

A background image showing the deck of a research vessel. A large, cylindrical metal structure, likely a caisson, is being lowered into the ocean. A person in a yellow safety suit is visible on the deck, and the sea is blue with white foam from the vessel's wake.

R/V “Kairei” Cruise Report

KR14-E05

Title of the Cruise:
Caissons Deployments of the oceanfloor network for
earthquake and tsunamis.

Survey Area:
off Kii Channel and Kumano nada
Oct. 27th – Nov. 10th, 2014

R&D Center for Earthquake and Tsunami
Japan Agency for Marine-Earth Science and Technology
(JAMSTEC)

Table of Contents

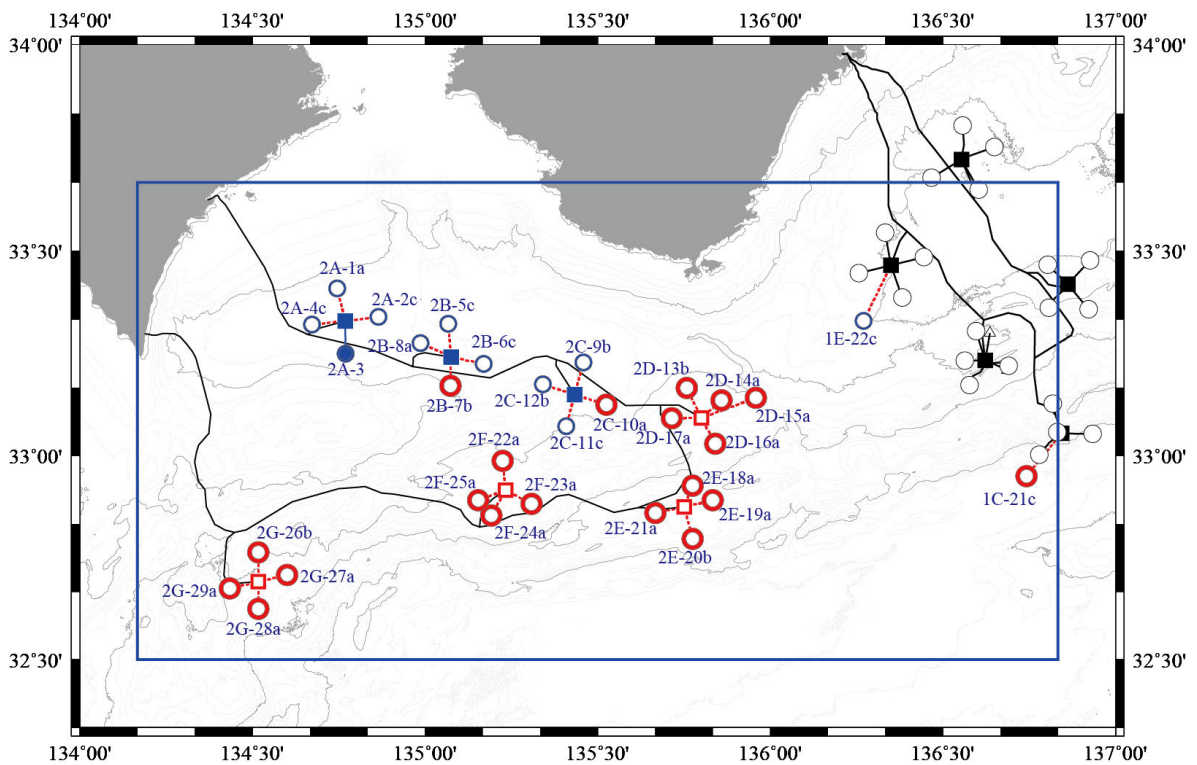
- 1 Cruise Information
- 2 Researchers
- 3 Introduction of this Survey
- 4 Survey Equipment
 - 4.1 Bottom caisson installation system
- 5 Survey Schedule and Results
 - 5.1 Bottom caisson installation
 - 5.2 Result of Bottom casing installation
- 6 Appendix (in Japanese)

1. Cruise Information

- Cruise ID: KR14-E05
- Name of vessel: Kairei
- Title of proposal: Caissons Deployments of the oceanfloor network for earthquake and tsunamis.
- Cruise period: 27th Oct., 2014 ~ 10th Nov., 2014
- Ports of call: Harumi ~ JAMSTEC HQ, Yokosuka
- Research area: off Kii Channel and Kumano-nada

2. Researchers

- Chief scientist: Shuhei Nishida [JAMSTEC]
- Representative of the Science Party and Title of proposal:
Yoshiyuki KANEDA [JAMSTEC], Caissons Deployments of the seafloor network for earthquake and tsunamis.



red circle: a caisson wasn't installed, blue circle: a caisson was existed

Fig.1 the Research Area of KR14-E05

3. Introduction of this Survey

In parallel with DONET1 construction, DONET2 (the second phase of DONET) has started since 2010 to monitor a wider region; the monitoring area expands to the west side of DONET1. It will be a larger scale compared to DONET1 and observatory equipment is scheduled to be installed on 29 stations at offshore Kii peninsula. DONET2 will consist of a 450km length backbone cable system with 2 landing stations, 7 science nodes, and 29 observatories (the landing locations remain to be determined). The subsea construction will start at the beginning of 2013 for starting operation in 2015. Additionally, two more observatories will be added to DONET1.

In this cruise, the installation of caissons for DONET2 was carried out. The caisson is a platform for a ground motion sensing system (seismometer package) of DONET, and needs to be buried under the seafloor for environmental noise decreasing. The caisson installation system is a customized piston corer to penetrate a caisson under the seafloor. In last year, the sensor of the caisson installation system was upgraded to improve the measurement resolution of the penetration length, and it can judge the condition of a caisson in the seafloor sediment more correctly than the previous version. Since 31 observatories will be installed during the DONET2 project, the caisson installation will be carried out continuously for the remained observatories in this year.

4. Survey equipment

4.1 Bottom caisson installation system

Seismic sensors attached with the network system will be buried below the seafloor. The platform for the seismic sensors is designed as a borehole. The platform is called the bottom caisson. Although pelagic sediments such as mud or silt are predominant in the deep-sea area, we should evaluate how deep the bottom caisson can be deployed below the seafloor. Therefore, detailed sediment types are classified by recovering marine sediment by using a piston corer.

A piston corer consists of a heavy weight and a long pipe to collect the sediment core samples. We used 4 meters pipe with 0.8 tons weight. Recovery of marine sediment could be done at 31 candidates of observatory by past cruises. The shear strength was also measured in terms of torque force. The collected samples suggest that it is soft enough to penetrate 1.6 meters bottom caisson at the candidate points of observatory.

The caisson installation system is a customized piston corer to penetrate a caisson under the seafloor. A procedure to deploy the bottom caisson below the seafloor is as follows Fig4.1. A piston corer covered with a bottom caisson pipe penetrates into sediment layer as usually done. After landing a piston corer at the seafloor, an outer bottom caisson pipe is released. And only a piston corer pipe is recovered with remaining the bottom caisson below the seafloor. Finally, the bottom caisson is simply deployed.

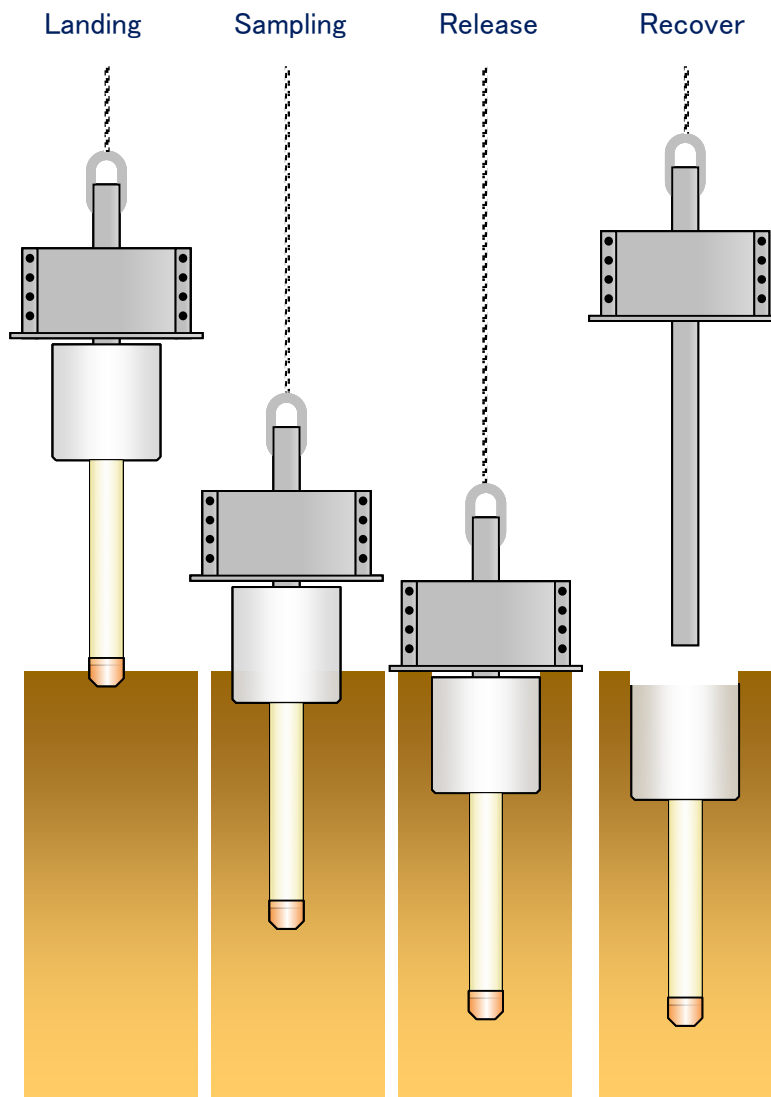


Figure 4.1 Schematic figure of bottom caisson deployment using piston corer.

5. Survey Schedule and Results

5.1 Bottom caisson installation

Actual schedule of the KR14-E05 cruise was listed in Table 5.1. Our cruise started from Harumi-futo, via JAMSTEC HQ, Yokosuka. At Kumano-nada and off Kii-channel, we carried out the installation of bottom casings.

Table 5.1 Schedule of KY13-08 cruise

Date	Area at noon	Operation	Remarks
27 th Oct.		Departure	At 9:00, we departed from Harumi-futo.
28 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2E-18a
29 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2E-20b, 2E-21a
30 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2E-19a, 2E-19a
31 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2C-10a, 2D-14a, 2D-15a
1 st Nov.	off Kii-channel	retreated by bad weather	
2 nd	off Kii-channel	Caisson Deployment	2D-15a, 2D-17a
3 rd	off Kii-channel	Caisson Deployment	2G-26b, 2G-27a, 2G-27a
4 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2F-22a, 2F-25a, 2F-25a
5 th	off Kii-channel	-	
6 th	off Kii-channel	-	
7 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2D-13b
8 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2E-19a, 2E-18a, 2D-16a
9 th	off Kii-channel	Caisson Deployment	2D-17a, 2D-15a
10 th		Arrival	At 9:00, we arrived to JAMSTEC HQ, Yokosuka.

5.2 Result of Bottom casing installation

We carried out KR14-E05 cruise by using R/V Kairei among twenty days in which the bottom casing deployment. In this cruise, twenty operations of caissons deployment were carried out. Ten caissons were deployed at the candidate point of observatory (Table 5.2). The installed condition of these caissons were good by means of acoustic signals, i.e., installation tilt is within 8 degrees, penetration length was enough to install a ground motion sensor system of DONET2.

Table 5.2 Status and Position of the Deployed Caissons in this Cruise

Observatory ID	Acoustic Signal		Tilt [degree]			Position			Homer ID
	Tilt	Penetration	X	Y	Max	Longitude	Latitude	Depth	
2D-13	OK	FULL	-0.5	1.9	2.0	33-09.5504N	135-45.3158E	2,347	91
2D-14	OK	FULL	-2.6	4.7	5.4	33-08.1341N	135-51.4823E	2,387	51
2D-15	OK	FULL	1.8	-0.3	1.8	33-08.5090N	135-57.5033E	2,236	66
2D-16	OK	FULL	-3.1	-3.6	4.7	33-01.7963N	135-50.4084E	2,409	67
2D-17	OK	FULL	-4.8	1.0	4.9	33-05.4987N	135-42.8540E	2,695	69
2E-18	OK	FULL	4.2	-2.1	4.7	32-55.6191N	135-46.4712E	3,535	57
2E-19	OK	FULL	-1.1	2.5	2.7	32-53.4958N	135-50.0001E	3,438	70
2F-22	OK	FULL	-2.6	2.9	3.9	32-59.2499N	135-13.4067E	2,098	54
2F-25	OK	FULL	-4.0	0.5	4.0	32-53.4987N	135-09.2183E	2,260	42
2G-26	OK	FULL	-5.4	-2.7	6.0	32-45.6791N	134-30.9895E	1,845	45

6. Appendix

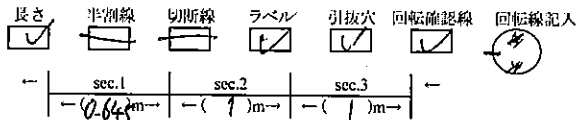
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 10月 27日
採泥日(UTC) 2014年 10月 28日
航海名 KR14-E05 CSPC 29

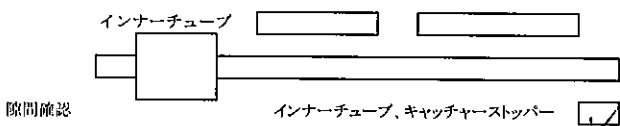
記録者 山田

① インナーチューブの準備



② ピストン停止位置確認(50cm-80cm)

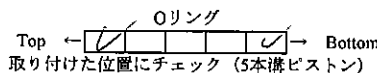
③ 組み立て 検査テープ



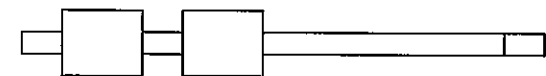
- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
防食テープ

④ CSPC用ピストン取付

空気穴

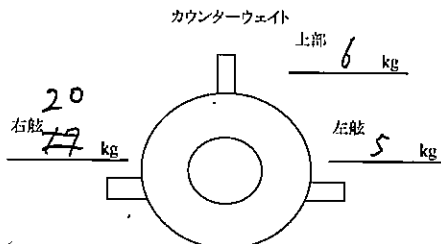


⑤ ケーシング管取り付け



- ターンバックル ケーシング管 カラーワイヤー固定 ビット
ホームー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー	φ 10 mm	9.3 9.4 m
パイロットワイヤー	φ 8 mm	9.6 9.4 m
ナイロン		
エイトロープ	φ 24 mm	15 m



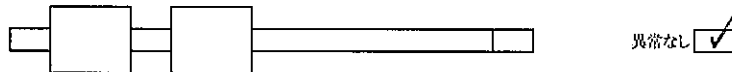
ケーシング管No.	22
ホームー治具No.	22
ホームーNo.	42

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
③ パイロットコアラーシャックル (0.6t) / カラビナ 取付
④ 安全ピン 準備
⑤ ナイロンエイトロープ ショック下
⑥ ウインチ先端取付用スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

- 確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ
確認者 (林-伊藤 B/S)

回収用シャックル (角頭シャックル!)

④ パイロットコアラー投入

- リング 固縛解放
取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

- ロープ取外し 安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

⑩ トラポン取り付け (XT-600L SGK)

確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤー先端)

確認

トラポン電源 4:10

機器名 : 74口径ロングタイプパイロットコアラ (ナナヨン)

航海名 : KR14-E05

組立日 (UTC) : 2014 11/01/25

確認者 : 山崎

コア名 : CSPL29

採泥日 (UTC) : 2014 11/01/28

確認者 : 林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 仕様

○ 錘重量 (鉛の数量) 6枚 (90kg) / それ以外 (枚 / kg)

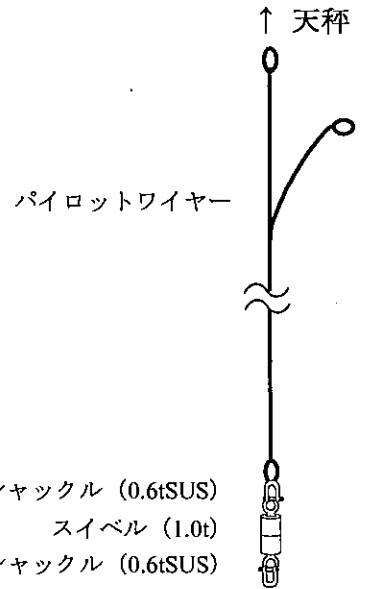
○ 採泥管長 (アウター) 1.0 m (※インナーは、採泥管長+0.5m)

● 採泥器組み立て

- ① 本体部に錘押えリングを挿入する。
- ② 本体部に錘 (鉛) を適量挿入する。
- ③ フランジを本体部に取り付けて、増し締めする。
※2回目以降、フランジが緩んでいる場合があるので注意!
- ④ 錘押えリングを増し締めする。
- ⑤ 上部バルブを本体部に取り付けて増し締めする。
- ⑥ 採泥管をフランジに挿入し、なベネジなどで固定する。
- ⑦ インナーチューブを採泥管の長さに合わせて切断する。
※フランジに引っ掛かる場合がある。必ず奥まで入れる!
- ⑧ インナーチューブに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ⑨ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。

● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- ・パイロットワイヤー長 2.6 m
- ・末端加工確認 (シンプル)
- ・ワイヤー素線処理 (ビニテ、ウエス)
- ・シャックルとシンプルな組み合わせ
- ・本ワイヤーの識別
- ・スイベル作動状態



● ナナヨンへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。取り出し方法を記載

専用台車上 / 木製うま上 / その他は下記欄に記す

揚収時、採泥管を吊り上げた状態で、アウター、インナーを外した。

- 損傷箇所などが無い確認。あれば右図に記載。

なし

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KRI4-E05

コア名 CSPC 29

実施日 2014年10月28日

記録者 林

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 あり/なし
- ③ 切り離し あり/なし

1.3.1

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見えあり/見えなし
- ③ SUS管（又はビット）から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 あり/なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) あり/なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 あり/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所	...	×
バンドソー使用	...	●
堆積物付着	...	☆

貫入長は 約 1.50 m



トラポン電源off 7:00

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) あり/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) あり/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) あり/なし

インナー部

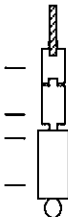
インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) あり/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) あり/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) あり/なし
- ④ ピストンのOリング (切れ等) あり/なし
- 細かく割れ箇所により、擦れている。



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料 ← 次頁参照 10170
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 20 cm
- コメント 10170 全体にEEがあり回収が
新しい。流出

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) あり/なし
- ② パイロットワイヤー あり/なし
- ③ パイロットコアラー あり/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) あり/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト あり/なし
- ⑥ 天秤 あり/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 あり/なし
- ⑧ その他

航海名 KR14-E05

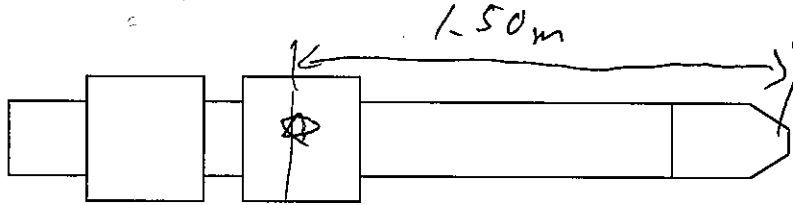
コア名 CSPC 29

実施日 2014 年 10 月 28 日

記録者 林

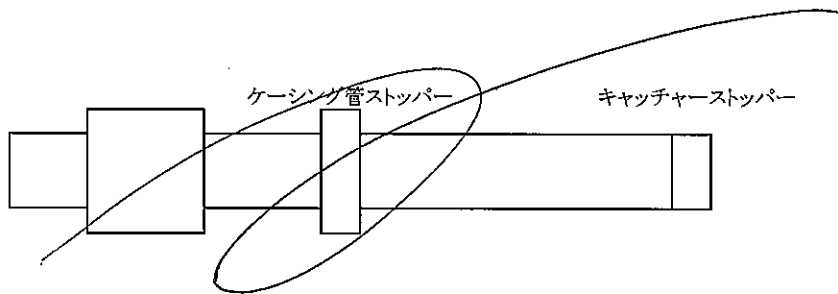
ケーシング管未設置時

ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

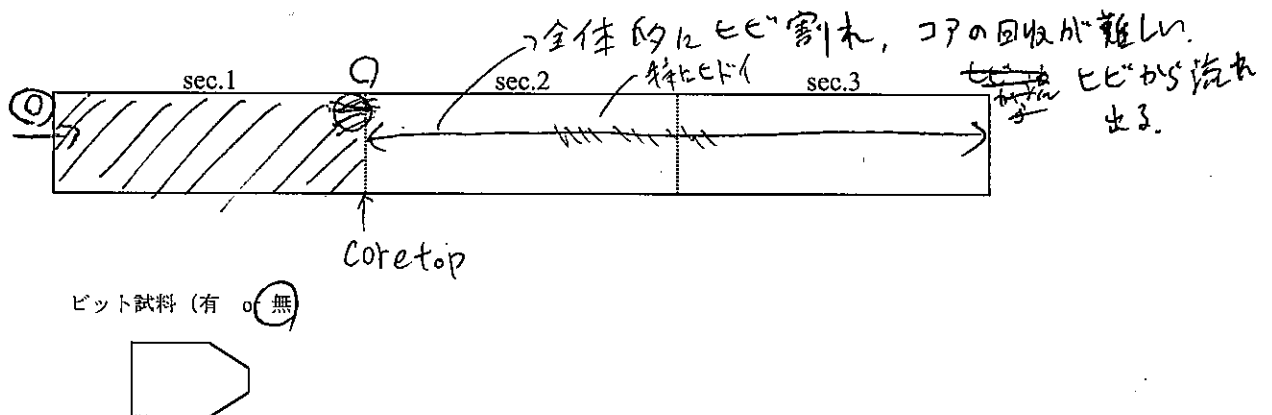
SUS管の処理と異常箇所をチェック



インナー部

インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 200 cm



外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
プラマーソウ使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

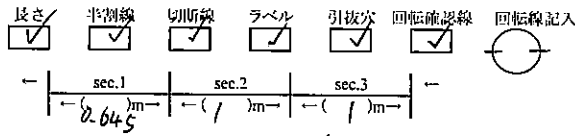
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組立日(UTC) 2014年 10月 28日 → 29
 採泥日(UTC) 2014年 10月 28日
 航海名 KR14-E05 CSPC 30

記録者 林

組み立て

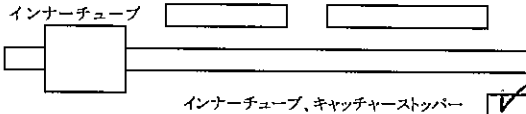
- ① インナーチューブの準備



メインワイヤー	φ 8	mm	9.4	m
パイロットワイヤー	φ 8	mm	7.6	m
ナイロン				
エイトロープ	φ 24	mm	15	m

- ② ビストン停止位置確認(50cm~80cm)

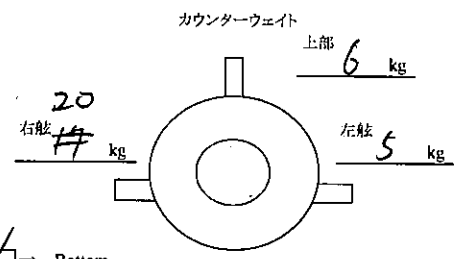
- ③ 組み立て 接合テープ



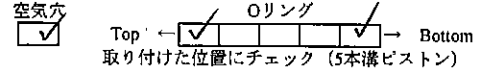
隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

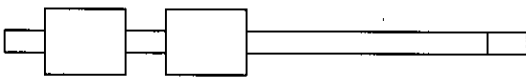
- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
 防食テープ



- ④ CSPC用ビストン取付



- ⑤ ケーシング管取り付け



- ターナバックル ケーシング管 カラーワイヤー固定 ビット
 ホーマー治具固定 増縮
 番線 防食テープ

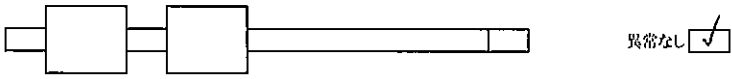
ケーシング管No. 7
 ホーマー治具No. 7
 ホーマーNo. 51

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個) 増縮 番線 ビニテ
 ② スイベル (TKB-3 上下各1個) 増縮 ビニテ
 ③ ~~パイロットコアラー~~ シャックル (0.6t) / ガラピタ 取付 準備
 ④ 安全ピン 準備
 ⑤ ナイロンエイトロープ → コックラック 準備
 ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

- ① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターナバックルの緩み等)



- ② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

- ③ **必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!** メインワイヤーと天秤の取付 確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)

- ④ パイロットコアラー投入

- Oリング 固縛解放
 取付 増縮 番線

- ⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

- ⑥ 注水

- 確認
 ロープ取外し 安全ピン取外し

- ⑦ 天秤の安全ピン取り外し

- ⑧ 天秤着水

- ⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

- ⑩ トラポン取り付け

- ⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

- 確認
 確認
 確認
 確認
 確認

23 31
 08 31
 トラポン電源 on

機器名：74口径ロングタイプパイロットコアラー (ナナヨン)

航海名：KR14-E05 組立日 (UTC)：2014 / 10 / 28 確認者：H2
 コア名：CSPL 30 採泥日 (UTC)：2014 / 10 / 29 確認者：林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 仕様

○ 錘重量 (鉛の数量) 6枚 (90kg) / それ以外 (枚 / kg)

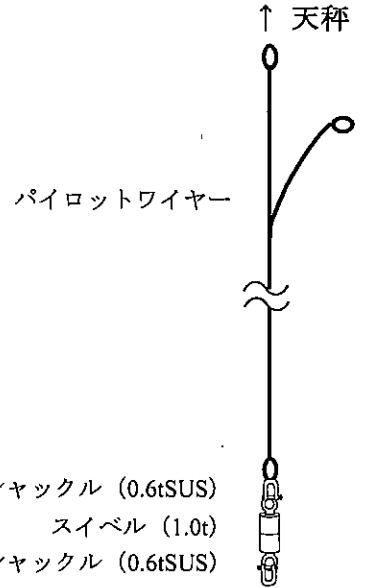
○ 採泥管長 (アウター) 1.0 m (※インナーは、採泥管長+0.5m)

● 採泥器組み立て

- ① 本体部に錘押えリングを挿入する。
- ② 本体部に錘 (鉛) を適量挿入する。
- ③ フランジを本体部に取り付けて、増し締めする。
※2回目以降、フランジが緩んでいる場合があるので注意!
- ④ 錘押えリングを増し締めする。
- ⑤ 上部バルブを本体部に取り付けて増し締めする。
- ⑥ 採泥管をフランジに挿入し、なベネジなどで固定する。
- ⑦ インナーチューブを採泥管の長さに合わせて切断する。
※フランジに引っ掛かる場合がある。必ず奥まで入れる!
- ⑧ インナーチューブに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ⑨ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。

● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- ・パイロットワイヤー長 7.6 m φ8 × ~~7.7~~
- ・末端加工確認 (シンプル)
- ・ワイヤー素線処理 (ビニテ、ウエス)
- ・シャックルとシンプルの組み合わせ
- ・本ワイヤーの識別
- ・スイベル作動状態



● ナナヨンへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。取り出し方法を記載
専用台車上 / 木製うま上 / その他は下記欄に記す

揚収時、吊り上げた状態で取り出し

- 損傷箇所などが無い確認。あれば右図に記載。

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05 コア名 CSPC 30 実施日 2014 年 10 月 29 日 記録者 林

1. 3. 6

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見え~~る~~/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

コメント

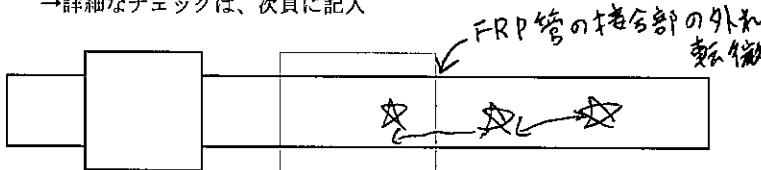
揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) あり/なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 あり/なし (あれば記号記入)

→詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 1.30 m



トラボン電源off 02 # 09

先端部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法 ユニパックで冷蔵保存
- ② コア試料
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 22.5 cm

次頁参照

解体後

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ~~あり~~/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウエイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その2/2)

別紙-2
海底ケーシング設置型コアラー
揚収・解体チェックリスト

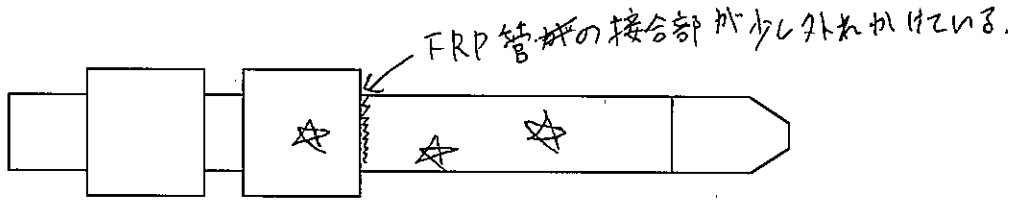
航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 30

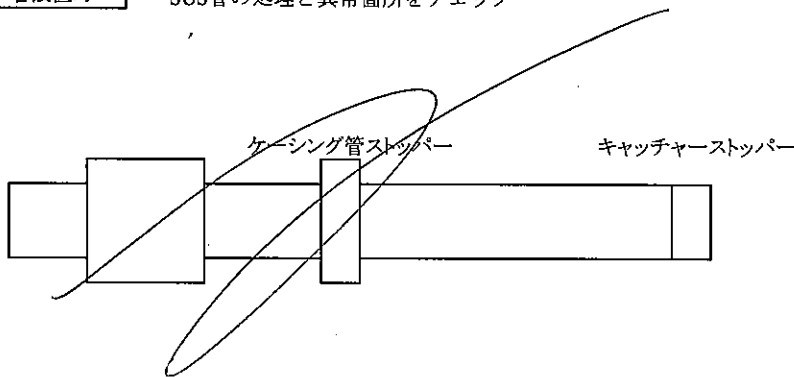
実施日 2014 年 10 月 29 日

記録者 林

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック

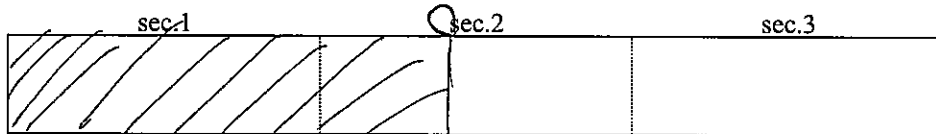


ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック



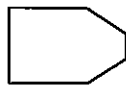
インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 158 cm



Core top
158cm

ビット試料 (有) or 無)



C.C. 袋で冷蔵保管

外観チェック内容

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... ×

コア処理方法

バンドソー使用	... ●
ブラマーソー使用	... ○
インナーで押し出し	... ◎
コア押出装置で押し出し	... △

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

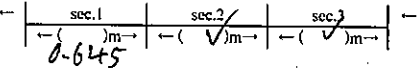
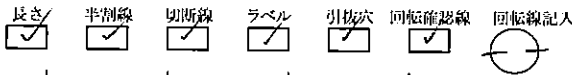
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 10月 29日
採泥日(UTC) 2014年 10月 29日
航海名 KR14-E05 CSPC 31

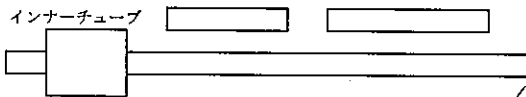
記録者 林

① インナーチューブの準備



② ビストン停止位置確認(50cm~80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

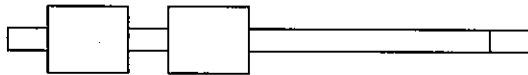
防食テープ

空気穴

Top ← Oリング Bottom
取り付けた位置にチェック (5本溝ビストン)

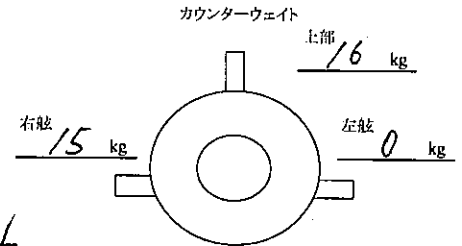
④ CSPC用ビストン取付

⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビン
ホームー治具固定 増縮
番線 防食テープ

9.4
メインワイヤー φ 8 mm 9.5 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 7.6 8.4 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



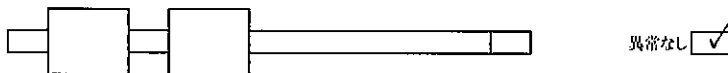
ケーシング管No. 16
ホームー治具No. 16
ホームーNo. 45

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① ジャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t.上1個, 3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラー ジャックル (0.6t) / カラビナ 取付
- ④ 安全ピン 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ シャックルコード
- ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) ジャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用ジャックル (角頭ジャックル!)

④ パイロットコアラー投入

Oリング 固縛解放 確認者 (林, 伊藤, B/S)

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

取付 増縮 番線

⑥ 注水

確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

ロープ取外し 安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

⑩ トラポン取り付け

確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

確認

5:13
トラポン電源 5

機器名：74口径ロングタイプパイロットコアラー (ナナヨン)

航海名：KR14-E05
 コア名：CSPL 31

組立日 (UTC)：2014 / 10 / 29
 採泥日 (UTC)：2014 / 10 / 29

確認者：林
 確認者：林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

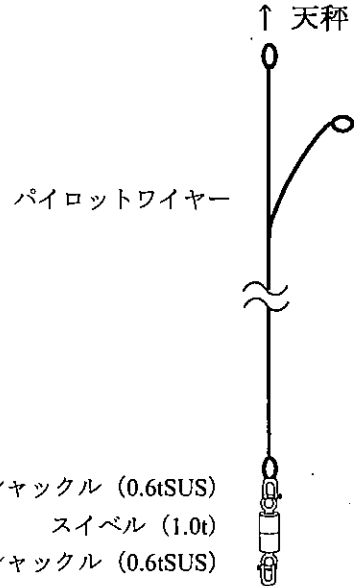
● 仕様

○ 錘重量 (鉛の数量) 6枚 (90kg) / それ以外 (枚 / kg)

○ 採泥管長 (アウター) 1.0 m (※インナーは、採泥管長+0.5m)

● 採泥器組み立て

- ① 本体部に錘押えリングを挿入する。
- ② 本体部に錘 (鉛) を適量挿入する。
- ③ フランジを本体部に取り付けて、増し締めする。
 ※2回目以降、フランジが緩んでいる場合があるので注意!
- ④ 錘押えリングを増し締めする。
- ⑤ 上部バルブを本体部に取り付けて増し締めする。
- ⑥ 採泥管をフランジに挿入し、なべネジなどで固定する。
- ⑦ インナーチューブを採泥管の長さに合わせて切断する。
 ※フランジに引っ掛かる場合がある。必ず奥まで入れる!
- ⑧ インナーチューブに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ⑨ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- ・パイロットワイヤー長 8.4 m (原標 7.4 m)
- ・末端加工確認 (シンプル)
- ・ワイヤー素線処理 (ビニテ、ウエス)
- ・シャックルとシンプルの組み合わせ
- ・本ワイヤーの識別
- ・スイベル作動状態

● ナナヨンへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。取り出し方法を記載

専用台車上 / 木製うま上 / その他は 下記欄 に記す

揚収時、吊り上げてインナー、アウターを取り外した

- 損傷箇所などが無い確認。あれば右図に記載。
 なし

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 31

実施日 2014 年 10 月 29 日

記録者 林

着底時

- 1,3,1
- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
 - ② 着底センサー作動 ある/なし
 - ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

コメント

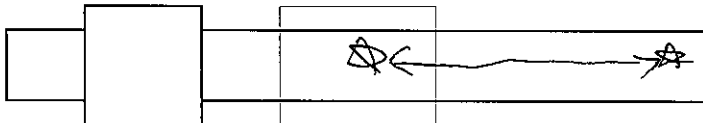
揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 140 m

→詳細なチェックは、次頁に記入



トラボン電源off 7:56

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法 なし
- ② コア試料 次頁参照
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 147 cm

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯綱が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ジョックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウエイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その2/2)

別紙-2
海底ケーシング設置型コアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

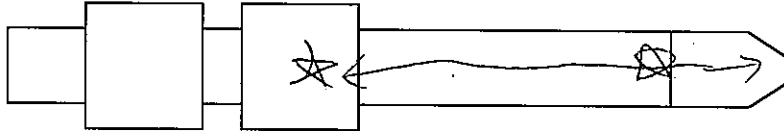
コア名 CSPC 31

実施日 2014 年 10 月 29 日

記録者 林

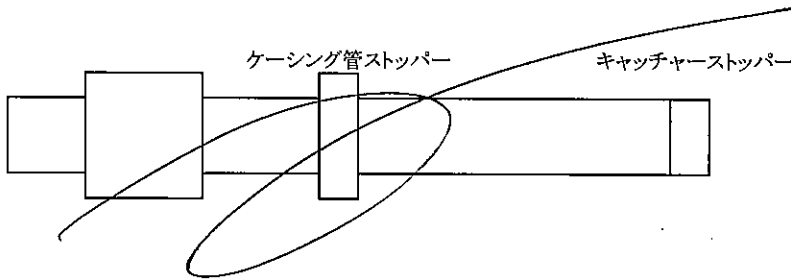
ケーシング管未設置時

ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

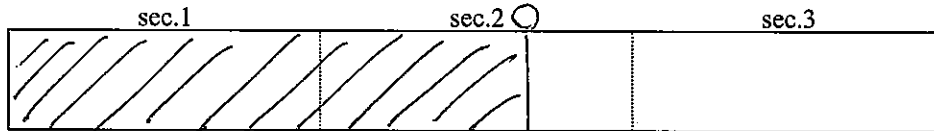
SUS管の処理と異常箇所をチェック



インナー部

インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 143 cm



Core top

ビット試料 (有 or 無)



外観チェック内容

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... X

コア処理方法

バンドソー使用	... ●
ブラマーソウ使用	... ○
インナーで押し出し	... ◎
コア押出装置で押し出し	... △

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

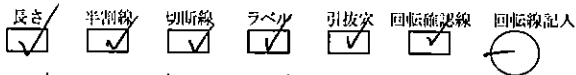
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 10月 29日
採泥日(UTC) 2014年 10月 30日
航海名 KR14-E05 CSPC 32

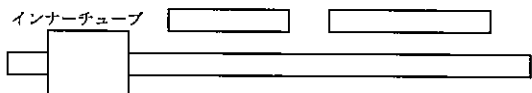
記録者 林

① インナーチューブの準備



② ビストン停止位置確認(50cm-80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

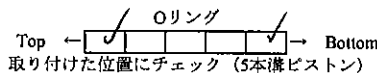
増締

SUS管
 ケーシング管ストッパー
 キャッチャー
 キャッチャーストッパー

防食テープ

④ CSPC用ビストン取付

空気穴

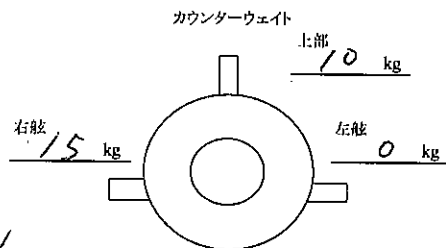


⑤ ケーシング管取り付け



ターンバックル
 ケーシング管
 カラーワイヤー固定
 ビット
 ホームー治具固定
 増締
 番線
 防食テープ

メインワイヤー	φ 8 mm	9.4 m	7.6 m
パイロットワイヤー	φ 8 mm	7.6 m	7.4 m
ナイロン			
エイトロープ	φ 24 mm	15 m	



ケーシング管No. 19
 ホームー治具No. 19
 ホームーNo. 51

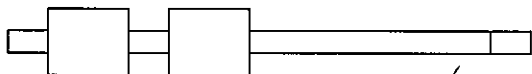
天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個)
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個)
- ③ パイロットコアラーシャックル (0.6t) / ガラビタ
- ④ 安全ピン
- ⑤ ナイロンエイトロープ
- ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個)

増締
 番線
 ビニテ
 取付
 準備
 ショック
 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



異常なし

② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

確認
 取付
 コイル
 増締
 番線
 ビニテ
 回収用シャックル (角頭シャックル!)

④ パイロットコアラー投入

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

⑧ 天秤着水

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

⑩ トラボン取り付け

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

オリング
 取付
 増締
 番線
 確認
 ロープ取外し
 安全ピン取外し
 確認
 確認
 確認
 確認

トラボン電源 on 23:24

機器名 : 74口径ロングタイプパイロットコアラー (ナナヨン)

航海名 : KR14-E05

組立日 (UTC) : 2014 ~~7/10~~ / 10 / 29

確認者 : 林

コア名 : CSPL 32

採泥日 (UTC) : 2014 / 10 / 30

確認者 : 夕

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 仕様

○ 錘重量 (鉛の数量) 6枚 (90kg) / それ以外 (枚 / kg)

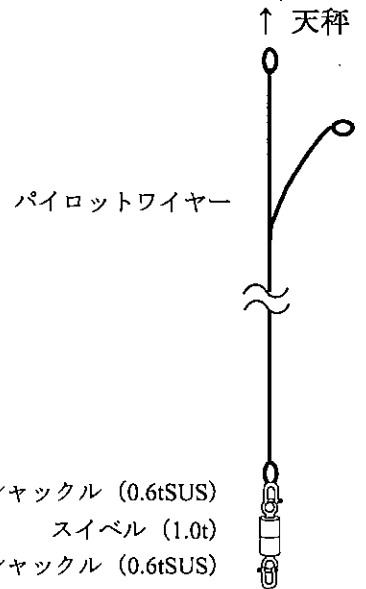
○ 採泥管長 (アウター) 100 m (※インナーは、採泥管長+0.5m)

● 採泥器組み立て

- ① 本体部に錘押えリングを挿入する。
- ② 本体部に錘 (鉛) を適量挿入する。
- ③ フランジを本体部に取り付けて、増し締めする。
※2回目以降、フランジが緩んでいる場合があるので注意!
- ④ 錘押えリングを増し締めする。
- ⑤ 上部バルブを本体部に取り付けて増し締めする。
- ⑥ 採泥管をフランジに挿入し、なベネジなどで固定する。
- ⑦ インナーチューブを採泥管の長さに合わせて切断する。
※フランジに引っ掛かる場合がある。必ず奥まで入れる!
- ⑧ インナーチューブに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ⑨ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。

● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- ・パイロットワイヤー長 7.6 m
- ・末端加工確認 (シンプル)
- ・ワイヤー素線処理 (ビニテ、ウエス)
- ・シャックルとシンプルの組み合わせ
- ・本ワイヤーの識別
- ・スイベル作動状態



● ナナヨンへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。取り出し方法を記載

専用台車 / 木製うま / その他は 下記欄 に記す

揚収時 吊り上げた状態で取り外し

- 損傷箇所などが無い確認。 あれば右図に記載。

なし

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05 コア名 CSPC 33

実施日 2014 年 10 月 30 日

記録者 伊藤

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上 1.3.1
② 着底センサー作動 あり/なし
③ 切り離し あり/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

コメント

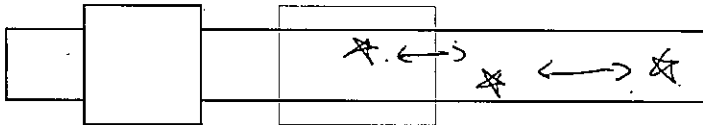
揚収直後

- ① SUS管の屈曲 あり/なし (あれば記号記入)
② ケーシング管の変形 (揚収した場合) あり/なし (あれば記号記入)
③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 あり/なし (あれば記号記入)

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 150 m

→ 詳細なチェックは、次頁に記入



トラポン電源OFF 02:12

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) あり/なし
② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) あり/なし
③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) あり/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) あり/なし
② スイベル (オイル漏れ等) あり/なし
③ ピストン (ピン・空気穴等) あり/なし
④ ピストンのO-リング (切れ等) あり/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法 なし
② コア試料 次頁参照
③ パイロットコア試料の長さ・特徴 97 cm

コメント

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯綱が見える等) あり/なし
② パイロットワイヤー あり/なし
③ パイロットコアラー あり/なし
④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) あり/なし
⑤ ケーシングコアラーウェイト あり/なし
⑥ 天秤 あり/なし
⑦ トランスポンダー&取付治具 あり/なし
⑧ その他

航海名 KR14-E05

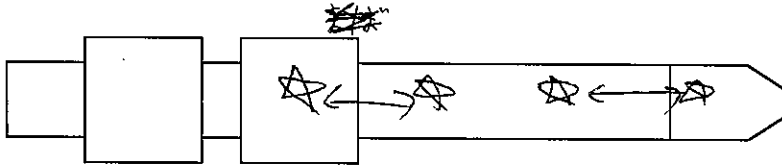
コア名 CSPC 32

実施日 2014 年 10 月 30 日

記録者 林

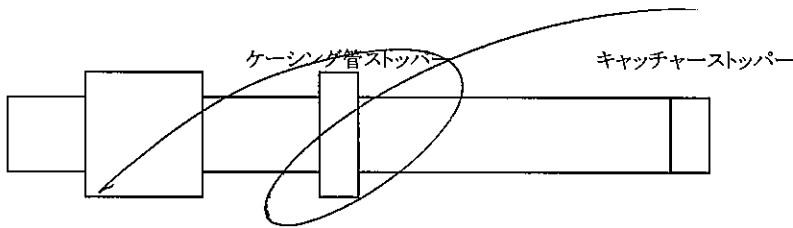
ケーシング管未設置時

ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

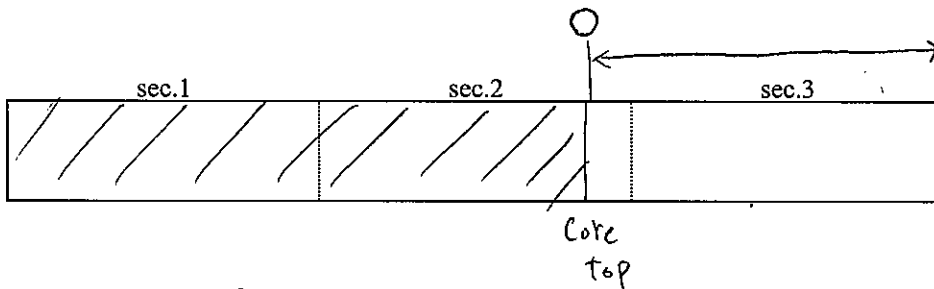
SUS管の処理と異常箇所をチェック



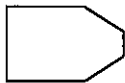
インナー部

インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 105 cm



ビット試料 (有 or 無) 無



外観チェック内容

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... X

コア処理方法

バンドソー使用	... ●
ブラマーソー使用	... ○
インナーで押し出し	... ◎
コア押出装置で押し出し	... △

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

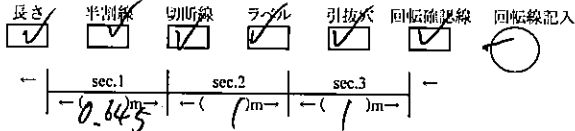
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 10月 30日
採泥日(UTC) 2014年 10月 30日
航海名 KR14-E05 CSPC 33

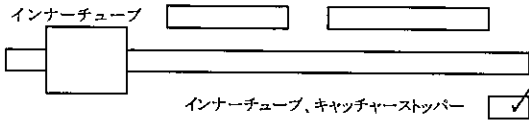
記録者 林

① インナーチューブの準備



② ビストン停止位置確認(50cm-80cm)

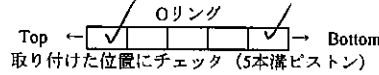
③ 組み立て 接合テープ



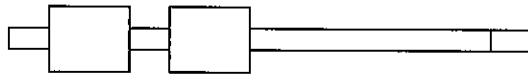
- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
- 防食テープ

④ CSPC用ビストン取付

空気穴

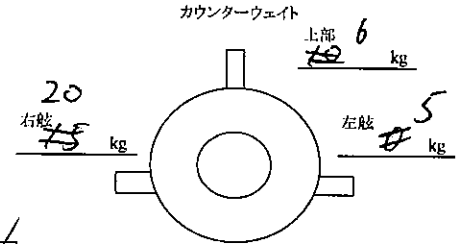


⑤ ケーシング管取り付け



- ターンバックル ケーシング管 カラーワイヤー固定 ビック
- ホームー治具固定 増縮 番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.3 m 9.4 m 24
パイロットワイヤー φ 1 mm 7.4 m 7.4 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



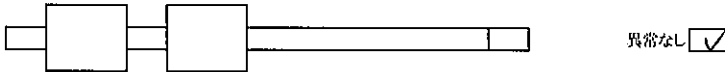
ケーシング管No. 22
ホームー治具No. 22
ホームーNo. 42

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラーシャックル (0.6t) 1 トラボナ 取付
- ④ 安全ピン 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ ~~準備~~
- ⑥ ウインチ先端取付用スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

- 確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)
- 確認者 (林, 伊藤, B/S)

④ パイロットコアラー投入

- Oリング 固縛解放
- 取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

ロープ取外し 安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

⑩ トラボン取り付け

確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

確認

トラボン電源 5 : 23

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名：KR/4-E05

組立日 (UTC)：~~2014~~ 2014 / 10 / 30

確認者：林

コア名：CS PL 33

採泥日 (UTC)：2014 / 10 / 30

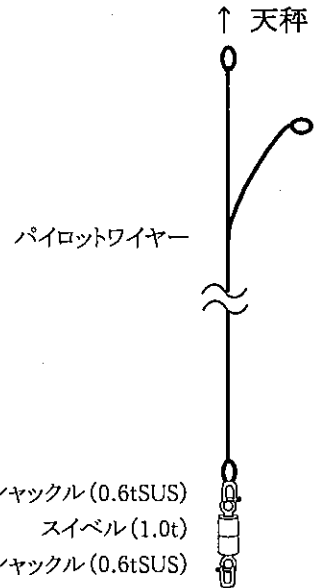
確認者：Y

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長
- 末端加工確認 (シンプル) φ8×~~7.4~~ m
- ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○本ワイヤーの識別 ~~8.4~~
- シャックルとシンプルの組み合わせ ○スイベル作動状態

シャックル(0.6tSUS)
スイベル(1.0t)
シャックル(0.6tSUS)

● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線(またはインシュロック)で固定する。



<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

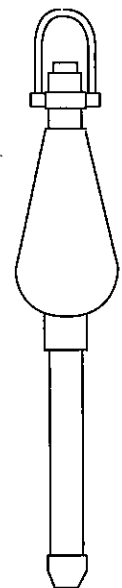
~~なし~~ なし

- 損傷箇所などがないか確認。あれば右図に記載。

なし

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラ揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05

コア名 CSCP 33

実施日 2014 年 10 月 30 日

記録者 林

着底時

- ① 着底時角度 1.3.1
8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラ、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

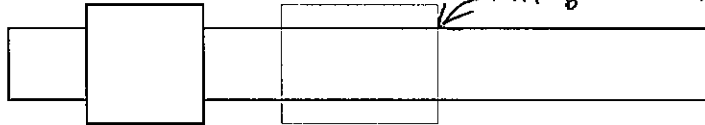
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 150 m



トラボン電源off 7:52

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

コメント

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料 次頁参照 11キ
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 100 cm

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯綱が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラ ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラウエイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

航海名 KR14-E05

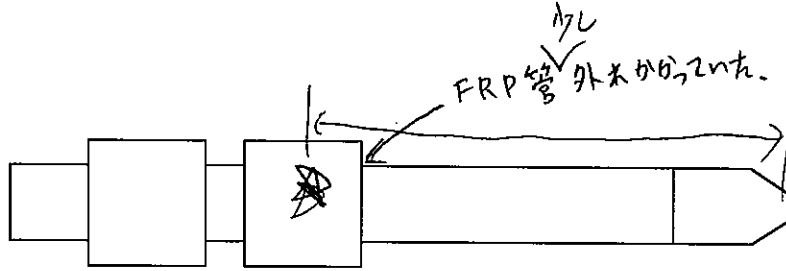
コア名 CSPC 33

実施日 2014 年 10 月 30 日

記録者 林

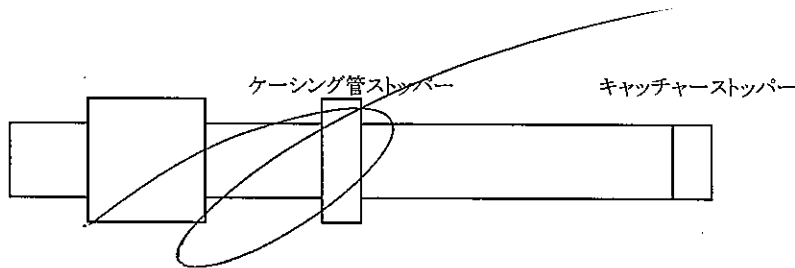
ケーシング管未設置時

ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

SUS管の処理と異常箇所をチェック

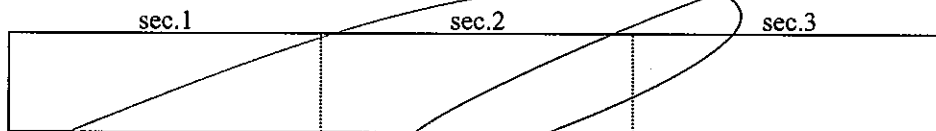


インナー部

インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

不要 1キ

コア長 cm



ビット試料 (有 or 無)



外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
プラマーソウ使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

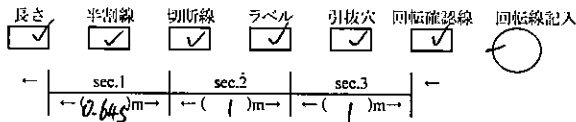
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 10月 30日
採泥日(UTC) 2014年 10月 31日
航海名 KR14-E05 CSPC 34

