的としている。

演習航海は、海事システム工学科航海システムコース 3 年生及び海事システム工学科情報システムコース 3 年生が 11 月から 1 月の間、各コース 2 組に分かれて、それぞれ 4 回、東京湾にて操縦性能測定、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 3 日間の航海を行った。合計 5 回計画したが 1 回機器の不調により航海を中止した。共同研究者として外部か

らは名古屋工業大学、埼玉工業大学、株式会社鶴見精機、電子工業株式会社の職員らが乗船し、研究機材を用いてデータの収集を行った。

また、海運ロジスティクス専攻（3級水先）の学生が乗船し、港内航路見学及び船体運動データと実際の船体運動の比較を行った。

公開講座は、平成25年7月13日に、公開講座修了者を対象として、東京港から羽田沖、横浜港南本牧沖を経由する東京湾クルーズを実施した。

共同利用航海は、横浜国立大学、日本大学、芝浦工業大の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25年9月25日に、社団法人舶用工業会加盟各社社員の乗船研修を行った。東京港から羽田沖、横浜港南本牧沖を経由する航海を実施し、船内見学や総員退船部署操練、航海当直を体験し、船舶運航の知識・理解を深めた。

国際海事訓練セミナー航海は、平成25年10月2日から4日の間、海事システム工学科航海システムコース4年生8名が乗船し、オーストラリア海事大学のPhill Lenthall先生指導のもと、3日間の実習を行った。この実習は、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いる。

入渠工事航海は、平成25年9月2日から9月20日の間、新潟造船株式会社三崎工場において、定期検査工事を行った。

回航に併せてISO乗船研修を実施し、往航は8名、復航は2名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.1.5 国際海事訓練セミナー



Fig.1.6 定期検査工事

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: Yoshinori MANABE
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: Diesel Engine 1,400ps × 1, Single Screw (C.P.P.)
Cruising Speed: 14.12 knot
Complement: Officer 6 persons, Crew 6 persons, Professors 6persons,
Cadets 44persons,
Total 62persons

Navigation Equipments:

GPS navigation system, ARPA radar, Doppler sonar, E.M.log,
Echo sounder, AIS, ECDIS, INT-NAV system,
Maritime Broadband Communication System, etc.

このページは非表示です。

This page is hidden from view.

1.3.2 学生 (Students)

東京海洋大学 海洋工学部 海事システム工学科 航海システムコース
東京海洋大学 海洋工学部 海事システム工学科 情報システムコース
東京海洋大学 海洋工学部 海洋電子機械工学科 機関システム工学コース
東京海洋大学 海洋工学部 海洋電子機械工学科 制御システム工学コース
東京海洋大学 海洋工学部 流通情報工学科
東京海洋大学 海洋工学部 海運ロジスティクス専攻 修士 (工学)
横浜国立大学 理工学部 建築環境学科
日本大学 理工学部 海洋建築工学科
芝浦工業大学 大学院 理工学研究科
芝浦工業大学 工学部 機械機能工学科
名古屋工業大学 大学院 工学研究科