

クルーズサマリー

1. 航海情報

- (1) 航海番号：KM16-09
- (2) 船舶名：海底広域研究船「かいめい」
- (3) 航海名称：平成 28 年度 所内利用「かいめい」慣熟訓練航海 その 9
(KM16-09 「かいめい」/「パワーグラブ」)
- (4) 首席研究者：山本富士夫 [海洋研究開発機構 海洋工学センター]
- (5) 航海期間：平成 28 年 10 月 17 日～10 月 25 日
- (6) 出港地～帰港地：JAMSTEC～JAMSTEC
- (7) 調査海域名：相模湾、ベヨネース、南海トラフ北縁部

2. 実施内容

(1) 実施概要

爪型及びシエル型の 2 種類のパワーグラブ (Power Grab：以下、PG) の艀装、洋上でのオペレーションを通じて、「かいめい」による着水・揚収訓練や PG の操縦訓練を実施した。また、採取したサンプル試料を用いて、船上におけるサンプル処理フローを確認した。

(2) 実施内容

① 着水・揚収作業の確認

ドッキングヘッドを介した PG の吊り揚げ、A フレームクレーンの振出し、着水・揚収訓練を実施した。また、振れ止め索要領を確認した。

② PG 作動確認及び操縦訓練

通信確認および機体各機器の作動確認を実施した。また、機器の特性を理解し、実際の運用を模擬した訓練、サンプルの採取を実施した。

③ 「かいめい」の運航

調査中の PG の追尾、移動 (曳航) など、作業状況に合わせた「かいめい」の操船、PG 制御コンテナとの連携を確認した。

④ 研究機材の確認

第 3 研究室及び化学分析用コンテナラボに設置された機器や、持ち込み研究機器について、実際に PG で採取したサンプル試料を用いて船上処理フローを確認した。

⑤ PG オペレーションマニュアルの確認

オペレーションマニュアルに則った作業を実施し、各段階において必要な手順、注意点を確認した。

⑥ 船体固定観測装置の動作確認

PG の事前調査に必要な XBT や MBES、ADCP、SBP データの収録、運用中に必要な測位装置の動作確認を実施した。また大気・海洋観測機器の連続観測を実施した。

⑦ BMS ウィンチ振動原因究明のためのデータ収集

BMS ウィンチ振動原因究明のための各種データ収集を実施した。

以上