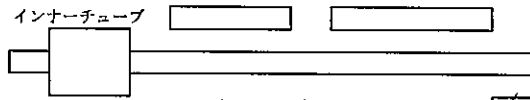
記録者 林

① インナーチューブの準備



② ピストン停止位置確認(50cm~80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

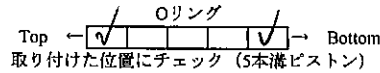
増締

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

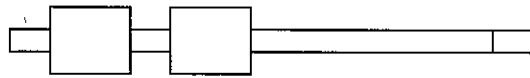
防食テープ

④ CSPC用ピストン取付

空気穴

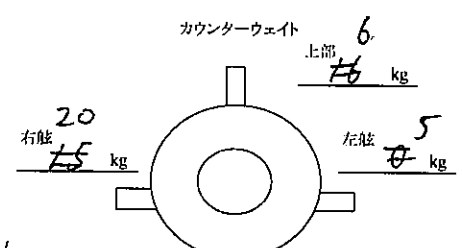


⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管ターンバックル カラーワイヤー固定 ビン
ホームー治具固定 増締
番線 防食テープ

メインワイヤー ϕ 8 mm 9.4 m
パイロットワイヤー ϕ 8 mm 7.6 m
ナイロン ϕ 24 mm 15 m
エイトロープ ϕ 24 mm 15 m



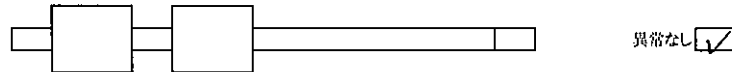
ケーシング管No. 10
ホームー治具No. 10
ホームーNo. 54

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個) 増締 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラーシャックル (0.6t) / カラビナ 取付
- ④ 安全ピン 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ ショックロード
- ⑥ ウインチ先端取付用スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

確認 取付 コイル 増締 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)

④ パイロットコアラー投入

確認 取付 固縛解放 増締 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

確認 確認 ロープ取外し 安全ピン取外し

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

⑧ 天秤着水

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

⑩ トラポン取り付け **バレットス**

⑪ ゼロ調 (位置: **ワイヤー先端**)

確認 確認 確認 確認

トラポン電源on 21:53

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名：KR14-E05

組立日 (UTC)：2014 / 10 / 30

確認者：林

コア名：CS PL 34

採泥日 (UTC)：2014 / 10 / 31

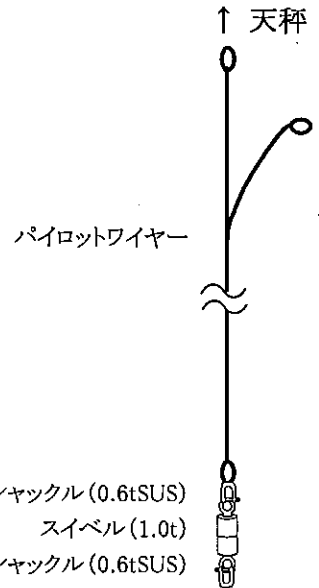
確認者：林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 $\phi 8 \times \frac{7.4}{7.6} \text{ m}$
- 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別 8.4
- ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
- シャックルとシンプルな組み合わせ

● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

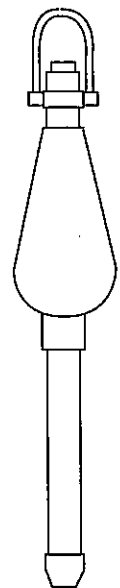
- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

試料は長さ巨細、ハキした

- 損傷箇所などが^{測り}ないか確認。あれば右図に記載。

- 機器整備など
 - ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラ揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 34

実施日 2014 年 10 月 31 日

記録者 林

1.1.6

着底時

- ① 着底時角度 8°以上/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラ、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出ていないか 流出あり/流出なし

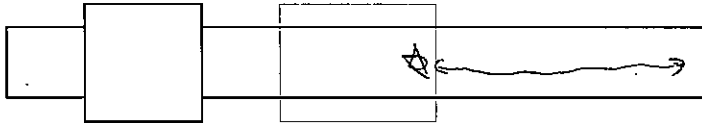
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所	...	×
バンドソー使用	...	●
堆積物付着	...	☆

貫入長は 約 124 m



トラポン電源off 23:49

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
 - ② コア試料
 - ③ パイロットコア試料の長さ・特徴
- 次頁参照
/ 00 cm

コメント

泥

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラ ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラウエイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

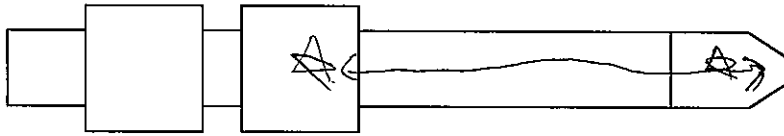
航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 34

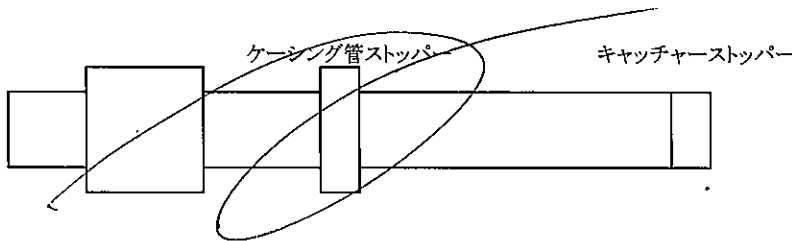
実施日 2014 年 10 月 31 日

記録者 林

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック

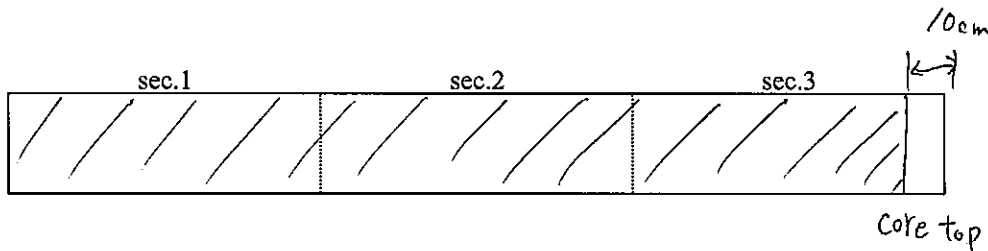


ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック

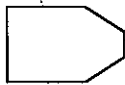


インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 10 cm



ビット試料 (有 or 無)



長さを測り

コア試料は11cmした。

外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	X

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
ブラマーソウ使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

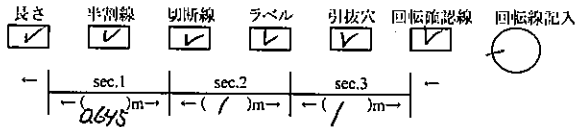
※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

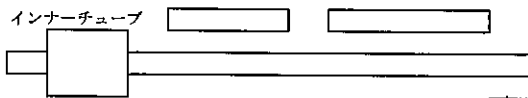
組み立て

- ① インナーチューブの準備



- ② ビストン停止位置確認 (50cm-80cm)

- ③ 組み立て 接合テープ



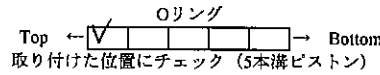
取付確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

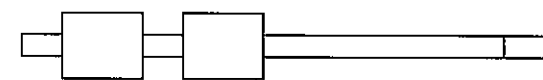
- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
- 防食テープ

- ④ CSPC用ビストン取付

空気穴



- ⑤ ケーシング管取り付け



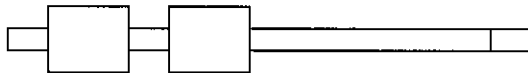
- ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビット
- ホームー治具固定 増縮
- 番線 防食テープ

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラー シャックル (0.6t) / カラビット 取付 準備
- ④ 安全ピン 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ シャックル ビニテ
- ⑥ ウインチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

- ① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



異常なし

- ② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

- ③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!!
船側とも一緒に確認!!

- 確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)

- ④ パイロットコアラー投入

確認者 (材, 伊藤, 船)

- ⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

- リング 固縛解放 取付 増縮 番線

- ⑥ 注水

確認

- ⑦ 天秤の安全ピン取り外し

ロープ取外し 安全ピン取外し

- ⑧ 天秤着水

確認

- ⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

- ⑩ トラポン取り付け **バントス**

確認

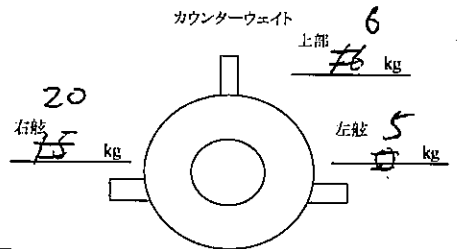
- ⑪ ゼロ調 (位置: **ワイヤー先端**)

確認

組立日 (UTC) 2014 年 10 月 31 日
採泥日 (UTC) 2014 年 10 月 31 日
航海名 KR14-E05 CSPC

記録者 伊藤

メインワイヤー φ 8 mm 9.39 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 2.69 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



ケーシング管No. 29
ホームー治具No. 29
ホームーNo. 51

トラポン電源 on 01:44

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名：KR14-E05

組立日 (UTC)：2014 1/10 131

確認者：林

コア名：CSPL35

採泥日 (UTC)：2014 1/10 131

確認者：林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

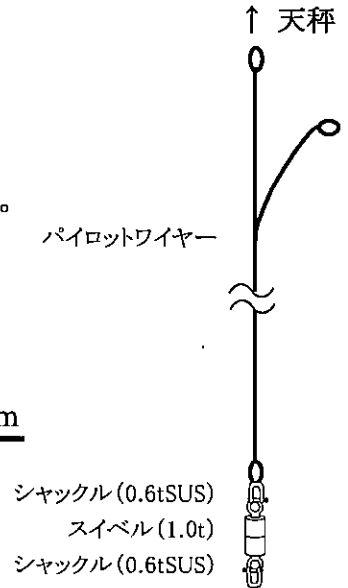
<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く

● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 $\phi 8 \times 7.6 \text{ m}$
- 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別 8.4
- ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
- シャックルとシンプルな組み合わせ



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

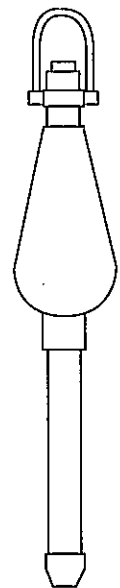
- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

試料の長さを計り 11キした。

- 損傷箇所などがないか確認。 ^{測り} あれば右図に記載。

- 機器整備など
 - ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05 コア名 CSPC 35 実施日 2014 年 10 月 31 日 記録者 林

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上 1.1.1
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

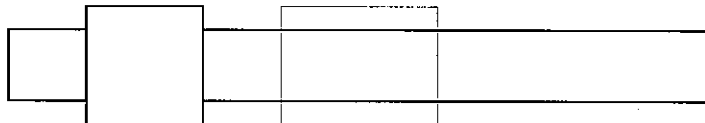
- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
 - ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
 - ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし
- コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 1 m



トラポン電源off 08:28

先端部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
 - ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
 - ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
 - ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし
- 0-リングは次へ使の直し



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法 泥
 - ② コア試料 次頁参照
 - ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 40 cm
- コメント

解体後

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その2/2)

航海名 KR14-E05

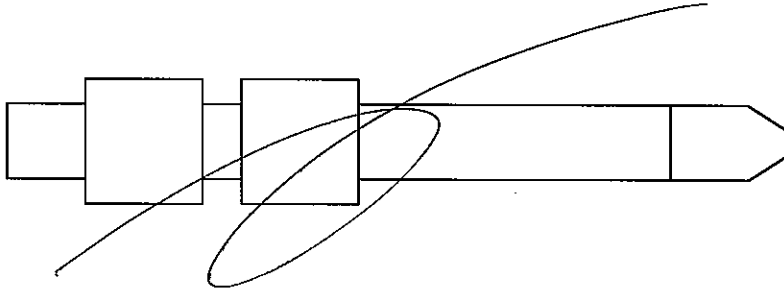
コア名 CSPC 35

実施日 2014 年 10 月 31 日

記録者 林

ケーシング管未設置時

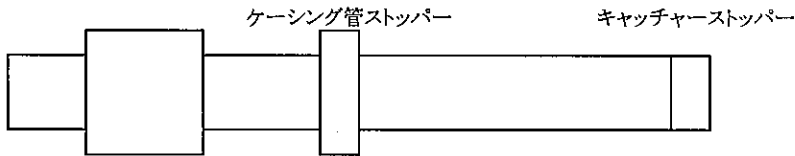
ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

SUS管の処理と異常箇所をチェック

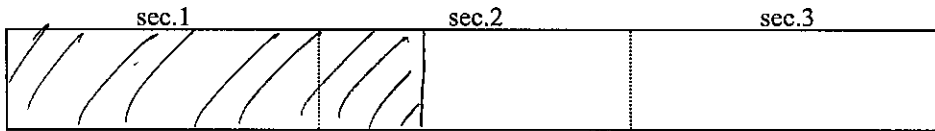
泥の付着なし。外観異常なし



インナー部

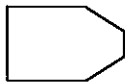
インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 160 cm



core top

ビット試料 (有 or 無)



試料は長さを測り11キした
インナーは次へ使い回し

外観チェック内容

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... X

コア処理方法

バンドソー使用	... ●
ブラマーソー使用	... ○
インナーで押出し	... ◎
コア押出装置で押出し	... △

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

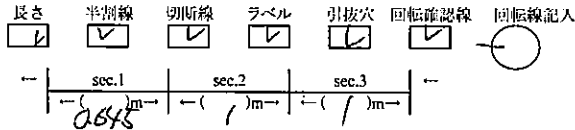
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日 (UTC) 2014 年 10 月 31 日
採泥日 (UTC) 2014 年 10 月 31 日
航海名 KR14-E05 CSPC 36

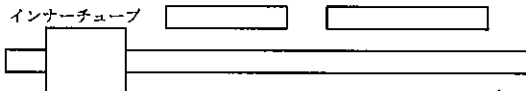
記録者 林 伊藤

① インナーチューブの準備



② ピストン停止位置確認 (50cm-80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

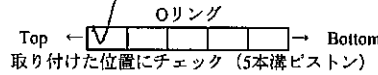
増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

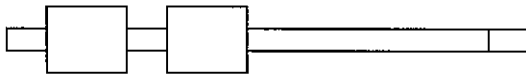
防食テープ

④ CSPC用ピストン取付

空気穴

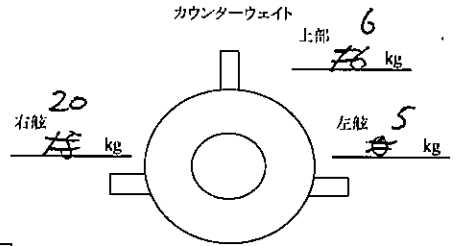


⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビット
ホームー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.34 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 7.804 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



ケーシング管No. 30
ホームー治具No. 30
ホームーNo. 42

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) 増縮 ビニテ
- ③ パイロットコアラー シャックル (0.6t) 1 ガラビナ 増縮 取付 準備
- ④ 安全ピン 増縮 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ ショックコード 増縮 準備
- ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15tSUS 2個) 増縮 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



異常なし

② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付 確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!! 確認者 (林, 伊藤, 13/5)

④ パイロットコアラー投入

Oリング 固縛解放
取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

ロープ取外し 安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

⑩ トラポン取り付け ベントス

確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

確認

トラポン電源 6:27

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名：KR14-E05

組立日 (UTC)：2014 / 10 / 31

確認者：木

コア名：CSP136

採泥日 (UTC)：2014 / 10 / 31

確認者：木

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

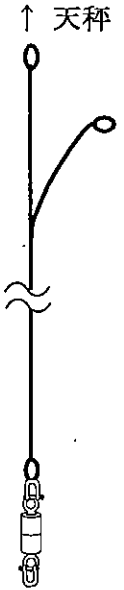
● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



↑ 天秤

パイロットワイヤー



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長
- 末端加工確認 (シンプル)
- ワイヤー素線処理 (ビニテ)
- シャックルとシンプルな組み合わせ
- 本ワイヤーの識別
- スイベル作動状態

φ8× ~~7.6~~ 8.4 m

シャックル (0.6tSUS)
スイベル (1.0t)
シャックル (0.6tSUS)



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。



<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

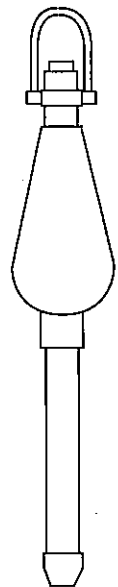
未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

~~試料の長さを計り、記入した。~~

- 損傷箇所などが無い確認。 あれば右図に記載。

- 機器整備など
 - ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)

なし。



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 36

実施日 2014 年 10 月 31 日

記録者 林

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

海況が悪化したため
CSPC36は緊急揚収した。
そのまま揚収したため、解体なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

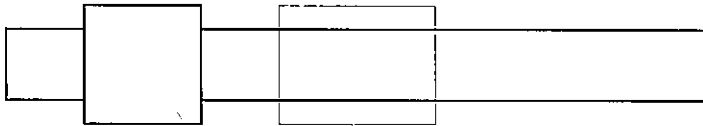
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 _____ m



トラポン電源off 7:57

先端部

異常がないかチェックする

異常

コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

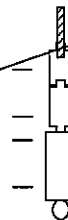
ピストン部

異常がないかチェックする

異常

コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのリング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴

次頁参照

cm

コメント

解体後

異常がないかチェックする

異常

コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トラポンボンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 36

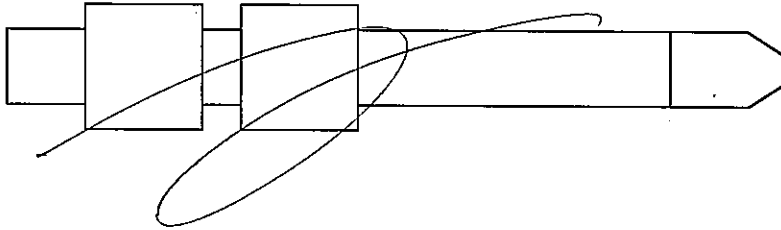
実施日 2014 年 10 月 31 日

記録者 林

ケーシング管未設置時

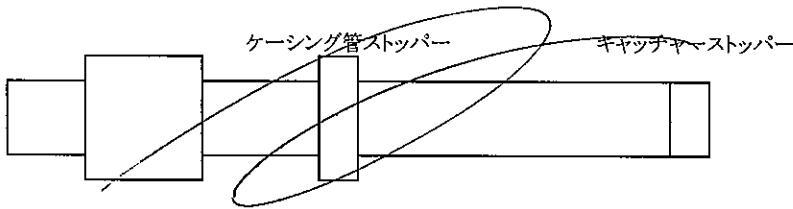
ケーシング管の処理と異常箇所をチェック

緊急揚収のため、解体なし
・ケーシング鍾異常なし



ケーシング管設置時

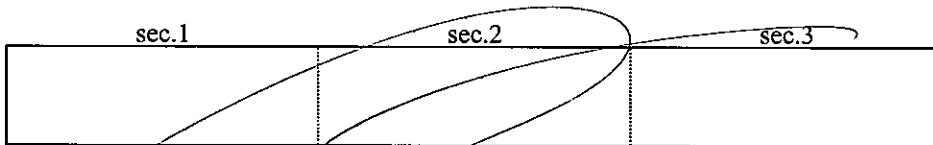
SUS管の処理と異常箇所をチェック



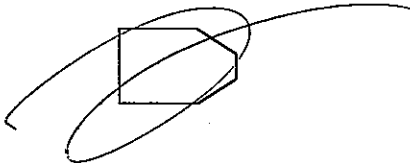
インナー部

インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 cm



ビット試料 (有 or 無)



外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
プラマーソー使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

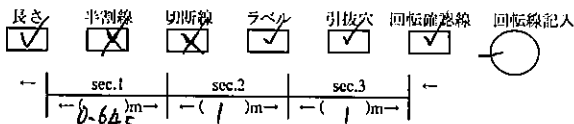
※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

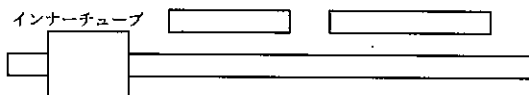
組み立て

- ① インナーチューブの準備



- ② ビストン停止位置確認 (50cm-80cm)

- ③ 組み立て 接合テープ



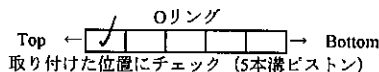
隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

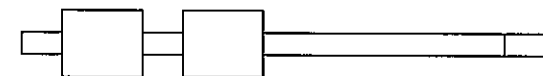
- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
- 防食テープ

- ④ CSPC用ビストン取付

空気穴



- ⑤ ケーシング管取り付け

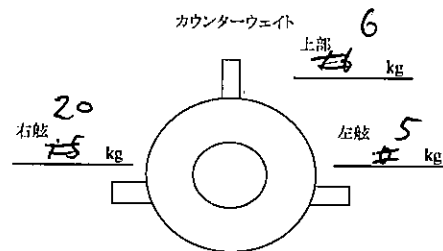


- ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビストン
- ホームー治具固定 増縮
- 番線 防食テープ

組立日 (UTC) 2014 年 11 月 1 日
採泥日 (UTC) 2014 年 11 月 1 日
航海名 KR14-E05 CSPC 37

記録者 林

メインワイヤー φ 8 mm 9.4 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 7.6 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



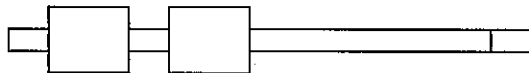
ケーシング管No. 30
ホームー治具No. 30
ホームーNo. 42

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラー シャックル (0.6t) / カモピカ 取付 準備
- ④ 安全ピン
- ⑤ ナイロンエイトロープ ショックロープ
- ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 増縮 準備

投入作業

- ① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



異常なし

- ② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

- ③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

- 確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)

確認者 (林 伊藤 B/S)

- ④ パイロットコアラー投入

- Oリング 固縛解放 増縮 番線

- ⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

- ⑥ 注水

- ⑦ 天秤の安全ピン取り外し

- ロープ取外し 安全ピン取外し

- ⑧ 天秤着水

- ⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

- ⑩ トラボン取り付け ベルトス

- ⑪ ゼロ調 (位置: 714-先端)

トラボン電源 21:52

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05

組立日 (UTC)： 2014 ~~13~~ / 11 / 1

確認者： 林

コア名： CSPC 37

採泥日 (UTC)： 2014 / 11 / 1

確認者： 林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く

● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 $\phi 8 \times \frac{7.6}{8.4} \text{ m}$
 - 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別
 - ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スィベル作動状態
 - シャックルとシンプルの組み合わせ
- シャックル (0.6tSUS)
スィベル (1.0t)
シャックル (0.6tSUS)



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スィベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。
- ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

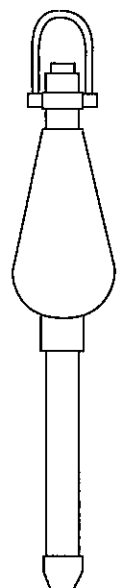
長さ測り ハキ

- 損傷箇所などがないか確認。 あれば右図に記載。

なし

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 37

実施日 2014 年 11 月 1 日

記録者 林

着底時

1. 3. 2
- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
 - ② 着底センサー作動 ある/なし
 - ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見え/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

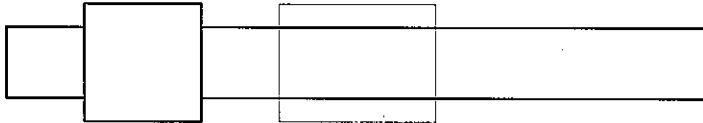
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 151 m



トラポン電源off 23:42

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

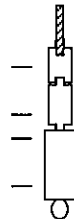
インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



Oリング 2回への使用回数

試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
 - ② コア試料
 - ③ パイロットコア試料の長さ・特徴
- 次頁参照 18 cm

コメント

泥

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

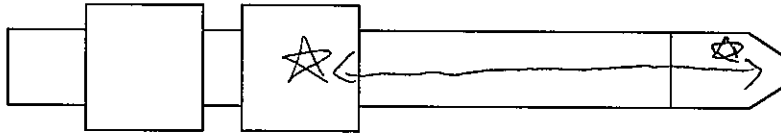
航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 37

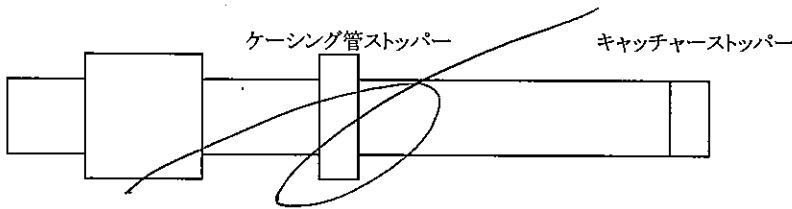
実施日 2014 年 11 月 1 日

記録者 林

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック

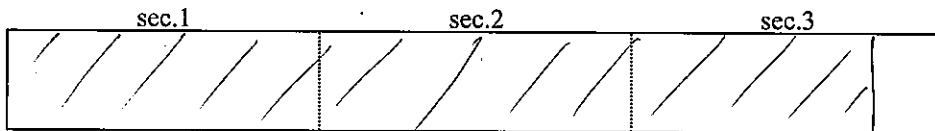


ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック



インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 39 cm



core top

ビット試料 (有 or 無)



コアはハキ

外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
ブラマーソー使用	...	○
インナーで押し出し	...	◎
コア押出装置で押し出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

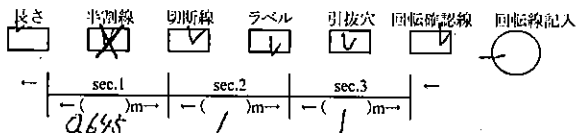
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 11月 2日
採泥日(UTC) 2014年 11月 2日
航海名 KRI4-E05 CSPC 38

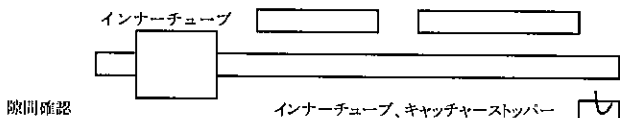
記録者 伊藤

① インナーチューブの準備



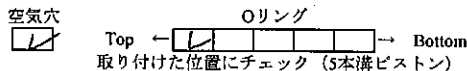
② ピストン停止位置確認(50cm~80cm)

③ 組み立て 接合テープ

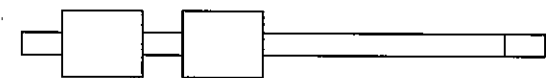


- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
防食テープ

④ CSPC用ピストン取付

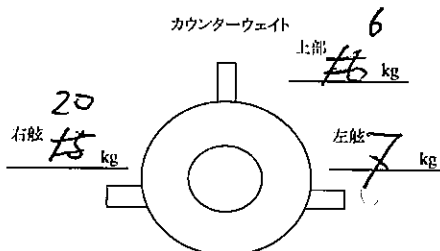


⑤ ケーシング管取り付け



- ケーシング管
ターンバックル カラーワイヤー固定 ビン
ホーマー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.9 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 7.8 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



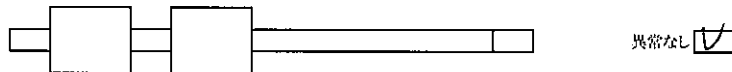
ケーシング管No. 26
ホーマー治具No. 26
ホーマーNo. 57

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t 上1個, 3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
③ パイロットコアラー シャックル (0.6t) カラビナ
④ 安全ピン
⑤ ナイロンエイトロープ ショックコーダ
⑥ ウインチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個)

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付 確認 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (自頭シャックル!)

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!! 確認者 (林, 伊藤, 5/3)

④ パイロットコアラー投入

- Oリング 固縛解放
取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

- 確認
ロープ取外し 安全ピン取外し

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

⑧ 天秤着水

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

⑩ トラポン取り付け ベントス

⑪ ゼロ調 (位置:ワイヤー先端)

トラポン電源on 01:47

パイロットコアラセッティングチェックリスト (ユーイング用)

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05

組立日 (UTC)： 2014 / 1 / 12

確認者： 木本

コア名： CSPC 38

採泥日 (UTC)： 2014 / 1 / 12

確認者： 木本

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く

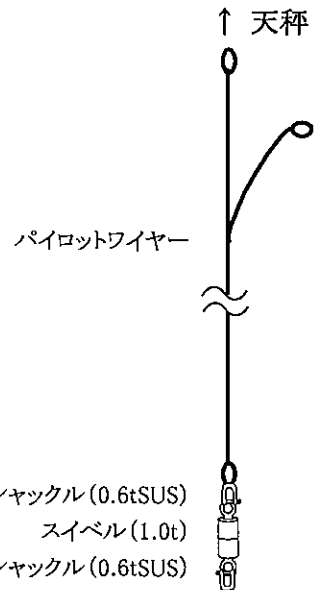


● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長
- 末端加工確認 (シンプル)
- ワイヤー素線処理 (ビニテ)
- シャックルとシンプルな組み合わせ
- 本ワイヤーの識別
- スイベル作動状態

φ8× ~~7.6~~ 8.4 m

シャックル (0.6tSUS)
スイベル (1.0t)
シャックル (0.6tSUS)



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。



<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

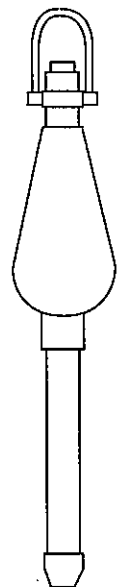
長さ測定後 ハキ

- 損傷箇所などが無い確認。 あれば右図に記載。

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)

なし



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05 コア名 CSPC 38 実施日 2014 年 11 月 2 日 記録者 林

着底時

- ① 着底時角度 1, 3, 1
8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

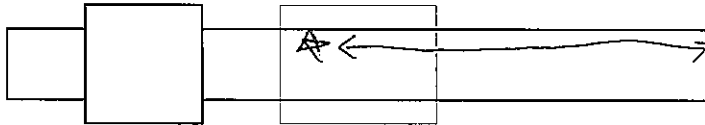
- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし
- コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 1.54 m



トラボン電源off 04:04

先端部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

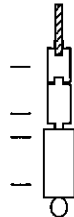
インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料 次頁参照
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 51 cm
- コメント

解体後

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウエイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

航海名 KR14-E05

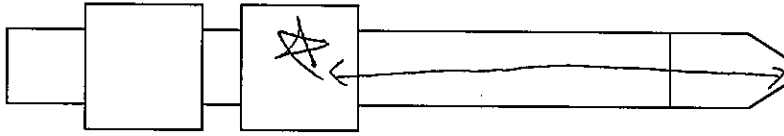
コア名 CSPC 38

実施日 2014 年 11 月 2 日

記録者 林

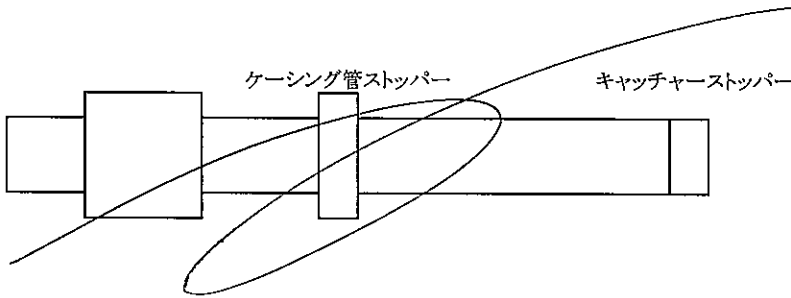
ケーシング管未設置時

ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

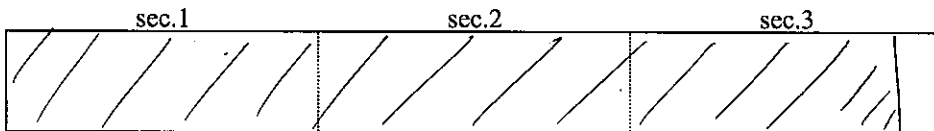
SUS管の処理と異常箇所をチェック



インナー部

インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 20 cm



ビット試料 (有 or 無)



コアは11キ

外観チェック内容

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... X

コア処理方法

バンドソー使用	... ●
ブラマーソウ使用	... ○
インナーで押し出し	... ◎
コア押出装置で押し出し	... △

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

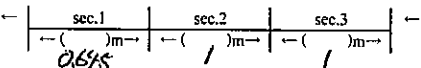
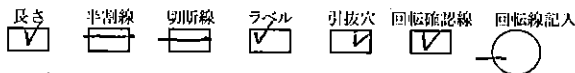
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 11月 2日
採泥日(UTC) 2014年 11月 3日
航海名 KR14-E05 CSPC

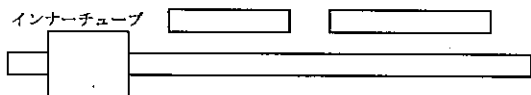
記録者 伊藤

① インナーチューブの準備



② ピストン停止位置確認(50cm-80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

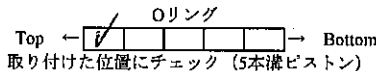
増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

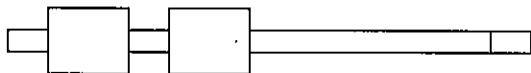
防食テープ

④ CSPC用ピストン取付

空気穴

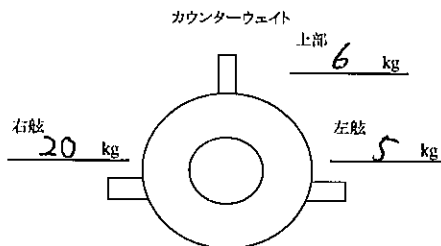


⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル 番線 ビット カラーワイヤー固定 増縮 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.4 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 8.4 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



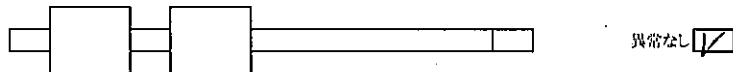
ケーシング管No. 16
ホーマー治具No. 16
ホーマーNo. 45

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個、3.6t上1個、3.25t USA下1個)
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個)
- ③ パイロットコアラーシャックル (0.6t) / カラーピナ
- ④ 安全ピン
- ⑤ ナイロンエイトロープ
- ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個)

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

④ パイロットコアラー投入

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

⑧ 天秤着水

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

⑩ トラポン取り付け ベントス

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

- 確認
- 取付
- コイル
- 増縮
- 番線
- ビニテ
- 回収用シャックル (角頭シャックル!)
- 確認者 (林, 伊藤, 伊)
- Oリング
- 固縛解放
- 取付
- 増縮
- 番線
- 確認
- ロープ取外し
- 安全ピン取外し
- 確認
- 確認
- 確認
- 確認
- 確認
- 確認

トラポン電源 on 00:26

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05

組立日 (UTC)： 2014 / 11 / 2

確認者： 木

コア名： CSPC 39

採泥日 (UTC)： 2014 / 11 / 3

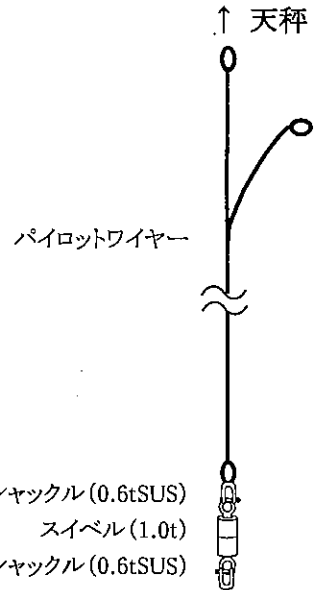
確認者： 木

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 $\phi 8 \times \frac{7.6}{8.4} \text{ m}$
 - 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別
 - ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
 - シャックルとシンプルの組み合わせ
- シャックル (0.6tSUS)
スイベル (1.0t)
シャックル (0.6tSUS)

● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。



<投入・揚収時>

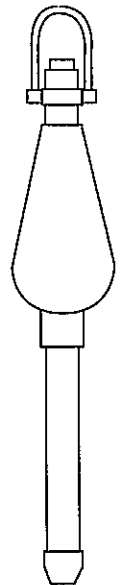
- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

長さを測りハキ



- 損傷箇所などが無い確認。あれば右図に記載。

なし。

● 機器整備など

- ・塩抜き (清水洗い)
- ・注油など (航海終了時)

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 39

実施日 2014 年 11 月 2 日

記録者 林

着底時

11,1

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

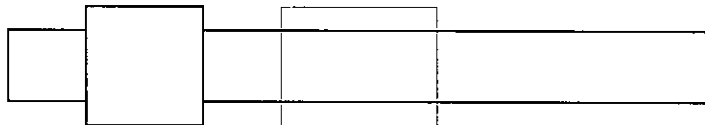
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 _____ m



トラポン電源off 02:18

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料 次頁参照
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 57 cm 小石等

コメント

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウエイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その2/2)

別紙-2
海底ケーシング設置型コアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

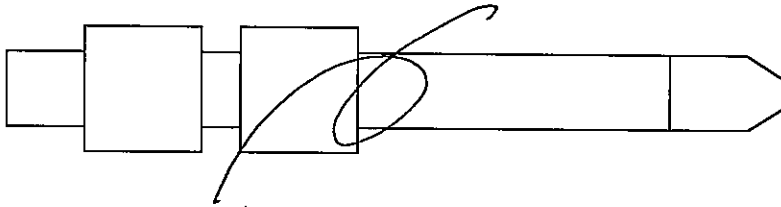
コア名 CSPC

実施日 2014 年 11 月 3 日

記録者 伊藤

ケーシング管未設置時

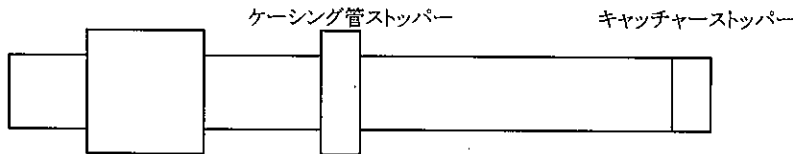
ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



ケーシング管設置時

SUS管の処理と異常箇所をチェック

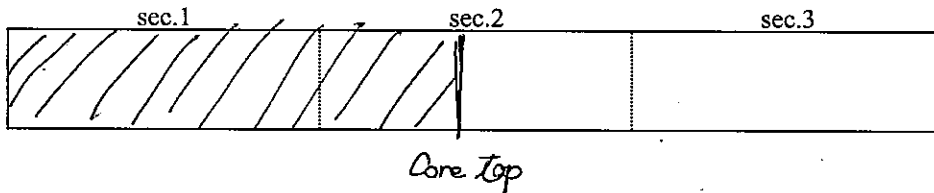
泥付着なし、異常なし。



インナー部

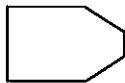
インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 149 cm



ビット試料 (有 or 無)

試料は長さを測り取りハキ。



外観チェック内容

コア処理方法

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... X

バンドソー使用	... ●
ブラマーソウ使用	... ○
インナーで押出し	... ◎
コア押出装置で押出し	... △

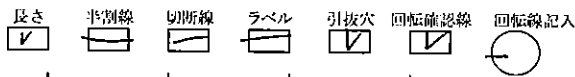
※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

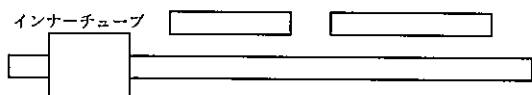
組み立て

① インナーチューブの準備



② ビストン停止位置確認 (50cm-80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

防食テープ

④ CSPC用ビストン取付

空気穴

Top ← Oリング → Bottom
取り付けた位置にチェック (5本溝ビストン)

⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル ビット
カラーワイヤー固定

ホーマー治具固定 増縮

番線 防食テープ

天秤・パイロットコアラー組み立て

① シャックル (3.15t SUS 2個、3.6t上1個、3.25t USA 下1個)

増縮 番線 ビニテ

② スイベル (TKB-3 上下各1個)

ビニテ

③ パイロットコアラー シャックル (0.6t) ガラピナ

取付

④ 安全ピン

準備

⑤ ナイロンエイトロープ

シラッココード

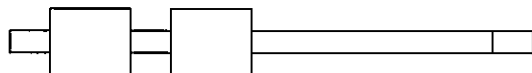
⑥ ウインチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個)

準備

準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



異常なし

② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

確認

③ メインワイヤーと天秤の取付

取付

コイル

増縮

番線

ビニテ

回収用シャックル (角頭シャックル!)

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

確認者 (林, 伊藤, B/S)

④ パイロットコアラー投入

Oリング

固縛解放

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

取付

増縮

番線

⑥ 注水

確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

ロープ取外し

安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

⑩ トラポン取り付け ベントス

確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

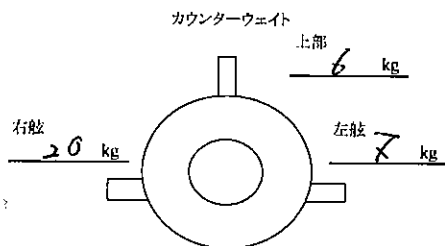
確認

組立日(UTC) 2014年 11月 3日
採泥日(UTC) 2014年 11月 3日
航海名 KR14-E05 CSPC

記録者

伊藤

メインワイヤー φ 8 mm 9.4 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 7.6 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



ケーシング管No. 27
ホーマー治具No. 27
ホーマーNo. 58

トラポン電源 on 04:13

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05

組立日 (UTC)： 2014 / 1 / 13

確認者： 林

コア名： CSPC 40

採泥日 (UTC)： 2014 / 1 / 13

確認者： 林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

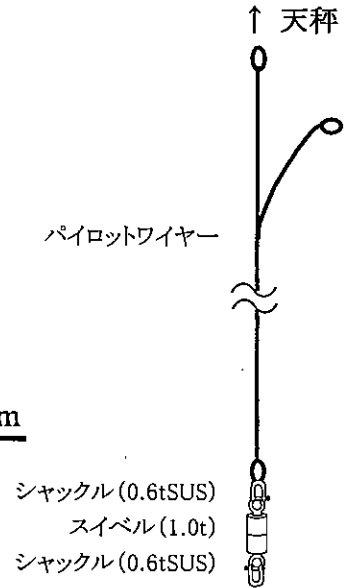
<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く

● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 $\phi 8 \times \underline{7.6} \text{ m}$
- 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別 $\underline{8.4}$
- ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
- シャックルとシンプルな組み合わせ



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

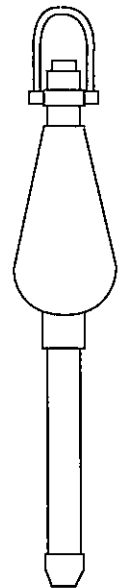
- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

長さ測定後 1ヒキ

- 損傷箇所などが無い確認。あれば右図に記載。

- 機器整備など なし
 - ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 40

実施日 2014 年 11 月 3 日

記録者 伊藤

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/82°以上 13.5
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

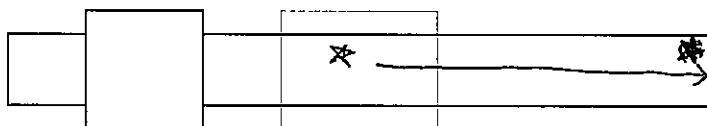
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 153 m



トラボン電源off 06:01

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴

次頁参照

5-9 cm

コメント

粘土

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他 ホーマー 亡失

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その2/2)

別紙-2
海底ケーシング設置型コアラー
揚収・解体チェックリスト

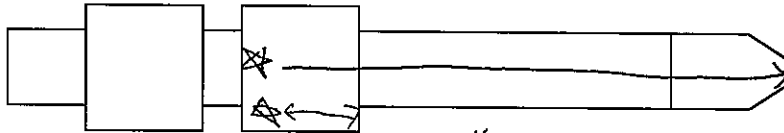
航海名 KR14-E05

コア名 CSCP 40

実施日 2014 年 11 月 3 日

記録者 伊藤

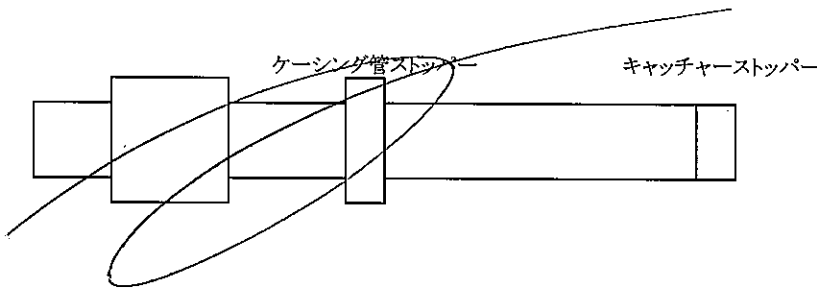
ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



片側に泥付着多い、倒れた可能性有

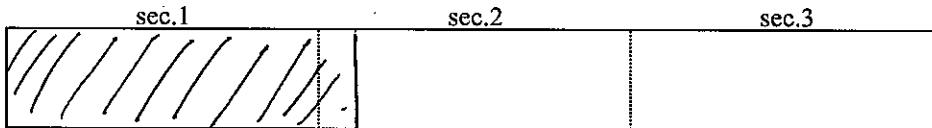
ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック

異常なし



インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 177 cm



Core top

ビット試料 (有 or 無)

試料白ハキ



外観チェック内容

海水	... 斜線
堆積物付着	... ☆
堆積物のトップ	... core top
接合テープの切れ	... /
屈曲箇所	... X

コア処理方法

バンドソー使用	... ●
ブラマーソウ使用	... ○
インナーで押し出し	... ◎
コア押出装置で押し出し	... △

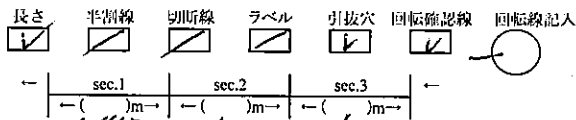
※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

- ① インナーチューブの準備

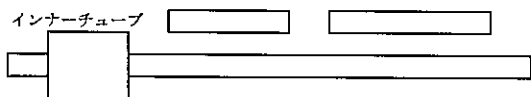


組立日(UTC) 2014年 11月 3日
採泥日(UTC) 2014年 11月 3日
航海名 KR14-E05 CSPC 41

記録者 伊藤

- ② ピストン停止位置確認(50cm-80cm)

- ③ 組み立て 接合テープ



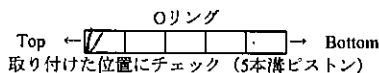
隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

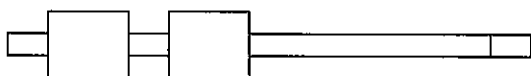
- 増縮 SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー
防食テープ

- ④ CSPC用ピストン取付

空気穴

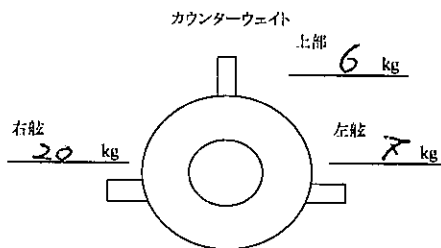


- ⑤ ケーシング管取り付け



- ケーシング管 ターンバックル ケーシング管ストッパー カラーワイヤー固定 ビット
ホーマー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.34 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 7.6 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 5 m



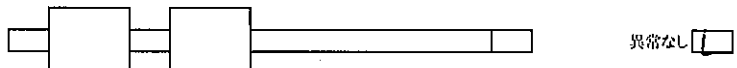
ケーシング管No. 28
ホーマー治具No. 28
ホーマーNo. 54

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個) 増縮 番線 ビニテ
② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
③ パイロットコアラー シャックル (0.6t) カラダナ 取付 増縮
④ 安全ピン 準備
⑤ ナイロンエイトロープ ショックコード
⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

- ① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



- ② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

- ③ メインワイヤーと天秤の取付 確認者 (林, 伊藤, B/S) 回収用シャックル (角頭シャックル!)

- ④ パイロットコアラー投入

- ⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

- ⑥ 注水

- ⑦ 天秤の安全ピン取り外し

- ⑧ 天秤着水

- ⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

- ⑩ トラポン取り付け ベントス

- ⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

トラポン電源on 07:43

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05

組立日 (UTC)： 2014 / 11 / 3

確認者： 本木

コア名： CSPC 41

採泥日 (UTC)： 2014 / 11 / 3

確認者： 本木

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く

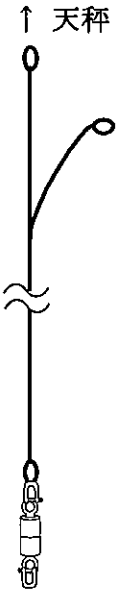


● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長
- 末端加工確認 (シンプル)
- ワイヤー素線処理 (ビニテ)
- シャックルとシンプルな組み合わせ
- 本ワイヤーの識別
- スィベル作動状態

φ8× ~~7.6~~ 8.4 m

シャックル (0.6tSUS)
スィベル (1.0t)
シャックル (0.6tSUS)



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スィベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。



<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

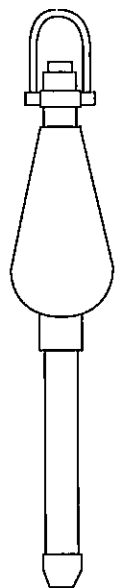
- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

泥は揚収中に落下 (約 50cm)

- 損傷箇所などがいないか確認。 あれば右図に記載。

- 機器整備など なし
 - ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 41

実施日 2014 年 11 月 3 日

記録者 伊藤

着底時

- ① 着底時角度 13.4
8°以内/8°以上
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

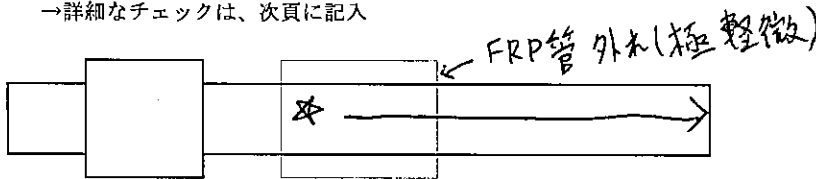
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 195 m



トラポン電源off 09:52

先端部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

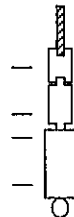
インナー部

インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのOリング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料 次頁参照
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴 50 cm 粘土

解体後

異常がないかチェックする 異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

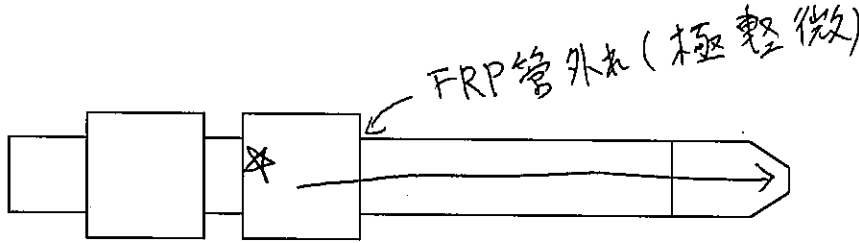
航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 41

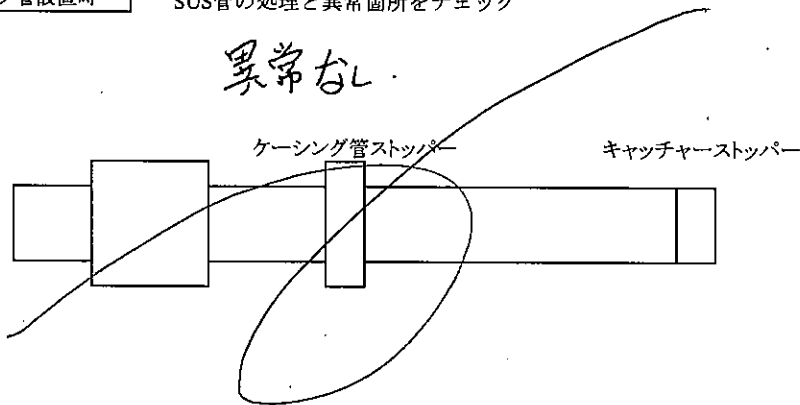
実施日 2014 年 11 月 3 日

記録者 伊藤

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック

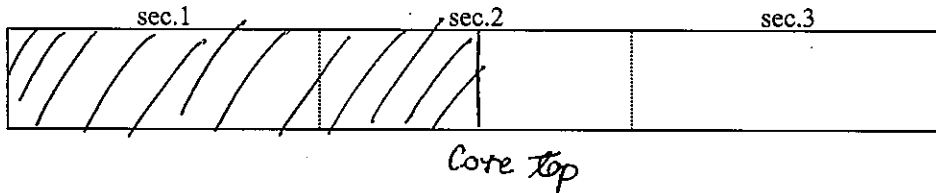


ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック



インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 141 cm



ビット試料 (有 or 無)



試料はハフ

外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
ブラマーソー使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

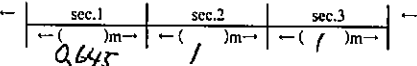
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 11月 3日
採泥日(UTC) 2014年 11月 4日
航海名 KR14-E05 CSPC 42
記録者 伊藤

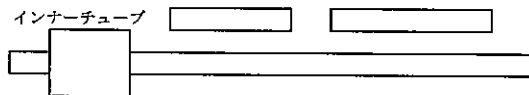
① インナーチューブの準備

長さ 半割線 切断線 ラベル 引抜穴 回転確認線 回転線記入



② ピストン停止位置確認(50cm~80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ, キャッチャーストッパー

増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

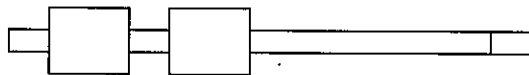
防食テープ

④ CSPC用ピストン取付

空気穴

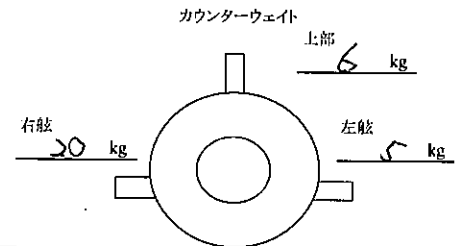
Oリング
Top ← → Bottom
取り付けた位置にチェック (5本溝ピストン)

⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビット
ホームー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.3 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 5.84 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



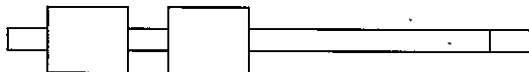
ケーシング管No. 17
ホームー治具No. A 17
ホームーNo. 54

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シヤックル (3.15t SUS 2個, 3.6t土1個, 3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラー シヤックル (0.6t) / カラビナ 取付
- ④ 安全ピン 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ 準備
- ⑥ ウインチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シヤックル (3.15t SUS 2個) 準備

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



異常なし

② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!!
船側とも一緒に確認!!

確認 取付 ノイユ 増縮 番線 ビニテ
確認者 (林, 伊藤, B/S) 回収用シヤックル (角頭シヤックル!)

④ パイロットコアラー投入

Oリング 固縛解放
取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

ロープ取外し 安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

確認

⑩ トラボン取り付け ベントス

確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

確認

トラボン電源 23:44

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

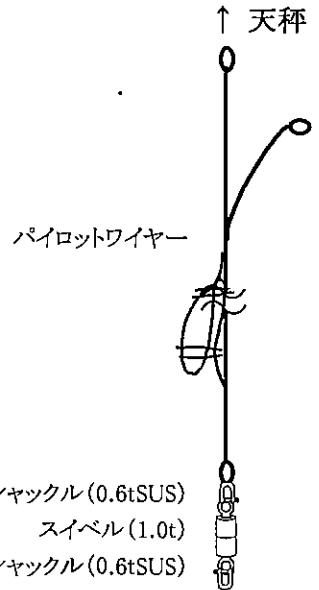
航海名： KR14-E05 組立日 (UTC)： 2014 / 11 / 23 確認者： 木本
 コア名： CSPC 42 採泥日 (UTC)： 2014 / 11 / 24 確認者： 木本

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

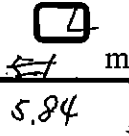
<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
 ※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
 ※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
 ※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



- パイロットワイヤー関連準備 (右図)
- ワイヤークリップで長さを調整した
 フリーフォール長: 1.9m
- パイロットワイヤー長 φ8× ~~5.1~~ m
 - 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別
 - ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
 - シャックルとシンプルな組み合わせ



シャックル (0.6tSUS)
 スイベル (1.0t)
 シャックル (0.6tSUS)

● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。



<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
 PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

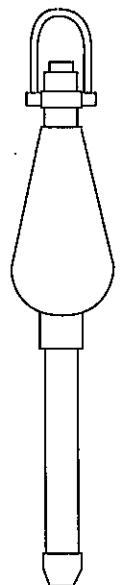
- インナーを取り出す。
- ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

長さを測り取り出し

- 損傷箇所などが無い確認。 あれば右図に記載。

- 機器整備など なし
- ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 42

実施日 2014 年 11 月 24 日

記録者 林

着底時

- 11.1
- ① 着底時角度 9°以内 / 8°以上
 - ② 着底センサー作動 ある / なし
 - ③ 切り離し ある / なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり / 絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える / 見えない
- ③ SUS管（又はビット）から試料が流れ出していないか 流出あり / 流出なし

コメント

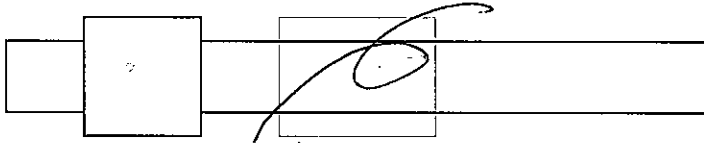
揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある / なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある / なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある / なし (あれば記号記入)

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 1 m

→ 詳細なチェックは、次頁に記入



トラボン電源off 01:47

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある / なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある / なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある / なし

インナー部

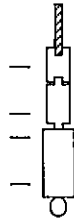
インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある / なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある / なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある / なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある / なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴

次頁参照

61. cm

コメント

粘土

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キンク、芯網が見える等) ある / なし
- ② パイロットワイヤー ある / なし
- ③ パイロットコアラー ある / なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある / なし
- ⑤ ケーシングコアラーウエイト ある / なし
- ⑥ 天秤 ある / なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある / なし
- ⑧ その他

海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その2/2)

別紙-2
海底ケーシング設置型コアラー
揚収・解体チェックリスト

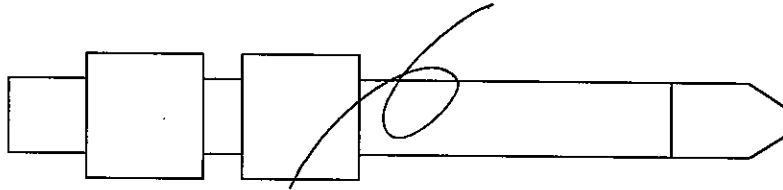
航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 42

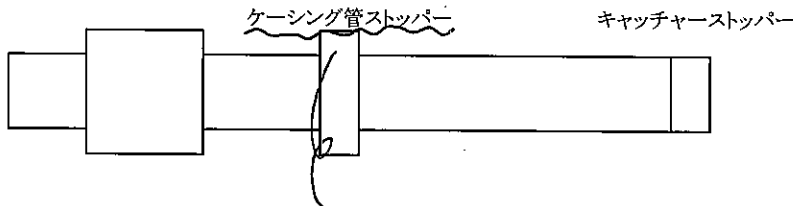
実施日 2014 年 11 月 4 日

記録者 伊藤

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



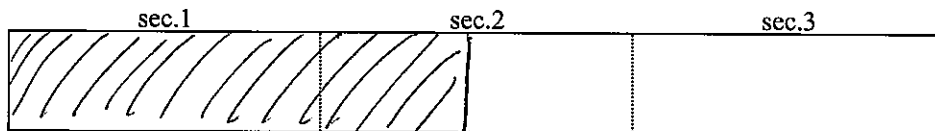
ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック



ボルトが1個変形していたため

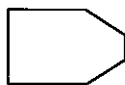
インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック 全ボルトを交換

コア長 145 cm



Core top

ビット試料 (有 or 無)



試料はハキ

外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
ブラマーソー使用	...	○
インナーで押し出し	...	◎
コア押出装置で押し出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

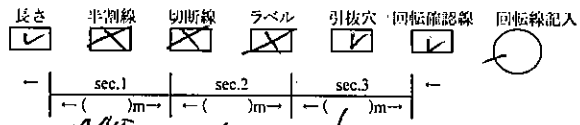
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 11月 4日
採泥日(UTC) 2014年 11月 4日
航海名 KR14-E05 CSPC 43

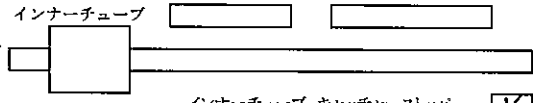
記録者 伊藤

① インナーチューブの準備



② ビストン停止位置確認(50cm-80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

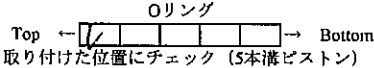
増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

防食テープ

④ CSPC用ビストン取付

空気穴

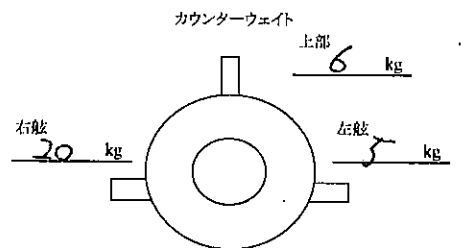


⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビット
ホームー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.3 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 5.84 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



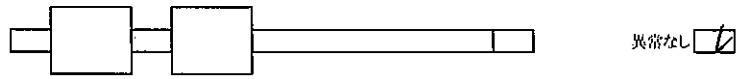
ケーシング管No. 25
ホームー治具No. # 25
ホームーNo. 54 42

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シャックル (3.15t SUS 2個、3.6t上1個、3.25t USA 下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) 増縮 ビニテ
- ③ パイロットコアラーシャックル (0.6t) / カゴビナ 取付 準備
- ④ 安全ピン 準備
- ⑤ ナイロンエイトロープ ショックコード
- ⑥ ウィンチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シャックル (3.15t SUS 2個) 増縮 ビニテ

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

確認 取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シャックル (角頭シャックル!)
確認者 (林, 伊藤, 0/s)

④ パイロットコアラー投入

Oリング 固定解放
取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

⑥ 注水

確認
ロープ取外し 安全ピン取外し

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

⑧ 天秤着水

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

⑩ トラポン取り付け ベントス

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

トラポン電源 on 03:37

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05 組立日 (UTC)： 2014 11 / 14 確認者： 林
 コア名： CSPC 43 採泥日 (UTC)： 2014 11 / 14 確認者： 林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

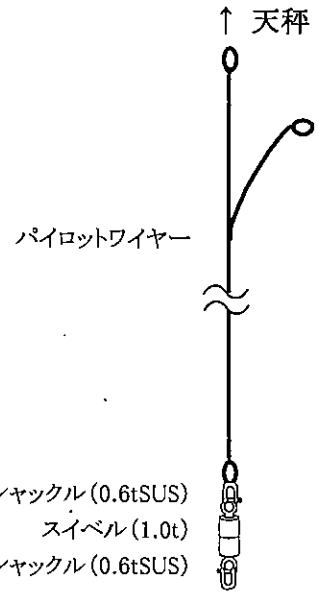
● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
 ※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
 ※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
 ※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 φ8× ~~5.7~~ m
 - 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別
 - ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
 - シャックルとシンプルな組み合わせ
- 5.84 シャックル (0.6tSUS)
 スイベル (1.0t)
 シャックル (0.6tSUS)



● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。



<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
 PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

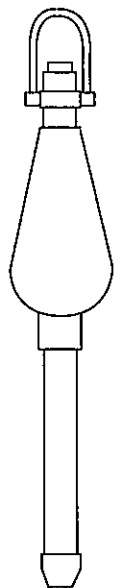
- インナーを取り出す。
 - ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

長さも測リハキ

- 損傷箇所などが無い確認。 あれば右図に記載。

- 機器整備など なし
 - ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 43

実施日 2014 年 11 月 4 日

記録者 伊藤

着底時

- 13.1
- ① 着底時角度 8°以内/8°以上
 - ② 着底センサー作動 ある/なし
 - ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし

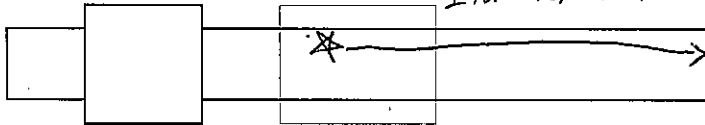
コメント

揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
 - ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
 - ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)
- 詳細なチェックは、次頁に記入
- ケーシング管の中に
全周に均一に泥付着

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 155 m



トラポン電源off 05:54

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

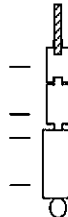
インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴

次頁参照

55.5 cm

コメント

粘土

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

航海名 KR14-E05

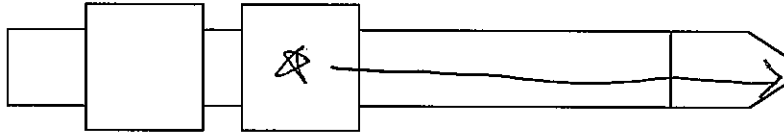
コア名 CSPC 53

実施日 2014 年 11 月 4 日

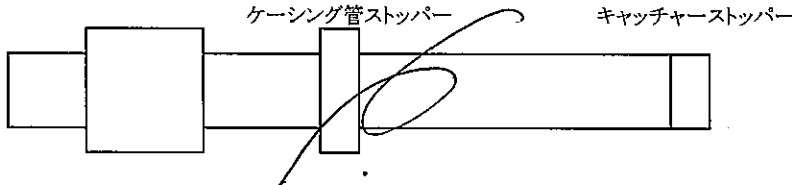
記録者 伊藤

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック

ケーシング管の中に
全周に均一に泥が付着

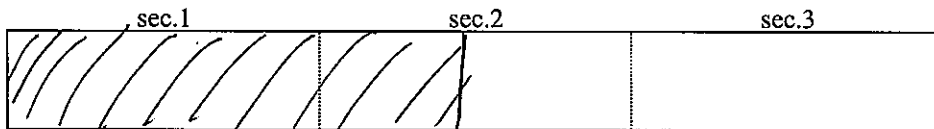


ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック



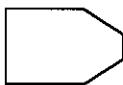
インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

コア長 149 cm



Core top

ビット試料 (有 or 無)



試料はハキ

外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	X

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
ブラマーソウ使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

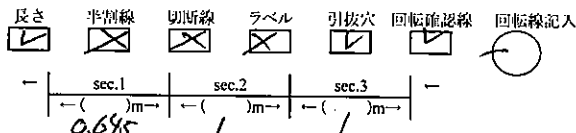
海底ケーシング設置型コアラー組立・投入チェックリスト (CSPC版)

組み立て

組立日(UTC) 2014年 11月 4日
採泥日(UTC) 2014年 11月 4日
航海名 KR14-E05 CSPC 44

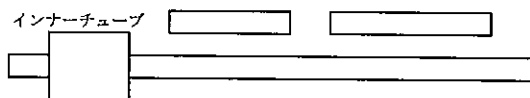
記録者 伊藤

① インナーチューブの準備



② ビストン停止位置確認(50cm-80cm)

③ 組み立て 接合テープ



隙間確認

インナーチューブ、キャッチャーストッパー

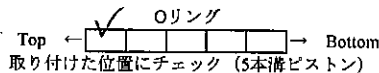
増縮

SUS管 ケーシング管ストッパー キャッチャー キャッチャーストッパー

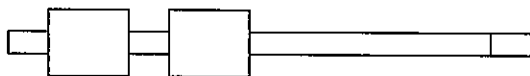
防食テープ

④ CSPC用ビストン取付

空気穴

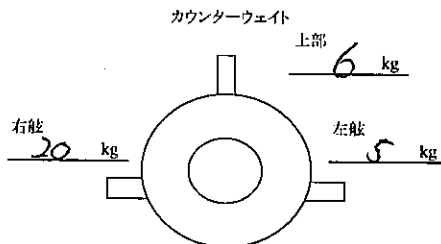


⑤ ケーシング管取り付け



ケーシング管 ターンバックル カラーワイヤー固定 ビット
ホームー治具固定 増縮
番線 防食テープ

メインワイヤー φ 8 mm 9.4 m
パイロットワイヤー φ 8 mm 5.84 m
ナイロン
エイトロープ φ 24 mm 15 m



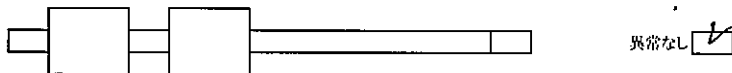
ケーシング管No. 25
ホームー治具No. 25
ホームーNo. 42

天秤・パイロットコアラー組み立て

- ① シヤックル (3.15t SUS 2個, 3.6t上1個, 3.25t USA下1個) 増縮 番線 ビニテ
- ② スイベル (TKB-3 上下各1個) ビニテ
- ③ パイロットコアラー シヤックル (0.6t) / カラビナ 取付
- ④ 安全ピン 押縮
- ⑤ ナイロンエイトロープ フックロード
- ⑥ ウインチ先端取付用 スイベル1個 (TKB-3) シヤックル (3.15t SUS 2個) 押縮

投入作業

① 吊り上げ前の各部チェック (テープの剥がれ、ターンバックルの緩み等)



② 天秤の取付 (取付け向き確認!!)

③ メインワイヤーと天秤の取付

必ず複数人で確認!! 船側とも一緒に確認!!

- 確認
取付 コイル 増縮 番線 ビニテ 回収用シヤックル (角頭シヤックル!)
確認者 (木, 伊藤, B/S)

④ パイロットコアラー投入

- Oリング 固縛解放
取付 増縮 番線

⑤ パイロットワイヤーの取付 (船側)

- 確認

⑥ 注水

- 確認

⑦ 天秤の安全ピン取り外し

- ロープ取外し 安全ピン取外し

⑧ 天秤着水

- 確認

⑨ ナイロンエイトロープ取り付け

- 確認

⑩ トラポン取り付け ベントス

- 確認

⑪ ゼロ調 (位置: ワイヤ先端)

- 確認

トラポン電源 07:26

機器名：ユーイング型小型表層採泥器 (ユーイング)

航海名： KR14-E05

組立日 (UTC)： 2014 / 11 / 14

確認者： 林

コア名： CSPC 44

採泥日 (UTC)： 2014 / 11 / 14

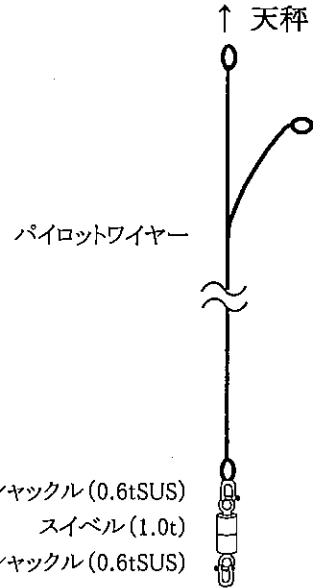
確認者： 林

※気づき事項があれば、図の中に記すこと。

<実施前準備>

● 採泥器組み立て

- ① インナーを採泥管の長さに合わせて切断。
- ② インナーに航海名、試料番号、上下方向を記入する。
- ③ 水抜け穴に泥つまりがないことを確認。
※2回目以降の採泥時には、特に注意する。
- ④ インナーを採泥管に挿入する。
※採泥管最上部 (フランジ部) は溶接が外れやすいので注意する。
- ⑤ キャッチャーとビットを取り付け、固定する。
※キャッチャーは接着部がはずれやすいので注意する。
- ⑥ 必要個所に、ビニテなどを巻く



● パイロットワイヤー関連準備 (右図)

- パイロットワイヤー長 $\phi 8 \times$ 5.89 m
 - 末端加工確認 (シンプル) ○本ワイヤーの識別
 - ワイヤー素線処理 (ビニテ) ○スイベル作動状態
 - シャックルとシンプルな組み合わせ
- シャックル (0.6tSUS)
スイベル (1.0t)
シャックル (0.6tSUS)

● ユーイングへパイロットワイヤーなどを接続

- ① 吊り手にシャックル、スイベル、パイロットワイヤーを取り付ける。
- ② シャックルを番線 (またはインシュロック) で固定する。

<投入・揚収時>

- 投入・揚収作業のチェックは
PC組立・投入チェックリストで行う。

<揚収後>

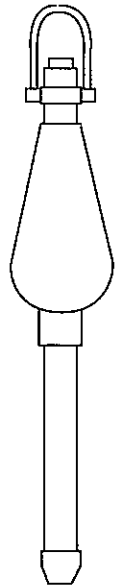
- インナーを取り出す。
- ① ビニテをはがす。
 - ② 採泥管とインナーを一緒にはずす。
 - ③ 精密ドライバーでビットのネジを緩め、ビットとキャッチャーをはずし、インナー下部にゴム栓をする。
 - ④ 採泥管をはずし、インナー上部にゴム栓をする。
 - ⑤ インナー下部にポリ袋をし、ビニテで固定する。
 - ⑥ 適宜、処理を行う。どのような処理を行ったか下記に記載。

未処理で陸揚げ / 押出実施 / その他は下記欄に記す

長さを測りバキ

- 損傷箇所などが無い確認。 あれば右図に記載。

- 機器整備など なし
- ・塩抜き (清水洗い)
 - ・注油など (航海終了時)



海底ケーシング設置型コアラー揚収・解体チェックリスト (その1/2)

別紙-2
ベンチマークピストンコアラー
揚収・解体チェックリスト

航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 44

実施日 2014 年 11 月 4 日

記録者 伊藤

着底時

- ① 着底時角度 8°以内/8°以上 1.1/1
- ② 着底センサー作動 ある/なし
- ③ 切り離し ある/なし

揚収作業中

- ① ナイロンエイトロープ、パイロットコアラー、
メインワイヤーが絡んでいないか 絡みあり/絡みなし 絡みあり
- ② ピストン停止位置確認テープ 見える/見えない 見える
- ③ SUS管 (又はビット) から試料が流れ出していないか 流出あり/流出なし 流出あり

コメント

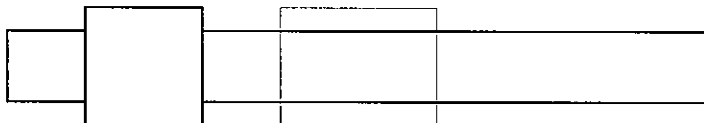
揚収直後

- ① SUS管の屈曲 ある/なし (あれば記号記入)
- ② ケーシング管の変形 (揚収した場合) ある/なし (あれば記号記入)
- ③ SUS管 (又はケーシング管) に試料の付着 ある/なし (あれば記号記入)

屈曲箇所 ... ×
バンドソー使用 ... ●
堆積物付着 ... ☆

貫入長は 約 1 m

→詳細なチェックは、次頁に記入



トラポン電源off 09:14

先端部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① ビットの状況 (ケーシング管揚収時) ある/なし
- ② コアキャッチャーの歯 (取れた、折れ曲がり等) ある/なし
- ③ 回転確認線の位置 (組立時とのズレ) ある/なし

インナー部

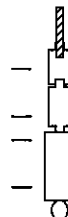
インナーチューブの処理と異常箇所をチェック (記号を次頁に記入)

ピストン部

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① H鋼 (上下のピン等) ある/なし
- ② スイベル (オイル漏れ等) ある/なし
- ③ ピストン (ピン・空気穴等) ある/なし
- ④ ピストンのO-リング (切れ等) ある/なし



試料

- ① キャッチャー部分の試料の特徴・保存方法
- ② コア試料
- ③ パイロットコア試料の長さ・特徴

次頁参照

79 cm

粘土

解体後

異常がないかチェックする

異常 コメント

- ① メインワイヤー (曲がり、キック、芯網が見える等) ある/なし
- ② パイロットワイヤー ある/なし
- ③ パイロットコアラー ある/なし
- ④ ナイロンエイトロープ (ショックコード) ある/なし
- ⑤ ケーシングコアラーウェイト ある/なし
- ⑥ 天秤 ある/なし
- ⑦ トランスポンダー&取付治具 ある/なし
- ⑧ その他

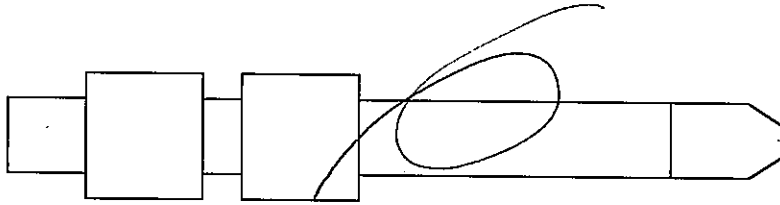
航海名 KR14-E05

コア名 CSPC 44

実施日 2014 年 11 月 4 日

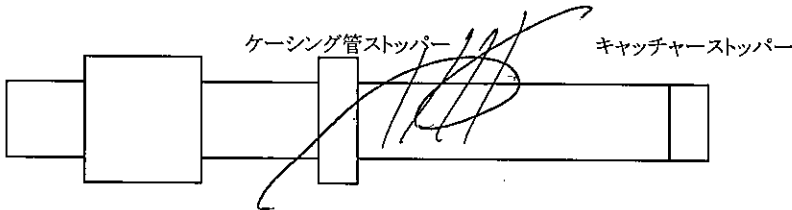
記録者 伊藤

ケーシング管未設置時 ケーシング管の処理と異常箇所をチェック



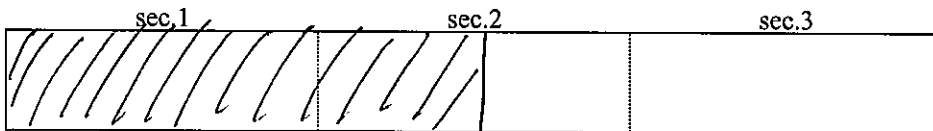
ケーシング管設置時 SUS管の処理と異常箇所をチェック

異常なし



インナー部 インナーの処理、異常箇所、試料の長さをチェック

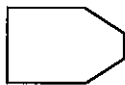
コア長 134 cm



Core top

ビット試料 (有 or 無)

試料はハキ



外観チェック内容

海水	...	斜線
堆積物付着	...	☆
堆積物のトップ	...	core top
接合テープの切れ	...	/
屈曲箇所	...	×

コア処理方法

バンドソー使用	...	●
プラマーソウ使用	...	○
インナーで押出し	...	◎
コア押出装置で押出し	...	△

※押し出す方向は矢印で記入すること。

※上記記号以外の確認事項については、空欄にその内容を記録すること。

船名 「かいいい」 オペレーター 林 山
航海名 KR14-E05 記録者 山田 杉山
日付 (UTC) 2014/10/28 LST UTC + 9 h.
コア名 CSPC29
調査海域 紀伊水道沖 DONET2海域 英名: off Kii-suido DONET 2E Area
採取地点 2E-18a

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/ナチオン パイロット重量 112 kg
パイロットワイヤー 7.676m パイロット取付位置 天秤の先端から 7 番目
メインワイヤー 9.394m フリーフォール 3.1 m (3.6 m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
追加装備 トランスポンダー (XT-6001), トランスポンダー (SGT)
天候 晴 有義波高 2 m (表示計 目視)
真風向 326 deg 真風速 4.5 m/s
流向 78 deg 流速 1.8 knf

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	8:46	32 - 55.5379N	135 - 46.2570E	3528m
着底	TP	32 - 55.6060N	135 - 46.4575E	3335m
	6:05:18 船	32 - 55.6097N	135 - 46.4211E	3530m
離底確認	TP	32 - 55.6036N	135 - 46.4570E	3417m
	6:08:45 船	32 - 55.6130N	135 - 46.4245E	3529m
線長0m	7:20	32 - 56.2107N	135 - 47.2540E	3238m

*WGS84

予定点: 2E-18a 緯度 32-55.611°N 経度 135-46.470°E
SBPパターン: ---

コメント: (1.3.1) 着底時、7-30g管の角度が48度以上だったため、
セコソ離底せずそのまゝ揚収。

着底時、離底時のトランスポンダーは、~~着底直前~~ 着底直前のウインチワイヤー
繰出再開時のデータも記入。(トランスポンダーが停止していたため) Marine Works Japan LTD.

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 29

y m d Page
2014/10/28 1/13

記録者 山ノ口、杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
4=10	3546	—	—	—	—	TP ON
19	3543	—	—	—	—	観測ウインチワイヤ-接続
21	3544	—	—	—	—	錘移動
23	3546	—	—	—	—	天秤接続
31	3543	—	—	—	—	作業開始
37	3536	—	1.0	—	—	テンション調整
38	3534	—	1.0	—	—	錘垂直
39	3533	—	1.6	—	—	PL着水 着水 着水
41	3532	—	1.7	—	—	PL取付
43	3528	—	1.7	—	—	注水、安全ロープ脱
44	3531	—	1.6	5	↓	繰出
44	3530	—	1.0	10	↓	着水
46	3528	0	1.0	7	↓	一旦停止、セロ調
46	3528	0	1.0	7	↓	繰出
50	3526	46	0.6	—	—	一旦停止
51	3529	46	0.6	—	—	TP (バネス) 取付
51	3529	46	0.6	10	↓	繰出 TP着水異常
52	3528	56	0.6	—	—	一旦停止
54	3530	56	0.8	—	—	TP (SGト) 取付
55	3525	56	0.7	10	↓	繰出 TP着水異常
57	3526	86	0.7	10	↓	一旦停止、観測モード切替
58	3527	86	0.9	10	↓	繰出
5=03	3528	198	1.5	10 60	↓	増速
09	3530	500	4.3	60	↓	500m
17	3529	1000	6.4	60	↓	1000m
25	3529	1500	9.3	60	↓	1500m
33	3529	2000	15.5	60	↓	2000m
42	3527	2500	16.3	60	↓	2500m

※11 = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 29

y m d
2014/10/28

Page
2 / 3

記録者 杉山, 山口

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
5:50	3526	3000	20.3	60	↓	3000m 3480m-一旦停止
5:59	3527	3480	28.2	40	—	一旦停止
6:03	3529	3480	28.8	20	↓	繰出し開始
6:05	3529	3500	27.4	20	↓	3500m
06:05:18 6:05	3530	3505	18 ¹⁸	20 ²⁰	↓	着底
05	3530	3508	18.3	0	—	一旦停止
6:07	3530 3529	3508	18.35	20	↑	巻き上げ
06:08:43 6:08	3529	33492	30.9 ^{max 35}	20	↑	離底確認
:09	3529	—	29.4	60	↑	増速
:19	3528	3000	29.7	60	↑	3000m
:28	3535	2500	26.1	60	↑	2500m
:37	3528	2000	22.8	60	↑	2000m
:39	3529	—	20.9	60	↑	TP停止
:39	3528	1845	20.7	60	↑	TP測位再開
:44	3530	—	19.5	60	↑	TP測位停止後即再開
:46	3529	1500	18.2	60	↑	1500m
:55	3515	1000	15.1	60	↑	1000m
7:04	3431	500m	11.5	60	↑	500m
:11	3338	100m	6.3	—	—	W0/100m 一旦停止
:11	3336	99m	6.1	24	↑	巻き上げ
:13	3322	57	6.0	20	↑	トラホロ2水面
:14	3310	53	5.4	0	—	ウインチ停止
:16	3296	53	6.2	0	—	TP(SGK)取外し
:16	3296	53	6.1	20	↑	巻き上げ
:17	3261.0	43	5.2	—	—	TP(ハリス)取外し
:18	3258.	43	4.9	17.8	↑	巻き上げ
:20	3238	0	4.9	17	↑	セロシ線 線長70
:22	3224 3224	—	4.9	17	↑	天秤水面

※It = 9.8kN

船名 「かいらい」 オペレーター 林 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 山口 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 10 / 28 ~ 29 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 30
 調査海域 紀伊水道 DONET^{2E} 海域 英名: OFS-Kii Suido DONET 2E Area
 採取地点 2E-206

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)

コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式

パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本

パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/ナヨン パイロット重量 112 kg

パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 7 番目

メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 3.1 m (3.6 m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウィッチワイヤー先端

追加装備 トランスポーター (XT-6001 (ハリス, SGT))

天候 晴 有義波高 1 m (表示計/目視)

真風向 43 deg 真風速 2.0 m/s

流向 57 deg 流速 0.9 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
^{10/28} ゼロ調整	<u>23:31</u>	<u>32 - 47.7926N</u>	<u>135 - 46.2939E</u>	<u>3510 m</u>
		TP <u>32 - 48.0767N</u>	<u>135 - 46.3955E</u>	(TP深度) <u>3405 m</u>
着底	<u>0:58:59 船</u>	<u>32 - 48.0927N</u>	<u>135 - 46.3454E</u>	<u>3578 m</u>
		TP <u>32 - 48.0767N</u>	<u>135 - 46.3955E</u>	(TP深度) <u>3405 m</u>
^{10/29} 離底確認	<u>1:04:03 船</u>	<u>32 - 48.0932N</u>	<u>135 - 46.3452E</u>	<u>3578 m</u>
線長0m	<u>2:12</u>	<u>32 - 48.3833N</u>	<u>135 - 46.7578E</u>	<u>3698 m</u>

*WGS84

予定点: 2E-206 緯度 32-48.080N 経度 135-46.400E

SBPパターン: —

コメント: 着底時、離底確認時のトランスポーター、着底直前のワイヤー繰出再開時のトランスポーターを記入。(トランスポーターが停止していたため)

(1, 3, 6) ケーシング管の角度が8度以上、貫入長が基準を満たして
 着底時、このため、ケーシング管を70cm離して
 そのまま揚り。

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 30

y m d Page
2014/10/28~29 1/13

記録者 山口 杉山

10/28

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
23:19	3563	-	-	-	-	天杆取付
20	3561	-	-	-	-	作業開始, CSPC吊上げ
23	3535	-	5	-	-	テンション振替(ウインチ)
25	3518	-	5	-	-	注水
27	3517	-	5	-	-	PL着水
29	3510	-	5	-	-	安全ヒール脱
30	3507	-	5	10	↓	繰出
31	3508	-	5	10	↓	TP ON
31	3510	0	5	-	-	停止, センソ調
32	3508	0	5	25	↓	繰出
33	3516	46	5	-	-	停止
36	3523	46	5	15	↓	TP取付(バネ), 繰出
37	3525	56	5	-	-	停止
39	3556	56	5	20	↓	TP取付(バネ), 繰出
41	3569	83	5	-	-	停止, ウインチ調整
41	3563	83	5	20	↓	繰出
42	3591	98	5	30	↓	TP応答確認
52	3577	500	7	60	↓	
10/29 0:00	3576	1000	8	60	↓	
08	3577	1500	12	60	↓	
17	3576	2000	17	60	↓	
25	3576	2500	18	60	↓	
33	3577	3000	22	60	↓	
42	3576	3450	29	20	↓	一旦停止(3分間)
46	3575	3451	29	20	↓	繰出し
47	3576	3470	29	20	↓	一旦停止(3分間)
50	3577	3470	29	-	↓	トラッキング停止
52	3576	3470	29	-	↓	TP測位開始

TP着水

TP着水

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 30

y m d 28
2014/10/29

Page
2 / 3

記録者 杉山, 山口

10/29

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
00:54	3576	3470	29	←	↓	TP 測位開始,
54	3575	3470	28	20	↓	繰出し
0:58=59 59	3578	3556	min 15	20	↓	着底 +3m 繰出し
59	3577	3559	max 18	—	—	一旦停止
01:00	3577	3559	18	20	↑	巻き上げ
1:02=03 02	3578	3540	max 36	max 20	↑	離底確認
:02	3575	3539	31	20	↑	TP 測位開始
:03	3574	3574	31	40	↑	増速
:03	3576	3473	31	60	↑	増速
:20	3575	2500	28	60	↑	
29	3576	2000	21	60	↑	
37	3577	1500	18	60	↑	
46	3574	1000	15	60	↑	
55	3575	500	11	60	↑	
2:02	3587	100	6	—	—	停止
02	3583	100	6	60	↑	巻き上
05	3604	87	6	20	↑	TP 木切 (59k)
06	3605	56	6	—	—	TP 取外 (59k), 巻き上
07	3616	49	6	10	↑	TP 水切 (1.2t)
08	3631	46	6	—	—	TP 取外 (1.2t), 巻き上
09	3634	36	5	15	↑	TP OFF
12	3648	0	5	15	↑	線長 0m
13	3647	—	5	15	↑	天秤水面
16	3678	—	4	—	—	PL 水切 試料流出 OK
18	3694	—	4	—	—	PL 試料取外
19	3698	—	4	—	—	PL on Deck.
20	3698	—	0	—	—	テニヨニ打替 (4t+2t)
21	3699	—	0	—	—	天秤取外

※1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 10 / 29 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 31
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2 海域 英名: off Kii Suido DONET2 Area
 採取地点 2E-21a

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)

コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式

パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本

パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/大ナヨン パイロット重量 112 kg

パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 7 番目

メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 3.1 m (3.6 m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウィンチワイヤー先端

追加装備 トランスホーター (ベントス. SGK)

天候 晴 有義波高 1 m (表示計 目視)

真風向 55 deg 真風速 0.1 m/s

流向 72.1 deg 流速 1.3 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>05:15</u>	<u>32 - 51.36990N</u>	<u>135 - 39.62120E</u>	<u>3506 m</u>
着底	TP	<u>32 - 51.5922 N</u>	<u>135 - 40.0048 E</u>	<u>3364 m</u> (TP深度)
	船	<u>32 - 51.60290N</u>	<u>135 - 39.95540E</u>	<u>3510 m</u>
離底確認	TP	<u>32 - 51.5922 N</u>	<u>135 - 40.0048 E</u>	<u>3364 m</u> (TP深度)
	船	<u>32 - 51.60360N</u>	<u>135 - 39.95870E</u>	<u>3512 m</u>
線長0m	<u>07:58</u>	<u>32 - 51.92410N</u>	<u>135 - 40.35660E</u>	<u>3446 m</u> *WGS84

予定点: 2E-21a 緯度 32-51.600'N 経度 135-40.000'E

SBPパターン: —

コメント: 06:26 本船の船速, 線長が表示されなくなる。その為, 線長のデータは無効。

※着底時 (1,3,1) ケーシング管の角度が8度以上だった為, 切り離さずそのまま揚収。

※着底時, 離底時のトラホンデータは, 着底直前のウィンチワイヤー繰出再開時のデータを記入。

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 31

y m d
2014/ 10/ 29

Page
1 / 3

記録者 松山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 ()	線速 ()	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
05:03	3505	—	—	—	—	天秤取付け
05:03	3499	—	—	—	—	作業開始
:10	3503	—	2	20	—	10L着水
:11	3502	—	2	—	—	注水
:13	3503	—	3	—	—	安全コ2脱
:13	3505	—	3.5	—	↓	TP ON
:14	3507	—	3	20	↓	繰り出し
:14	3506	—	1	20	↓	天秤着水
:15	3506	—	2	—	↓	一旦停止
:15	3506	0	2	—	↓	ゼロ調
:15	3506	0	2	20	↓	繰出し
:18	3507	46	2	10	↓	46m停止
:20	3508	46	2	0	—	TP(ハシ)取付け
:22	3508	54	2	17	↓	繰出し
:22	3508	56	2	—	—	一旦停止
:24	3509	56	2	0	—	TP(SGK)取付け
:24	3508	56	2	22	↓	繰り出し
:25	3508	73	2	22	↓	TP(SGK)着水
:29	3514	147	3	30	↓	TP測位開始
:38	3514	500	7	53	↓	500m
:46	3512	1000	8	60	↓	1000m
:54	3512	1500	11	60	↓	1500m
06:00	3512	2000	16	60	↓	2000m
06:11	3511	2500	18	60	↓	2500m
06:19	3510	3000	18	60	↓	3000m
:21	3516	3051	24	0	—	一旦停止
:22	3511	3057	23	20	↓	繰り出し
:23	3512	3076	23	20	↓	増速 40

*1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 31

y m d
2014/10/29

Page
2/3

記録者

この下の
本船の船速
線長の表示
が有効。
無効。

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 ()	線速 ()	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
06:26	3515	3156	24	0	↓	船速 0. 本船の船速線長表示が有効になった。
:33	3513	3290	28	—	止	一旦停止 3分停止
:38	3512	3290	28	—	↓	TP深度 30m 巻出し
:40	3511	3320	29	—	止	TP深度 3362. で停止 3分停止
:42	3512	3320	29	—	止	TPトラッキング停止
:43	3510	3320	29	—	—	TP測位開始
:44	3510	3343	29	20	↓	繰出し
06:47	3512	3373	^{min} 18	20	↓	着底
:48	3512	3376	19	—	—	一旦停止
:48	3511	3376	19	—	—	TPトラッキング停止
:50	3512	3375	22	—	↑	巻き上げ
:51	3512	3343 ^{max} 35	35	20	↑	離底確認
:51	3512	—	31	60	↑	増速
:52	3513	3332	30	60	↑	TP測位開始
07:00	3512	2893	29	0	↑	3000m 船速、線長停止
7:07	3513	—	26	60	↑	TP 2500
7:11	3513	—	24	0	↑	2330 W0 2338 船速計停止 TP 2338 2260
:13	3511	—	23	60	↑	2338 W0 2338 船速計開始 TP 2143
:16	3513	—	23	60	↑	W0 2181 TP 2000
:24	3515	—	18	0	—	船速計停止 TP 1543
:25	3513	—	17	60	↑	W0 1430 船速計再開 TP 1430
:29	3510	—	17	—	—	W0 1350 区中停止 TP 1250
33	3499	—	15	60	↑	W0 1220 TP 998
:35	3477	—	14	0	—	W0 1225 船速計停止 TP 896
:39	3470	—	12	60	↑	W0 1214 船速計再開 TP 671
:40	3466	—	12	60	↑	W0 1142 船速計再開 TP 600
:41	3465	—	11	0	—	W0 1117 船速計停止 TP 558
47	3462	—	11	60	↑	W0 1115 船速計再開 TP 535

↑ ※11 = 9.8kN
行方不明
※何れも停止しているのでもまだあり。

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 31

y m d
2014/10/29

Page
3 / 3

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 ()	線速 ()	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
7:42	3466	—	11	60	↑	w 500m / 0'6 TP 500m
:44	3458	—	10	60	↑	w 973 途中T-9 TP 396
:45	3454	—	10	60	↑	w 876 TP 301
:47	3452	—	9	60	↑	w 792 TP 195
:50	3440	—	7	—	↑	一旦停止
:50	3440	—	7	20	↑	巻止付
:52	3444	—	6	20	↑	TP (SGK) 水切 TP 25
:53	3444	—	6	—	—	一旦停止
:54	3444	—	6	—	—	TP 取り外し SGK
:54	3440	—	6	20	↑	巻取り
:54	3441	—	6	—	—	一旦停止
:56	3444	—	6	—	—	TP 取り外し (1/2)
:56	3444	—	6	20	↑	巻止付
:56	3444	—	6	20	↑	TP OFF
:58	3446	—	6	20	↑	船長セロ
:59	3435	—	6	20	↑	天秤 水面
:59	3436	—	5	—	—	一旦停止
8:00	3436	—	5	—	↓	繰出し
:00	3436	—	5	—	—	一旦停止
:02	3436	—	5	—	↑	PL 水切
:05	3436	—	4	—	—	PL 試料取外し
:06	3436	—	4	—	—	PL on deck
:07	3436	—	—	—	—	繰り出し
:08	3436	—	—	—	—	テリオン 振り替 (係船機)
:10	3436	—	—	—	↑	CSPC 水切
:15	3436	—	—	—	↓	CSPC on deck

※1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 木山
 日付 (UTC) 2014 / 10 / 29 ~ 30 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 32
 調査海域 糸井平水直沖 海域 英名: Off-kii suido DONET 2 Area
 採取地点 2E-19a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/ナヨン パイロット重量 112 kg
 パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 7 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 9.1 m (3.6 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トラース計 = 7" (ハリス XT600A)
 天候 晴 有義波高 1 m (表示計 / 自視)
 真風向 71 deg 真風速 5.9 m/s
 流向 55 deg 流速 1.2 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	¹⁰ / ₂₉ 23:25	32 - 52.9539N	135 - 48.6194E	3518 m
着底	TP	32 - 53.5033N	135 - 49.9997E	(TP深度) 3262 m
	¹⁰ / ₃₀ 1:06:19 船	32 - 53.5091N	135 - 49.9264E	3437 m
離底確認	TP	32 - 53.5033N	135 - 49.9997E	(TP深度) 3262 m
	1:09:10 船	32 - 53.5082N	135 - 49.9285E	3439 m 3438 m
線長0m	2:14	32 - 53.9722N	135 - 50.3086E	3428 m

*WGS84

予定点: 2E-19a 緯度 32-53.500N 経度 135-50.000E

SBPパターン: —

コメント: 着底時、離底確認時のTPデータは、着底直前の繰出再開時のTPデータを記入。(トラース計が停止していたため)。

(1.3.1) 着底時、傾斜計が8度以上たつたため、7-3ニ7管を設置せずそのまま回収。

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 32

y m d Page
2014/10/29-30 1/2

記録者 山口, 木山

10/29

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
23:12	3527	-	-	-	-	天秤取付
14	3524	-	-	-	-	作業開始
18	3522	-	3	-	-	テンション替
19	3521	-	3	-	-	注水
20	3525	-	3	-	-	PL着水
22	3522	-	3	-	-	PL取付
23	3518	-	3	-	-	E0=脱
23	3518	-	4	10	↓	繰出
24	3518	-	2	10	↓	鍾直水, TP ON
25	3518	0	2	-	-	一旦停止, ゼロ調
25	3518	0	2	20	↓	繰出
27	3510	46	2	-	-	一旦停止
29	3509	46	2	-	-	TP取付
30	3512	46	2	20	↓	繰出
30	3509	50	2	30	↓	TP着水
31	3507	85	2	-	-	一旦停止, ウインチ観測モードに替
32	3507	85	2	20	↓	繰出
43	3486	500	6	60	↓	TP 444
51	3458	1000	8	50	↓	927
10/30 0:01	3441	1500	11	50	↓	1406
11	3441	2000	16	50	↓	1921
23	3434	2500	18	50	↓	一旦停止 2525
31	3436	3000	24	-	-	設置点までTPE近づける 2917
42	3433	3000	24	30	↓	繰出
49	3438	3280	25	-	-	一旦停止 3212
56	3438	3280	25	-	-	設置点接近
56	3437	3280	26	20	↓	繰出し
58	3436	3330	27	-	-	一旦停止 → 3分間

※11 ≒ 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 32

y m d 29
2014/10/30

Page
2 / 2

記録者 山口, 杉山

10/30

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
1:02	3435	3330	27	20	↓	繰り出し
:03	3437	3346	27	20	↓	TPトラッキング停止
1:06=19	3437	3414	^{min} 15	20	↓	着底 +3m 繰出
:06	3437	3418	18	0	-	一旦停止
:08	3439	3418	18	20	↑	巻上げ
:08	3440	3410	29	20	↑	TP測位再開
1:09=10	3439	3403	^{max} 34	20	↑	離底確認
1:17	3438	3000	30	60	↑	
26	3436	2500	27	60	↑	
:34	3436	2000	23	60	↑	
43	3435	1500	19	60	↑	
51	3435	1000	15	60	↑	
2:00	3442	500	11	60	↑	
10	3434	50	7	10	↑	TP水面
16	3435	46	7	-	-	一旦停止
11	3437	46	7	-	-	TP取外
12	3432	46	7	20	↑	巻上
12	3437	36	6	20	↑	TP OFF
14	3428	0	6	20	↑	線長 0m
15	3428	-	6	20	↑	天秤水面
18	3431	-	5	-	-	PL 水切り
21	3432	-	4	-	-	PL 試料取外し
21	3428	-	4	-	-	PL on Deck
22	3431	-	0	-	-	テンション振替(400=10)
26	3430	-	-	-	-	CSPC 水切り
31	3426	-	-	-	-	CSPC on Deck

※11 ≒ 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 10 / 30 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 33
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2 海域 英名: off Kii Suido DONET2 Area
 採取地点 _____

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 フリーイン / アシュラ / ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 3.2 m (3.4 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー (ペンクス)

天候 雲り 有義波高 2 m (表示計 / 目視)
 真風向 47 deg 真風速 9.9 m/s
 流向 65.8 ~~30.4~~ deg 流速 1.4 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>5:24</u>	<u>32 - 52,6204 N</u>	<u>135 - 49,2770 E</u>	<u>3565 m</u>
着底	TP	<u>32 - 53,5080 N</u>	<u>135 - 50,0041 E</u>	(TP深度) <u>3303.5m</u>
	<u>6:46:09 船</u>	<u>32 - 53,5297 N</u>	<u>135 - 49,9730 E</u>	<u>3435 m</u>
離底確認	TP	<u>32 - 53,5080 N</u>	<u>135 - 50,0041 E</u>	(TP深度) <u>3303.5m</u>
	<u>6:49:18 船</u>	<u>32 - 53,5352 N</u>	<u>135 - 49,9715 E</u>	<u>3433 m</u>
線長0m	<u>7:54</u>	<u>32 - 53,9784 N</u>	<u>135 - 50,6415 E</u>	<u>3410 m</u>

*WGS84

予定点: 2E-19a 緯度 32-53,500 N 経度 135-50,000 E

SBPパターン: _____

コメント: (1,3,1) 着底時のトランスポンダー ケーシング管 の角度が 8度以上だった為、
切り離さずそのまま揚収。

着底時, 離底時のトランスポンダーは着底直前のウインチワイヤー繰出し再開時のデータを記入。
(トラッキング停止していたため)

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 33

y m d
2014/ 10 / 30

Page
1 / 3

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 ()	線速 ()	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
04:59	3552	—	—	—		天秤取付け
05:14	3591	—	—	—		作業開始
05:14	3592	—	—	—		錘吊上げ
05:17	3584	—	1	—		22.5kg振り替
:19	3577	—	3	—		注水
:20	3571	—	3	—	±	PL 着水
:21	3565	—	3	—		PLワイヤ 取り付け
:23	3566	—	—	—	±	安全コンパ
23	3569	—	—	—	↓	天秤着水
23	3569	—	—	—	↓	TP ON
24	3569	—	—	—	—	一旦停止
24	3565	0	—	—	↓	セロリ調
24	3565	0	—	—	↓	繰出し
26	3586	46m	2	—	—	一旦停止 46m
29	3543	46	2	0	—	TP 取り付け
29	3546 3546	46	2	0	↓	繰出し
30		50	2	20	↓	ハントス着水
30	3532	76	2	—	—	一旦停止 監視則ちホ
31	3535	76	2	30	↓	繰出し
32	3520	123	3	30	↓	TP応答確認
41	3487	500	5	50	↓	500m
:42	3479	550	6	60	↓	線速60m/min
:49	3471	1000	7	60	↓	1000m
253	3452	1261	9	60	↓	本船左回頭
258	3437	1500	10	60	↓	1500m
25:58	3442	1502	10	60	↓	本船右回頭中断
26:00	3442	1676	11	60	↓	本船左回頭
:06	3435	2000	14	60	↓	2000m

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 33

y m d
2014/ 10 / 30

Page
2 / 3

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
06:09	3435	2190	15	60	↓	本船左回頭終了
14	3434	2500	17	60	↓	
23	3434	3000	22	60	↓	
27	3433	3289	24	60	↓	減速
28	3434	3310	27	0		一旦停止 → 3分
32	3433	3310	26	15 ₂₀	↓	繰出し 30m
34	3434	3339	28	20		一旦停止 → 3分
38	3434	3329	27	20	↓	繰出し 30m
40	3432	3370	28	20		一旦停止 → 3分
43	3435	3370	28	20	↓	繰り出し
44	3435	3376	28	20	↓	トラッキング停止
6:46:09 46	3435	3412	^{min} 14 18	20	↓	着底
46	3433	3415	18			一旦停止
48	3433	3415	18	20	↑	巻き上げ
48	3432	3412	30	20	↑	TP測位再開
6:49:18 49	3433	3402	^{max} 34	20	↑	離底確認
57	3431	3000	29	60	↑	3000m
7:05	3434	2500	26	60	↑	2500m
15	3434	1945	22	60	↑	2000m
16	3438	1891	21	60	↑	本船左回頭
21	3431	1543	19	60	↑	本船左回頭終了
22	3430	1500	19	60	↑	1500m
30	3430	1036	15	60	↑	本船右回頭
31	3433	1000	15	60	↑	1000m
37	3434	616	11	60	↑	本船右回頭終了
40	3432	500	10	60	↑	500m
41	3434	418	9	60	↑	トラッキング停止
47	3423	100	47	60	↑	一旦停止 - A7L-4E+

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 33

y m d
2014/ 10/ 30

Page
3 / 3

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 ()	線速 ()	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
7:47	3421	100	7	24	↑	巻き上げ
49	3418 ³	47	6	24	↑	TP 水切
49	3418	45	6			一旦停止
51 49	3414	45	6			TP 取り外し
49		45	6			TP off
51	3413	45		20	↑	巻き上げ
52	3417	35	6	20	↑	TP off
54	3410	0	5	20	↑	線長セリ
55	3412 ⁰⁹	-	5	20	↑	天秤 水切
55	3412	-	5			一旦停止
56	3414	-	4		↑	巻き上げ
56	3414	-	4			一旦停止
58	3415	-	4		↑	PL 水切
58	3418		4		↑	PL on deck
8:01	3420	-	-	-		天秤 取り外し
01	3420	-	-	-		天秤の振替
03	3420	-	-	-	↑	CSPC 水切
06	3420	-	-	-	↑	天秤の振替 (424へ)
07	3420	-	-	-		CSPC on deck

※1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014/10/30~31 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 34
 調査海域 紀伊水道沖 DONET 2E 海域 英名: Off Iii-suido DONET 2E Area
 採取地点 2C-10a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 :g(重錘のみ) アウト方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 7.6 m ~~※3mm径ワイヤー~~ パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 3.2 m (3.4 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トラスポンダー (バネス, XT-600)
 天候 晴 有義波高 2 m (表示計 / 目視)
 真風向 48 deg 真風速 6.5 m/s
 流向 82 deg 流速 2.2 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>21:55</u>	<u>33 - 07.7581N</u>	<u>135 - 30.4743E</u>	<u>1772</u> m
着底	TP	<u>33 - 07.5160N</u>	<u>135 - 31.4878E</u>	(TP深度) <u>1605</u> m
	23:12:17 船	<u>33 - 07.5014N</u>	<u>135 - 31.4062E</u>	<u>1725</u> m
離底確認	TP	<u>33 - 07.5160N</u>	<u>135 - 31.4878E</u>	(TP深度) <u>1605</u> m
	23:15:07 船	<u>33 - 07.5096N</u>	<u>135 - 31.412E</u>	<u>1725</u> m
線長0m	<u>23:51</u>	<u>33 - 07.3803N</u>	<u>135 - 32.1471E</u>	<u>1733</u> m

*WGS84

予定点: 2C-10a 緯度 33-07.500N 経度 135-31.500E
 SBPパターン: —

コメント: (1.1.6) 貫入長が基準を清たして10mのため、17-ミンク管は設置せずそのまま吊り上げ。

着底時、離底確認時のトラスポンダーは、着底直前の線出再開時のデータを使用。(トラスポンダー待たすのため)

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 24

y m d
2014/10/30 31

Page
1 / 2

記録者 12/12

10/30

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
21:41	1734	-	-	-	-	天秤取付
45	1791	-	-	-	-	作業開始
48	1784	-	3	-	-	T=30=振替(ウインチ)
50	1781	-	3	-	-	注水
51	1780	-	3	-	-	PL着水
52	1778	-	3	-	-	PL取付
53	1775	-	3	-	-	安全栓脱
53	1778	-	3	-	-	TP ON
53	1778	-	4	10	↓	繰出
54	1775	-	3	20	↓	金重着水
55	1772	0	2	-	-	一旦停止, 栓閉
55	1775	0	2	15	↓	繰出
57	1767	46	2	-	-	一旦停止
59	1767	46	2	-	-	TP取付
22:00	1763	46	2	20	↓	繰出
00	1763	50	2	20	↓	TP着水
:32	1758 1758	100	2	30	↓	TP底着確認
:13	1740	500	4	40	↓	
:13	1740	502	4	40	↓	増速 60
:19	1729	838	6	60	↓	本船右回頭, 約90°回す
:22	1726	1000	7	60	↓	1000m
:24	1724	1160	8	60	↓	本船右回頭,
:27	1720	1318	9	60	↓	本船右回頭終了
:30	1721	1500	10	60	↓	
:32	1720	1600	12	20	↓	減速
:33	1724	1620	13	20	↓	一旦停止 → 3分
:37	1724	1620	14	0	-	TP接近まで保持
:50	1724	1620	14	0	-	定時記録

※11 ⇒ 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 34

y m d Page
2014/10/30 21 2

記録者 松山 山田

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
10/30 22:37	1724	1620	14	0	—	TP接近まで保持
22:56	1727	1620	14	0	—	定時記録 → 3分保持
23:00	1728	1620	14	—	—	定時記録 → 3分
23:04	1726	1620	14	20	↓	繰り出し (1670mまで)
23:06	1727	1670	13	20	止	一旦停止 → 3分保持
23:10	1724	1670	14	20	↓	繰り出し
23:11	1727	1675	13	20	↓	一旦停止 トラッキング停止
23:12	1725	1699	4 ^{min}	20	↓	繰り出し 着底 + 3m繰出
23:14	1727	1702	4	20	止	一旦停止 + 2m繰出
23:14	1724	1705	5	20	止↑	繰り出し 巻上
23:14	1724	1706	16	20	↑	TP測位開始
23:15:01	1725	1694	22 ^{max}	20	↑	離底確認
28	1727	1000	12	60	↑	
37	1433	500	7	60	↑	
47	1725	50	4	20	↑	TP水面
47	1727	45	4	—	—	一旦停止
49	1728	45	4	—	—	TP取外
49	1728	45	4	20	↑	巻上
49	1732	35	4	20	↑	TP OFF
51	1733	0	4	20	↑	線長 0m
52	1736	—	4	20	↑	天秤水面
54	1739	—	3	—	—	PL 水切
55	1740	—	2	—	—	PL on Deck
56	1741	—	0	—	—	テニヨニ振替 (分他ニテハ)
57	1739	—	—	—	—	天秤取外
59	1740	—	—	—	—	錘水切
10/31 0:04	1739	—	—	—	—	CSPC on Deck.

※ 1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 10 / 31 2014 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 35
 調査海域 紀伊水道沖 DONET 海域 英名: off Kii Suido DONET 2 Area
 採取地点 2D-14a

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)

コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式

パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本

パイロットコアラーの種類 インクアシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg

パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から / 番目

メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 3.2 m (3.4 m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 トランスポンダー (ベントス XT-6001)

天候 雲り 有義波高 2.2 m (表示計 / 目視)

真風向 168 deg 真風速 7 m/s

流向 87.8 deg 流速 2.7 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>1:46</u>	<u>33 - 08.45370N</u>	<u>135 - 49.42480E</u>	<u>2350 m</u>
着底	TP	<u>33 - 08.1341N</u>	<u>135 - 51.4823E</u>	<u>2283 m</u> (TP深度)
	<u>3:41:18 船</u>	<u>33 - 08.1169N</u>	<u>135 - 51.3717E</u>	<u>2406 m</u>
離底確認	TP	<u>33 - 08.1341N</u>	<u>135 - 51.4823E</u>	<u>2283 m</u> (TP深度)
	<u>3:43:42 船</u>	<u>33 - 08.1168N</u>	<u>135 - 51.3518E</u>	<u>2402 m</u>
線長0m	<u>3:43:</u>	<u>33 - 08.1224N</u>	<u>135 - 51.3749E</u>	<u>2399 m</u> *WGS84

予定点: 2D-14a 緯度 33-08.132N 経度 135-51.483E

SBPパターン: ---

コメント: 着底時、離底時のトランスポンダーは、着底直前のウインチワイヤー
繰出再開時のデータを記入。

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CSPC 35

y m d

2014/ 10/ 31

Page

1 / 3

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
1:36	2872	—	—	—	—	天秤 取り付
1:37	2977	—	—	—	—	作業開始
1:40	2355	—	3	—	—	テンション 調整 (観測ウインチ)
1:41	2355	—	3	—	—	注水
1:42	2359	—	3	—	↓	PL着水
44	2360	—	—	—	—	安全E ₀ 脱
44	2365	—	—	—	↓	巻出
44	2366	—	1	20	↓	TP ON
45	2369	—	1	20	↓	錘着水
46	2350	0	2	—	—	一旦停止
46	2350	0	2	25	—	セロ調
46	2473	0	2	25	↓	巻繰出し
48	2388	46	2	—	—	一旦停止
50	2400	46	2	—	—	TP取り付
51	2402	46	2	25	↓	繰出し
51	2407	53	2	25	↓	TP着水
53	2440	80	2	25	—	一旦停止、観測ウインチ
53	2415	80	2	25	↓	繰出し
53	2418	113	2	30	↓	TP応答確認
57	2447	204	2	30	↓	増速開始
2:03	2462	500	5	60	↓	500m
11	2412	1000	7	60	↓	1000m
19	2407	1500	10	60	↓	1500m
22	2404	1690	11	50	↓	減速
22	2403	1748	12	50	↓	本船右回頭
28	2401	2000	13	50	↓	2000m
31	2398	2100	15	50	—	一旦停止、 <small>水深計の誤差</small>
37	2397	2100	17	0	—	2100m 定時記録

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 35

y m d
2014/10/31

Page
2 / 3

記録者 LIO

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
2:41	2403	2100	17	—	—	定時計録
:46	2402	2100	17	—	—	定時計録
:52	2395	2100	18	—	—	定時計録
:55	2397	2100	18	—	—	定時計録
3:00	2403	2100	18	—	—	定時計録
:05	2399	2100	18	—	—	定時計録
:10	2403	2100	19	—	—	定時計録
:14	2399	2100	18	60	↓	繰出し 2300mまで
:17	2393	2280	18	40	↓	減速開始
:18	2394	2300	18	20	↓	一旦停止 → 3分
:22	2395	2300	19	0	—	本船南に30m移動
:25	2397	2300	20	—	—	定時計録
:30	2401	2300	20	—	—	定時計録
:31	2399	2300	20	—	—	本船移動完了
:34	2401	2300	40	—	*↓	繰出し
:36	2397	2350	20	20	↓	一旦停止 → 3分
:39	2403	2350	19	20	↓	繰出し
:40	2401	2359	19	20	↓	トラッキング停止
3:41:14	2406	2397	min 7	20	↓	着底
:41	2407	2384	9	—	—	一旦底止
:42	2400	2384	9	—	—	切離し中
:42	2401	2384	9	—	—	切離し確認
:42	2401	2384	9	20	↑	巻上げ開始
3:43:42	2401	2375	20	20	↑	TP底岩確認
3:43:43	2399	2371	max 28	20	↑	離底確認
:50	2402	2000	19	60	↑	2000m
:59	2529	1500	16	60	↑	1500m
4:07	2398	1000	13	60	↑	1000m

※11 = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CSPC 35

y m d

2014/10/31

Page

313

記録者 山田

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
4:16	—	500	8	60	↑	500m
:23	2387	100	5	—	—	一旦停止 → APモード
:23	2387	100	5	20	↑	巻上
26	2392	48	8	20	↑	TP 水切
26	2384	45	4	—	—	一旦停止
27	2390	45	4	—	—	TP 取外し
28	2388	45	4	20	↑	巻上, TP OFF
30	2393	0	4	20	↑	一旦停止 , 線長セロ
31	2392	—	4	20	↑	天秤水切
31	2392	—	3	—	←	一旦停止
33	2383	—	3	—	↑	PL 水切
34	2381	—	3	—	↓	PL on deck
36	2371	—	—	—	—	テンション振替(
36	2372	—	—	—	—	天秤取外し
38	2361	—	—	—	↑	CSPC 水切
44	2346	—	—	—	↑	テンション振替(ウインチ)
44	2346	—	—	—	↓	CSPC on deck

※1t = 9.8kN

船名 「かいれい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014/10/31 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 36
 調査海域 糸伊水道沖 DONET 2E 海域 英名: 0-fu-kii suido DONET 2E Area
 採取地点 2D-15a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ユイグ/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 3.2 m (3.4m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー (1115 X T6001)
 天候 曇 有義波高 4 m (表示計 / 目視)
 真風向 100 deg 真風速 6.5 m/s
 流向 258 / deg 流速 2.5 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>6:29</u>	<u>33 - 08.5785N</u>	<u>135 - 56.1348E</u>	<u>2187 m</u>
着底	TP	_____	_____	(TP深度) _____ m
	船	_____	_____	_____ m
離底確認	TP	_____	_____	(TP深度) _____ m
	船	_____	_____	_____ m
線長0m	<u>8:00</u>	<u>33 - 09.4440N</u>	<u>135 - 58.8815E</u>	<u>2524 m</u>

予定点: 2D-15a 緯度 33-08.500N 経度 135-57.500E
 SBPパターン: —

コメント: 操船台不能のため、~~1115~~ CSPCは着底して予定点より揚り。

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 36

y m d

2014/10/31

Page

1/2

記録者 山口

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
6:15	2146	-	-	-	-	天秤取付
19	2147	-	-	-	-	作業開始
23	2174	-	3	-	-	テンション振替
24	2178	-	3	-	-	注水
25	2178	-	3	-	-	PL着水
26	2182	-	3	-	-	PL取付
27	2178	-	4	-	-	安全ヒ脱
27	2184	-	4	*20	↓	TP ON, 繰出 ↓
28	2188	-	1	*20	↓	金直水
29	2187	0	1	-	-	一旦停止, セロ調
29	2187	0	2	20	↓	繰出
32	2205	46	2	-	-	一旦停止
33	2200	46	2	-	-	TP取付
34	2199	46	2	20	↓	繰出
34	2198	50	2	25	↓	TP着水
35	2199	80	3	-	-	一旦停止,
36	2200	80	3	20	↓	繰出
49	2193	500	5	30	↓	
59	2209	1000	8	60	↓	
7:00	2210	1070	10	-	-	一旦停止, (船の位置調整)
01	2215	1070	10	50	↑	巻上 (700m 止)
05	2214	861	9	-	-	一旦停止
12	2200	861	9	10	↓	繰出
15	2197	945	9	-	-	一旦停止
24	2176	945	10	*40	↑	巻上
33	2127	500	6	40	↑	500m
33	2127	500	6	-	-	一旦停止
35 (invalid)	500	500	7	30	↑	巻上

※1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 木山
 日付 (UTC) 2014/11/1 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 37
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2D 海域 英名: off Kii suido DONET2D Area
 採取地点 2D-15a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 フリーインク / アシュラ / ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 7.6 ~~7.4~~ m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 ~~9.6~~ m フリーフォール m (3.5 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トラホ° トランスホンダ (イリス XT-6001)
 天候 晴 有義波高 2 m (表示計 / 目視)
 真風向 263 deg 真風速 4.5 m/s
 流向 80.5 deg 流速 2.4 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>21:53</u>	<u>33 - 08,3298N</u>	<u>135 - 56.5787E</u>	<u>2236 m</u>
着底		TP <u>33 - 08,5015 N</u>	<u>135 - 57.5206E</u>	<u>2103 m</u> (TP深度)
	<u>22:58:27 船</u>	<u>33 - 08,4742N</u>	<u>135 - 57.4070E</u>	<u>2236 m</u>
離底確認		TP <u>33 - 08,5015 N</u>	<u>135 - 57.5206E</u>	<u>2103 m</u> (TP深度)
	<u>23:01:01 船</u>	<u>33 - 08.4787N</u>	<u>135 - 57.4172E</u>	<u>2238m</u>
線長0m	<u>23:44</u>	<u>33 - 08.6161N</u>	<u>135 - 57.8355E</u>	<u>2242m</u> *WGS84

予定点: 2D-15a 緯度 33-08.500 N 経度 135-57.500 E 2,236 m

SBPパターン: —

コメント: (1,3,2) 着底時、ケーシング管の角度が8度以上だった為、
 切り離さずそのまま揚り又。

着底時、離底時のトラホンデータは、着底直前のウインチワイヤー
 線出再開時のデータを記入。(トラッキング停止していたため)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 37

y m d

2014/11/1

Page

1/2

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (1/1)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
21:38	2265	—	—	—	—	錘移動力
44	2259	—	—	—	—	天秤取付け
44	2259	—	—	—	—	作業開始
46	2254	—	—	15	↑	巻上げ
47	2251	—	—	15	—	一旦停止
48	2249	—	—	—	—	フック振替
49	2247	—	2	—	—	PL着水
50	2246	—	2	—	—	PLワイヤ取付け
51	2242	—	2	—	—	安全ヒール脱
52	2243	—	2	—	—	TP ON
52	2241	—	0	20	↓	錘着水
53	2236	0	1	—	—	一旦停止、セロ調
54	2237	0	1	20	↓	繰出
55	2232	46	1	20	—	46m 一旦停止
57	2227	46	2	—	—	TP取付け
58	2227	46	2	20	↓	繰出
59	2226	59	1	20	↓	TP着水
22:00	2228	92	1	30	↓	TP底確認
22:06	2224	248	3	30	↓	定時観測
12	2225	500	4	40	↓	500m
13	2224	536	4	60	↓	増速 60
21	2239	1000	8	60	↓	1000m
29	2237	1500	10	60	↓	1500m
37	2234	2000	14	60	↓	2000m
40	2236	2120	16	—	—	2100m 一旦停止
44	2237	2120	17	20	↓	繰出 2170m まで
46	2235	2170	17	—	—	一旦停止
55	2235	2170	17	20	↓	繰出

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CS PC 37

y m d
2014/11/1

Page
2 / 2

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (1/1)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
22:56	2238	2183	17	20	↓	着底 トラッキング停止
22:58	2236	2224	^{min} 7	20	↓	一旦 着底
58	2239	2229	7	→	—	一旦停止
23:00	2237	2226 ⁹	10	←	↑	巻上
23:00	2239	2226	10	20	↑	TP 測位開始
23:01:01	2238	2216	^{max} 28	20	↑	離底確認
05	2238	2000	19	60	↑	2000m
14	2241	1500	16	60	↑	1500m
22	2235	1000	12	60	↑	1000m
30	2242	500	7	60	↑	500m
38	2241 2241	100	5	20	—	一旦停止 . AF E-1
38	2276	100	4	20	↑	巻上り
38	2247	92	4	20	↑	トラッキング停止
40	2242	50	4	20	↑	TP 水切
40	2243	46	4	—	—	一旦停止
41	2242	46	4	—	—	TP 取り外し
42	2242	46	4	20	↑	巻止せ
42	2242	40	4	20	↑	TP OFF
44	2242	0	4	20	↑	線長ゼロ
45	2243 2243	—	4	20	↑	天秤 水切
46	2244 2244	—	3	—	—	PL ワイヤ 振替
47	2242	—	3	—	—	PL 水切
48	2245	—	2	—	—	PL on deck
49	2245	—	—	—	—	天秤 取り外し
50	2247	—	—	—	↑	テンション振替 (係船機へ)
52	2252	—	—	—	↑	水切
55	2270	—	—	—	↑	テンション振替 (ウインチへ)
57	2275	—	—	—	—	CSPC on deck

一旦停止
45.
2243

※1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 2 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 38
 調査海域 ~~2D-18a~~ 紀伊水道沖 DONET 2D 海域 英名: OFF-kii suido DONET 2D Area
 採取地点 ~~2D-18a~~ 17a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー φ 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から / 番目 1
 メインワイヤー φ 9.4 m フリーフォール m (3.5 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トランスポーター (ベントス XT-6001)
 天候 曇 有義波高 2 m (表示計目視)
 真風向 229 deg 真風速 6.8 m/s
 流向 80 deg 流速 2.3 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	1:47	33 - 05.3348N	135 - 42.1046E	2680 m
着底	TP	33 - 05.4977N	135 - 42.8606E	(TP深度) 2574 m
	3:11:53 船	33 - 05.4871N	135 - 42.7801E	2697 m
離底確認	TP	33 - 05.4977N	135 - 42.8606E	(TP深度) 2574 m
	3:14:58 船	33 - 05.4977N	135 - 42.8024E	2702 m
線長0m	4:06	33 - 05.4307N	135 - 43.3102E	2701 m

*WGS84

予定点: 2D-17a 緯度 33-05.500N 経度 135-42.850E
 SBPパターン: —

コメント: (1.3.1) 着底時、7-37"管の傾斜が1"以上以上だったため、7-37"管を切り離しそのまま揚収。

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
C&PC 3A

y m d
2014/11/2

Page
1/2

記録者 山口 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
1:37	2675	-	-	-	-	天秤取付
37	2674	-	-	-	-	作業開始
41	2681	-	3	-	-	フック=振替 (ウ=4人)
42	2678	-	3	-	-	注水
43	2676	-	3	-	-	PL着水
44	2677	-	3	-	-	PL取付
45	2678	-	3	-	-	安全フック脱
45	2677	-	3	-	-	繰出
46	2677	-	1	-	-	鍾着水
47	2680	0	1	20	↓	TP ON, 繰出, せこ潤
49	2683	46	2	-	-	一旦停止
51	2688	46	2	-	-	TP 取付
52	2684	46	2	20	↓	繰出
52	2687	50	2	20	↓	TP 着水
55	2691	115	2	30	↓	トラップ 底層確認
2:04	2697	500	5	60	↓	
12	2700	1000	7	60	↓	
20	2708	1500	11	60	↓	
29	2698	2000	15	60	↓	
37	2703	2500	18	60	↓	
39	2800	2590	20	-	-	一旦停止
45	2701	2590	21	-	-	定時計録
55	2726	2590	21	20	↓	繰出
57	2698	2640	20	20	-	一旦停止 → 3分
58	2699	2640	22	-	-	本船 20m 前進
3:00	2697	2640	22	-	-	20m 前進 終了
07	2697	2640	22	-	-	定時計録
10	2699	2640	22	20	↓	繰出

※1t = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 38

y m d

2014/11/2

Page

2 / 2

記録者 杉山 山口

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
3:10	2699	2641	21	20	↓	TP トロウ キック 停止
3:11=53	2697	2676	^{min} 8	20	↓	着底
:12	2699	2681	12	—	—	一旦停止
:14	2700	2679	13	20	↑	巻上
:14	2705	2679	13	20	↑	TP 測位再開
3:14=58	2702	2702	^{max} 29	20	↑	離値確認
18	2703	2500	24	60	↑	2500m
27	2698	2000	19	60	↑	2000m
35	2697	1500	17	60	↑	1500m
44	2702	995	13	60	↑	1000m
54	2703	400	9	60	↑	
4:02	2702	46	5	20	↑	TP 水切り, ウインチ停止
03	2702	46	4	—	—	TP 取外
04	2702	46	4	20	↑	巻上
04	2700	32	4	20	↑	TP OFF
06	2701	0	4	20	↑	線長 0m
07	2703	—	4	20	↑	天秤水通, ウインチ停止
09	2704	—	4	—	—	PL 水切り
10	2707	—	3	—	—	PL on Deck
14	2709	—	—	—	—	錘 水切り
18	2717	—	—	—	—	CSPC on Deck

※ It = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 3 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 39
 調査海域 紀伊水道 DONET 2G 海域 英名: off Kii Suido DONET 2G Area
 採取地点 2G-26b

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)

コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式

パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本

パイロットコアラーの種類 インナーアシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg

パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目

メインワイヤー 9.4 m フリーフォール m (m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 トランスポンダー (XT-6001)

天候 晴 有義波高 2 m (表示計 / 目視)

真風向 315 deg 真風速 8.8 m/s

流向 47.9 deg 流速 14 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>00:21</u>	<u>32 - 45.2198N</u>	<u>134 - 30.5842E</u>	<u>1767m</u>
着底		TP <u>32 - 45.6791N</u>	<u>134 - 30.9895E</u>	(TP深度) <u>1706 m</u>
	<u>1:40:36</u> 船	<u>32 - 45.6425N</u>	<u>134 - 30.9364E</u>	<u>1849 m</u>
離底確認		TP <u>32 - 45.6791N</u>	<u>134 - 30.9895E</u>	(TP深度) <u>m</u>
	<u>1:43:01</u> 船	<u>32 - 45.6390N</u>	<u>134 - 30.9393E</u>	<u>1842m</u>
線長0m	<u>2:20</u>	<u>32 - 46.0944N</u>	<u>134 - 31.2998E</u>	<u>1758 m</u>

*WGS84

予定点: 2G-26b 緯度 32-45.670'N 経度 134-31.000'E

SBPパターン: —

コメント: (1.1.1) ケーブル管の傾斜, 貫入長共規定範囲以内の為, 設置を行った。
 着底時, 離底時のトランスポンダーは, 着底直前のウインチ代 繰出し
 再開時のデータを記入。(トランキング停止の為)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 39

y m d

2014/11/13

Page

1/1

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
00:16	1749	—	—	—	—	天杆取り付け
17	1749	—	—	—	—	作業開始
21	1749 1724	—	1	—	—	テンション振り替(ウインチ)
22	1752	—	1	—	↑	PL吊上げ(係船機)
23	1755	—	2	—	↓	PL着水・注水
24	1756	—	2	—	—	PLワイヤ-取付け
26	1764	—	2	—	—	安全コン脱
26	1764	—	2	20	↓	繰出し
26	1764	—	2	20	↓	着鐘着水、TP ON
27	1767	0	0	—	—	一旦停止、ゼロ調
28	1766	0	0	20	↓	繰出し
29	1804	46	1	—	↓	一旦停止
31	1815	46	2	—	—	繰 TP 取付け
31	1817	46	2	20	↓	繰出し
31	1815	52	1	25	↓	TP 着水
33	1812	95	1	30	↓	TP 応答確認
43	1793	428	3	60	↓	増速 60
44	1797	500	4	60	↓	500m
52	1852	1000	7	60	↓	1000m
1:01	1840	1500	10	60	↓	1500m
1:03	1831	1650	10	50	↓	減速
1:04	70	1680	13	—	—	一旦停止 → 3分
:09	1824	1680	14	—	—	定時記録
15	1816	1680	14	—	—	定時記録
20	1834	1680	14	—	—	定時記録
20	1832	1680	14	—	—	本船 10m 前進
23	1829	1680	14	—	—	本船 10m 前進終了 → 3分
28	1837	1680	14	40	↓	繰出し

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 39

y. m d
2014/11/3

Page
21

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
01:31	2088	1770	14	—	—	一旦停止 → 3分
38	1826	1770	14	40	↓	繰出し
39	1831	1772	14	40	↓	トラッキング停止
1:40:36	1849	1834	^{min} 4	—	—	着底
1:40	1834	1839	4	—	—	一旦停止
41	1831	1839	5	—	—	切り離し中
:42	1841	1839	5	—	—	切り離し確認
42	1844	1839	5	20	↑	巻き上
42	1844	1837	7	20	↑	トラッキング再開
1:43:30	1842	1829	^{max} 21	20	↑	離底確認
45	1838	1750	17	60	↑	増速
49	1840	1500	15	60	↑	1500m
58	1845	1000	12	60	↑	1000m
2:06	1792	500	7	60	↑	500m
14	1758	100	43	—	—	100m-一旦停止, AF E-1
14	1758	100	3	25	↑	巻き上げ
16	1764	59	3	25	↑	TP 水切り トラッキング停止
16	1763	50	3	21	↑	TP 水切り
16	1763	47	3	—	—	一旦停止
18:24	1761	47	3	—	—	TP 取外し
18	1762	47	3	25	↑	巻き上げ
18	1763	38	3	25	↑	TP OFF
20	1758	0	2	25	↑	線長 0
21	1761	—	2	25	↑	天秤 水切り
21	1764	—	2	—	—	一旦停止
22	1765	—	1	—	—	PL 洋子振替 (係船機へ)
22	1772	—	1	—	↑	PL 水切り
22	1769	—	1	—	↓	PL on deck

※11 = 9.8KN

船名 「かいいい」 オペレーター 山ノ口
 航海名 KR14-E05 記録者 木村山
 日付 (UTC) 2014/11/3 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 80
 調査海域 紀伊水道 DONET 2G 海域 英名: Off kii suido DONET 2G Area
 採取地点 2G-27a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 :g(重錘のみ) アウト方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 コーン/アシュラ/ナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール m (m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 トランスポンダー (XT-6001)
 天候 晴 有義波高 3 m (表示計/目視)
 真風向 288 deg 真風速 6.2 m/s
 流向 44 deg 流速 1.1 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>4:14</u>	<u>32 - 42.2124N</u>	<u>134 - 36.1222E</u>	<u>2523 m</u>
着底	TP	<u>32 - 42.5031N</u>	<u>134 - 35.9865E</u>	(TP深度) <u>2383 m</u>
	5:13:33 船	<u>32 - 42.4912N</u>	<u>134 - 35.9334E</u>	<u>2491 m</u>
離底確認	TP	<u>32 - 42.5031N</u>	<u>134 - 35.9865E</u>	(TP深度) <u>2383 m</u>
	5:16:17 船	<u>32 - 42.4945N</u>	<u>134 - 35.9401E</u>	<u>2492 m</u>
線長0m	<u>6:03</u>	<u>32 - 42.8909N</u>	<u>134 - 35.8821E</u>	<u>2447 m</u>

*WGS84

予定点: 2G-27a 緯度 32-42.500N 経度 134-35.980E

SBPパターン: —

コメント: (1,3,5) 着底時、ケーシング管が8度以上傾斜し、貫入長が基準を満たしていないため、切り離し作業の要あり。

着底時、離底確認時のトランスポンダーは、着底直前の繰出再開時のデータを入力。(トランスポンダーが停止していたため)

Cruise Name

KR14E05

Core Name

CS PC 40

y m d

2014 / 11 / 3

Page

1 / 2

記録者 山口, 利山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
4:02	2556	-	-	-	-	天秤取付
05	2550	-	-	-	-	作業開始
09	2539	-	3	-	-	テニヨニ振替 (ウイニ4人)
10	2542	-	3	-	-	注水
11	2538	-	3	-	-	PL着水
12	2523	-	3	-	-	PL取付, 安全ヒ脱
13	2526	-	3	20	↓	繰出, TPON
14	2527	-	1	20	↓	繰出着水
14	2523	0	1	-	-	一旦停止, セロ調
15	2519	0	1	20	↓	繰出
17	2519	46	2	-	-	一旦停止
18	2518	46	2	-	-	TP取付
19	2519	46	2	20	↓	繰出
19	2514	50	2	25	↓	TP 着水
32	2498	500	4	60	↓	
41	2488	600	7	60	↓	
49	2499	1500	11	60	↓	
57	2503	2000	15	60	↓	
05:04	2497	2375	17	40	↓	減速
05	2499	2400	18	-	-	一旦停止 → 3分
07	2497	2400	18	40	↓	繰出し
09	2489 2450	2450	19	-	-	一旦停止 → 3分
13	2493	2450	19	40	↓	繰出し
5:13:33	2491	2465	7	40	↓	着底
13	2491	2470	8	40	↓	TPトラッキング停止
13	2489	2470	8	-	-	一旦停止
15	2497	2470	9	20	↑	巻上げ
15	2492	2459	21	20	↑	TP 測位再開

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CS PC 40

y m d
2014 / 11 / 3

Page
2 / 2

記録者 杉山 山田

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
5:16:17	2492	2452	^{max} 25	20	↑	離底確認
24	2492	2000	20	60	↑	
33	2486	1500	16	60	↑	
41	2491	1000	13	60	↑	
50	2476	500	8	60	↑	
57	2464	100	4	-	-	一旦停止、AFEK切替
57	2460	100	4	20	↑	巻上
59	2454	50	4	20	↑	TP水切
6:00	2455	45	4	-	-	一旦停止
01	2452	45	4	-	-	TP取外
01	2452	45	4	20	↑	巻上
01	2452	40	4	25	↑	TP OFF
03	2447	0	4	25	↑	線長0m
04	2446	-	4	20	↑	天秤水切
04	2444	-	4	-	-	一旦停止
07	2439	-	3	-	-	PL水切
07	2439	-	3	-	-	PL on Deck
08	2436	-	-	-	-	テント=振替(係船7人)
09	2434	-	-	-	-	天秤取外
12	2433	-	-	-	-	錘水切
16	2428	-	-	-	-	CSPC on Deck

*1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山ノ口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 3 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 41
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2G 海域 英名: off Kii Suido DONET2G Area
 採取地点 2G - 27a

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 インナーアシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 7.6 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 2 m (2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー (XT-6001)

天候 日青 有義波高 2 m (表示計 / 目視)
 真風向 308 deg 真風速 2.5 m/s
 流向 46.9 deg 流速 1.4 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>7:45</u>	<u>32 - 42.2321N</u>	<u>134 - 36.1345E</u>	<u>2521</u> 2512 m
着底		TP <u>32 - 42.5043N</u>	<u>134 - 35.9729E</u>	(TP深度) <u>2373 m</u>
	<u>9:4:16 船</u>	<u>32 - 42.4660 N</u>	<u>134 - 35.9059 E</u>	<u>2504 m</u>
離底確認		TP <u>32 - 42.5043 N</u>	<u>134 - 35.9729 E</u>	(TP深度) <u>2373 m</u>
	<u>9:7:30 船</u>	<u>32 - 42.4709 N</u>	<u>134 - 35.9147 E</u>	<u>2492 m</u>
線長0m	<u>9:54</u>	<u>32 - 42.5830 N</u>	<u>134 - 35.9860 E</u>	<u>2476 m</u>

予定点: 2G - 27a 緯度 32 - ~~42~~ 500N 経度 134 - 35,980E
 SBPパターン: —

コメント: (1.3.4) 着底時、ケーシング管の角度が8度以上たつた為、切離さずそのまま揚収。

着底時、離底時のトランスポンダーは、着底直前のウインチワイヤー繰出再開時のデータを記入。(トラッキングを停止していたため)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 41

y m d

2014/11/3

Page

1/2

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
07:36	2546	—	—	—	—	天鈎取付け
07:36	2545	—	—	—	—	作業開始
37	2541	—	—	14	↑	テンション振替(ウインチへ)
40	2531	—	7.2	—	—	注水
41	2525	—	3	—	—	PL着水
42	2529	—	3	—	—	PLワイヤ-取付け
43	2525	—	3	—	—	安全コン脱
43	2528	—	3	20#	↓	TP ON, 繰出し
44	2517	—	—	20#	↓	金重着水
45	2521	0	1	—	—	一旦停止 セロ調
45	—	0	1	20	↓	繰出し *TTRレール
47	2518	46	1	—	—	一旦停止
48	2518	46	2	—	—	TP取付け
49	2518	46	2	20	↓	TP着水 繰出し
50	2511	52	2	20	↓	TP着水
51	2511	85	2	20	↓	TP応答確認
8:1	2499	420	3	50	↓	増速
:03	2499	500	4	60	↓	500m
11	2503	1000	7	60	↓	1000m
19	2498	1500	11	60	↓	1500m
27	2499	2000	15	60	↓	2000m
33	2500	2340	17	50	↓	減速
34	2497	2380	18	—	—	一旦停止
41	2489	2380	18	40	↓	繰出し
43	2488	2440	19	—	—	一旦停止 → 10分
48	2492	2440	20	—	—	定時記録
52	2495	2440	20	—	—	本船 50m 前進中
54	2498	2440	20	—	—	本船 50m 前進終了

*1t = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 41

y m d

2014/11/13

Page

2/2

記録者 松山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/繰上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
9:03	2500	2440	18	30	↓	繰出し
3	2560	2446	18	30	↓	トランク停止
9:04: 45	2504	2467	min 6	40	↓	着底
4	2504	2473	9	-	-	一旦停止
6	2500	2473	10	20	↑	巻き上げ
6	2494	2469	10	20	↑	TP測位再開
9:07:30	2492	2454	max 28	20	↑	離底確認
8	2501	2424	24	60	↑	増速
15	2497	2000	19	60	↑	2000m
23	2497	1500	16	60	↑	1500m
32	2497	1000	12	60	↑	1000m
40	2496	500	9	60	↑	500m
47	2489	100	6	-	-	一旦停止、AFE-ト
47	2484	100	5	-	-	TP測位停止
48	2489	100	5	20	↑	巻き上げ
50	2482	50	5	20	↑	TP水切
50	2482	46	5	-	-	一旦停止
51	2482	46	5	-	-	TP取外し
52	2481	46	4	20	↑	巻き上
52	2480	44	4	20	↑	TP OFF
54	2476	0	4	20	↑	線長0
55	2475	-	4	20	↑	天秤水切
55	2474	-	4	-	-	一旦停止
57	2473	-	3	-	-	PL水切
58	2471	-	3	-	-	PL on deck
59	2471	-	3	-	-	テントの振替(係船機)
10:00	2469	-	-	-	-	天秤取外し
06	2462	-	-	-	-	CSPC on deck

錘水切
10:00
2464m

※1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014/1/13~14 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 42 経伊水通沖 DONET2F
 調査海域 2F-22a 海域 英名: Off-kii suido DONET2F Area
 採取地点 2F-22a

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)

コアラーの重量 1000 g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式

パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本

パイロットコアラーの種類 ユイングリアシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg

パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 番目

メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.9 m (5.2 m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 トランスポンダー (ニトス XT-6001)

天候 晴 有義波高 3 m (表示計/目視)

真風向 16 deg 真風速 9 m/s

流向 75 deg 流速 1.0 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
1/3 ゼロ調整	23:46	32 - 59.0440N	135 - 12.7566E	2142 m
1/4 着底	TP	32 - 59.2696 ²⁴⁹⁹ N	135 - 13.4886 ⁵⁰⁶⁷ E	(TP深度) 1968 m 1962 1961
	1:05:22 船	32 - 59.2780N	135 - 13.4033E	2109 m
離底確認	TP	32 - 59.2896 ²⁴⁹⁹ N	135 - 13.4886 ⁵⁰⁶⁷ E	(TP深度) 1968 m 1962 1961
	1:07:25 ^{08 38} 船	32 - 59.2750 ²⁷⁵⁰ N	135 - 13.4247 ⁴²⁴⁷ E	2111 m 2112
線長0m	1:49	32 - 59.7564N	135 - 13.8950E	2061 m *WGS84

予定点: 2F-22a 緯度 32-59.280N 経度 135-15.500E

SBPパターン: —

コメント: (1.1.1) 傾斜料、貫入長と共に基準を消して W/F ため、7-5-7 管を改造。
 着底時、離底確認時のトランスポンダーは、トランスポンダー停止直前の直前
 の値を抜粋した。(線出再開時のトランスポンダーが Invalid だったため)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 42

y m d 2014/11/14

Page

1/2

記録者 山口 和山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
23:33	2170	-	-	-	-	天秤取付
36	2170	-	-	-	-	作業開始
40	2153	-	4	-	-	テンジコ交換替(ウインチ)
41	2163	-	3	-	-	注水
42	2152	-	8	-	-	PL着水
43	2139	-	3	-	-	PL取付
44	2139	-	3	-	-	安全帽脱, TP ON
44	2139	-	4	20	↓	繰出
46	2139	0	1	-	-	一旦停止, 巻上
46	2136	0	1	20	↓	繰出
48	2137	46	1	-	-	一旦停止
50	2138	46	2	-	-	TP取付
50	2136	46	2	20	↓	繰出
51	2133	50	2	25	↓	TP着水
53	2133	90	2	30	↓	TP応答確認
00:01	2127	500	3	60	↓	
09	2110	1000	7	60	↓	
17	2103	1500	9	60	↓	
26	2107	1980	16	-	-	一旦停止 → 5分
32	2140	1980	17	-	-	定時記録
37	2108	1980	16	-	-	定時記録
42	2112	1980	16	-	-	定時記録
47	2110	1980	16	-	-	定時記録
53	2113	1980	16	30	↓	繰出
55	2110	2030	16	-	-	一旦停止 → 5分
1:01	2114	2030	17	-	-	定時記録
03	2114	2030	16	40	↓	繰出し
04	2111	2032	15	40	↓	トラクター停止

※11 = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CSPC 42

y m d 3~4
2014 / 11 / ~~15~~

Page

2 / 2

記録者 杉山 山口

11/4

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
1:05:22	2109	2083	min 5	40	↓	着底
5	2109	2088	6	—	—	一旦停止
7	2105	2088	6	—	—	切離確認中
7	2112	2088	6	—	—	切離確認
07	2109	2088	7	20	↑	巻上
08	2108	2081	11	20	↑	TP 測位再開
1:08:38 08	2111	2070	max 25	20	↑	離底確認
08	2108	2060	18	60	↑	増し巻
19	2107	1500	15	60	↑	
28	2089 +993	950	7 "	60	↑	
25	2045	500	7	60	↑	
42	2074	100	3	—	—	一旦停止, AFE-1 切替
43	2075	100	3	20	↑	巻上
45	2071	50	3	20	↑	TP 水切
45	2071	45	3	—	—	一旦停止
46	2067	45	3	—	—	TP 取外
47	2073	45	3	20	↑	巻上, TP OFF
49	2061	0	3	25	↑	線長 0m
50	2057	—	3	25	↑	天秤水面
53	2044	—	B2	—	—	PL 水切
53	2043	—	B2	—	—	PL on Deck
55	2039	—	—	—	—	天秤取外
58	2032	—	—	—	—	錘水切
2:00:2	2017	—	—	—	—	CSPC on Deck

*1t = 9.8kN

船名 「かいいい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 松山
 y m d 2014
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 4 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 43
 調査海域 紀伊水道沖 DoNET2F 海域 英名: off Kii Suido DoNET2F Area

採取地点 2F - 25a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 :g(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ユーイン / アシュラ / ナヤン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.9 m (5.2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 トランスポンダー (XT-6001)
 天候 晴 有義波高 2 m (表示計/目視)
 真風向 355 deg 真風速 6.3 m/s
 流向 70 deg 流速 0.8 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>3:38</u>	<u>32 - 53.1440 N</u>	<u>135 - 08.9687 E</u>	<u>2274</u> m
着底		TP <u>32 - 53.4996 N</u>	<u>135 - 09.2091 E</u>	(TP深度) <u>2122</u> m
	<u>5:09:37</u> 船	<u>32 - 53.5047 N</u>	<u>135 - 09.1392 E</u>	<u>2263</u> m
離底確認		TP <u>32 - 53.4996 N</u>	<u>135 - 09.2091 E</u>	(TP深度) <u>2122</u> m
	<u>5:12:04</u> 船	<u>32 - 53.4991 N</u>	<u>135 - 09.1509 E</u>	<u>2266</u> m
線長0m	<u>5:55</u>	<u>32 - 53.7701 N</u>	<u>135 - 09.5607 E</u>	<u>2274</u> m

*WGS84

予定点: 2F-25a 緯度 32-53.500' N 経度 135-09.200' E
 SBPパターン: —

コメント: (1.3.1) 着底時、ケツグ管が8度以上傾斜していた為、
セリ離れせずそのまま揚収。

着底時、離底時のトランスポンダーは着底前の繰出再開時のデータ記入。(トランスポンダーを停止していたため)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 43

y m d

2014/11/4

Page

1/3

記録者 松山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/m ²)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
3:19	2245	—	—	—	—	天秤 取り付け
29	2275	—	—	—	—	作業開始
30	2273	—	3	—	—	テンション振替(ウインチ)
33	2278	—	3	—	—	注水
34	2278	—	3	—	—	PL 着水
36	2275	—	3	—	—	安全コン脱
37	2275	—	—	20	↓	TP ON 繰出し
37	2275	—	—	20	↓	錘着水
38	2274	0	1	—	—	一旦停止 セロ調
→	—	0	1	20	↓	繰出し 46m ^{※TXTデータなし}
40	2278	46	2	—	—	一旦停止
42	2276	46	2	—	—	TP 取り付け
42	2277	46	2	20	↓	繰出し
43	2277	52	2	20	↓	TP 着水
44	2280	84	2	30	↓	TP応答確認
49	2281	240	2	40	↓	増速
54	2281	500	4	60	↓	500m
4:02	2283	1000	7	60	↓	1000m
10	2266	1500	10	60	↓	1500m
18	2261	2000	15	60	↓	2000m
21	2266	2140	16	—	—	一旦停止 → 5分
26	2263	2140	16	340	↓	繰出し
28	2261	2190	17	—	—	一旦停止 → 5分
35	2262	2190	17	—	—	定時記録
40 44	2259	2190	17	—	—	定時記録
45	2253	2190	17	—	—	定時記録
50	2257	2190	17	—	—	定時記録
54	2257	2190	17	—	—	クランク停止

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CSPC 43

y m d
2014 / 11 / 4

Page
2 / 3

記録者

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
04:54	2259	2190	17	—	—	TP 測位再開
55	2262	2190	17	—	—	定時記録
5:00	2264	2190	17	—	—	本船南西へ20m移動
4	2263	2190	17	—	—	本船南西へ20m移動終了
7	2263	2190	17	40#	#↓	繰出し
	2264	2196	16	40#	#↓	トラック停止
05:09:37	2263	2252	min 5	40	↓	着底
9	2267	2257	8	—	—	一旦停止
11	2266	2257	9	20	↑	巻上
11	2271	2254	9	20	↑	TP 測位再開
05:20:04	2266	2242	max 27	20	↑	離底確認
12	2268	2232	20	60	↑	増速
17	2270	2006	18	60	↑	2000m
25	2271	1500	15	60	↑	1500m
33	2272	1000	12	60	↑	1000m
42	2267	500	8	60	↑	500m
49 57	2258	100	5	—	本-	一旦停止 AFE-T
49	2252	100	4	20	↑	巻上げ
50	2257	95	4	20	↑	トラック停止
52	226 4 ⁵⁷	50	4	20	↑	TP 水切
52	2261	46	4	—	—	一旦停止
53	2262	46	4	—	—	TP 取外し
53	2262	46	4	20	↑	巻上げ
54	2268	36	4	20	↑	TP OFF
55	2274	0	4	20	↑	線長0
56	2279	—	3	20	↑	天秤水切
56	2287	—	3	—	—	一旦停止
58	2295	—	3	—	—	PL 水切

※11 = 9.8kN

船名 「かいほり」 オペレーター 山本
 航海名 KR14-E05 記録者 山本
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 4 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 44
 調査海域 糸伊瀬沖 DONET2G 海域 英名: Off-kii suido DONET 2G Area
 採取地点 2F-25a

コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 kg(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 フリーイング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.8 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.7 m (52m)

ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー (バシス XT-6001)
 天候 晴 有義波高 3 m (表示計/自視)
 真風向 78 deg 真風速 1.3 m/s
 流向 50 deg 流速 1.1 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>7:28</u>	<u>32 - 53.1846N</u>	<u>135 - 09.5392E</u>	<u>2267 m</u>
着底	TP	<u>32 - 53.4987N</u>	<u>135 - 09.2183E</u>	<u>(TP深度) 2125 m</u>
	船	<u>32 - 53.4827N</u>	<u>135 - 09.1283E</u>	<u>2271 m</u>
離底確認	TP	<u>32 - 53.4987N</u>	<u>135 - 09.2183E</u>	<u>(TP深度) 2125 m</u>
	船	<u>32 - 53.4846N</u>	<u>135 - 09.1248E</u>	<u>2266 m</u>
線長0m	<u>9:15</u>	<u>32 - 53.8087N</u>	<u>135 - 09.9449E</u>	<u>2296 m</u>

*WGS84

予定点: 2F-25a 緯度 32-53.500N 経度 135-09.200E

SBPパターン: —

コメント: (1,1,1) 傾斜, 貫入長が 10m に基準を満たして 100, 17-シグナルを
設置した。

着底時, 離底確認時のトランスポンダーは, 着底直前の線長
 再開時のトランスポンダーを修正した。

Cruise Name

KR14-EOS

Core Name

OS PC 84

y m d

2014/11/4

Page

1/2

記録者

山口

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
7:15	2277	-	-	-	-	天秤取付
18	2276	-	-	-	-	左回頭開始
19	2275	-	-	-	-	左回頭終了
19	2275	-	-	-	-	作業開始
22	2271	-	3	-	-	ワイヤー振替 (ウインチ)
24	2267	-	3	-	-	注水
24	2269	-	3	-	-	PL着水
26	2269	-	3	-	-	PL取付
26	2272	-	3	-	-	安全セーフ脱
26	2271	-	3	20	↓	繰出 TP ON
28	2267	0	3	-	-	一旦停止, セーフ脱
28	2268	0	3	10	↓	繰出
30	2268	46	3	-	-	一旦停止
32	2268	46	3	-	-	TP取付
32	2267	46	3	20	↓	繰出
33	2265	50	3	20	↓	TP着水
44	2272	500	4	60	↓	
53	2272	1000	7	60	↓	
8:01	2269	1500	10	60	↓	
09	2268	2000	15	60	↓	
10	2266	2080	15	40	↓	減速
12	2269	2141	17	-	-	一旦停止 → 5分
17	2267	2141	17	40	↓	繰出し
19	2274	2190	18	-	-	一旦停止 → 5分
25	2271	2190	18	-	-	定時記録
28	2267	2190	18	40	↓	繰出し
28	2267	2191	18	40	↓	トラッキング停止
08:30:10	2271	2257	5 ^{min}	40	↓	着底

※1t = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 244

y m d
2014/11/14

Page

212

記録者 山口 裕山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
08:30	2271	2262	8	—	—	一旦停止
31	2271	2262	8	20	↑	巻上
31	2271	2262	8	20	↑	トラッキング再開
8:32=24 32	2266	2246	max 25	20	↑	離底確認
33	2267	2220	21	60	↑	増速
37	2265	2000	18	60	↑	
45	2268	1500	16	60	↑	
53	2246	1000	12	60	↑	
9:02	2272	500	8	60	↑	
09	2294	100	4	—	—	一旦停止, AFE-ド切替
09	2293	100	4	25	↑	巻上, TPトラッキング停止
12	2298	50	4	20	↑	TP 水面
12	2295	45	4	—	—	一旦停止
13	2297	45	4	—	—	TP 取外
13	2297	45	4	25	↑	巻上
14	2298	33	4	25	↑	TP OFF
15	2296	0	3	25	↑	線長 0m
16	2302	—	3	20	↑	天秤水面
18	2301	—	2	—	—	PL 水切
19	2301	—	2	—	—	PL on Deck
20	2301	—	—	—	—	テニヨ=振替(係船主入)
23	2304	—	—	—	—	錘水切
27	2300	—	—	—	—	CSPC on Deck

※1t ≒ 9.8kN

船名 かいらい オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 17 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 45
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2D 海域 英名: off Kii suido DONET2D Area
 採取地点 2D-13b
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 ~~1000~~ kg (重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 コーニング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール m (m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ワイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー - (XT-6001)
 天候 晴 有義波高 3 ± m (表示計 目視)
 真風向 310 deg 真風速 1.2 m/s
 流向 80.9 deg 流速 1.6 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>05:23</u>	<u>33 -09.5225'N</u>	<u>135 -44.8026'E</u>	<u>2349 m</u>
着底	TP	<u>33 -09.5504'N</u>	<u>135 -45.3158'E</u>	<u>(TP深度) 2205 m</u>
	<u>06:25:22 船</u>	<u>33 -09.5521'N</u>	<u>135 -45.2381'E</u>	<u>2350 m</u>
離底確認	TP	<u>33 -09.5504'N</u>	<u>135 -45.3158'E</u>	<u>(TP深度) 2205 m</u>
	<u>06:28:01 船</u>	<u>33 -09.5480'N</u>	<u>135 -45.2553'E</u>	<u>2349 m</u>
線長0m	<u>07:13</u>	<u>33 -09.7108'N</u>	<u>135 -46.1240'E</u>	<u>2327 m</u>

*WGS84

予定点: 2D-13b 緯度 33-09.550'N 経度 135-45.300'E

SBPパターン: —

コメント: (1,1,1) ケーシング管の傾斜、貫入長外ともに基準に満たして
いたため設置した。

着底時、離底時のトラホンデータは着底直前の繰出再開時の
トラホンデータを記入した。(トラッキング停止していた為)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 45

y m d

2014 / 11 / 7

Page

1 / 2

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
05:10	2347	—	—	—	—	天秤取付け
13	2345	—	—	—	—	作業開始
16	2347	—	1	—	—	テンション振替(ウインチ)
18	2350	—	2	—	—	お神酒, 注水
19	2349	—	2	—	—	PL 着水
20	2349	—	2	—	—	PL 取付け
21	2351	—	2	—	—	安全ヒン脱
			2	—	—	安全ヒン
21	2349	—	2	—	—	TP ON
22	2349	—	2	20	↓	繰出し
22	2351	—	0	20	↓	鐘着水
23	2349	0	1	—	—	一旦停止、セロ朝
23	2349	0	1	20	↓	繰出し
25	2351	46	1	—	—	一旦停止 46
27	2351	46	2	—	—	TP 取付け
28	2352	46	2	20	↓	繰出し
28	2352	55	1	20	↓	TP 着水
30	2355	83	2	25	↓	TP 応答確認
34	2355	226	2	40	↓	増速
41	2354	500	4	60	↓	500m
49	2351	1000	7	60	↓	1000m
57:55	2350	1500	10	60	↓	1500m
06:06	2350	2038	14	60	↓	2000m
10	2351	2220	17	—	—	一旦停止 → 5分
15	2351	2220	17	40	↓	繰出し
17	2352	2270	18	—	—	一旦停止 → 5分
23	2350	2270	17	40	↓	繰出し
24	2353	2284	17	40	↓	トウキ停止

*1t = 9.8kN

Cruise Name
KR 14-E05

Core Name
CS PC 45

y m d
2014/11/17

Page
2 / 2

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚取、ウインチ停止など)
6:25:22	2350	2332	^{min} 5	40	↓	着底
25	2350	2339	6	—	—	一旦停止
26	2349	2339	6	—	—	切り離し確認
26	2351	2339	7	20	↑	巻上げ
27	2350	2336	20	20	↑	TP測位再開
6:28:00	2349	2318	^{max} 23	20	↑	離底確認
33	2351	2000	18	60	↑	2000m
42	2349	1500	15	60	↑	1500m
50	2349	1000	11	60	↑	1000m
51	2347	947	12	60	↑	右に40°回頭
59	2346	524	8	60	↑	右に90°回頭
59	2348	500	8	60	↑	500m
07:03	2335	254	6	60	↑	回頭終了
7	2326	100	4	—	—	一旦停止、AFモーター
7	2328	100	4	24	↑	巻上
7	2326	98	4	24	↑	トラッキング停止
9	2322	50	3	24	↑	TP水切
9	2321	46	3	—	—	一旦停止
11	2326	46	3	—	—	TP取外し
11	2326	46	3	20	↑	巻上
11	2324	39	3	20	↑	TP OFF
13	2327	0	3	20	↑	線長0
14	2328	—	3	20	↑	天秤水切
16	2320	—	2	—	—	PL水切
16	2318	—	2	—	—	PL on deck
17	2319	—	—	—	—	ランション振替(後船機へ)
18	2316	—	—	—	—	天秤取外し
20	2309	—	—	—	—	CSDC on deck

※1t = 9.8kN

船名 「かゝれい」 オペレーター 山ノ口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014/11/17 LST UTC + 9 h.
 コア名 PE CSFC 46
 調査海域 紀伊水道 DONET 2E 海域 英名: Off Kii Suido DONET 2E Area
 採取地点 2E-19a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc (CSFC)
 コアラーの重量 1600 kg(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ウイング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.8 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 5.2 m (5.2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端 1.9
 追加装備 トランスポーター (XT-6001)
 天候 晴 有義波高 2 m (表示計 目視)
 真風向 53 deg 真風速 5.6 m/s
 流向 67.6 deg 流速 1.0 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>21:58</u>	<u>32 - 53.3146°N</u>	<u>135 - 49.4613°E</u>	<u>3468 m</u>
着底		TP <u>32 - 53.4958°N</u>	<u>135 - 50.0001°E</u>	<u>3278 m</u> (TP深度)
	<u>23:18:27</u> 船	<u>32 - 53.5169°N</u>	<u>135 - 49.9459°E</u>	<u>3438 m</u>
離底確認		TP <u>32 - 53.4958°N</u>	<u>135 - 50.0001°E</u>	<u>3278 m</u> (TP深度)
	<u>23:21:19</u> 船	<u>32 - 53.5223°N</u>	<u>135 - 49.9469°E</u>	<u>3437 m</u>
線長0m	<u>00:26</u>	<u>32 - 53.7131°N</u>	<u>135 - 50.7386°E</u>	<u>3427 m</u>

*WGS84

予定点: 2E-19a 緯度 32-53.500°N 経度 135-50.000°E

SBPパターン: —

コメント: (1, 1, 1) ケーシング管の傾斜・貫入長が共に基準を満たしていたため、設置した。

着底時、着底時のトラホンデータは、着底直前の繰出再開時のトラホンデータを記入した。(トラッキング停止のため)

Cruise Name
KR14-E65

Core Name
CSPC 46

y m d
2014/11/7

Page
1/3

記録者 山本 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
21:46	3472	—	—	—	—	天秤取付け
47	3473	—	—	—	—	作業開始
49	3472	—	/	—	—	テンション振替(ウインチ)
52	3482	—	2	—	—	注水
53	3478	—	2	—	—	PL着水
54	3477	—	2	—	—	PL取付け
56	3474	—	2	—	—	安全確認脱・TPON
56	3476	—	2	1920	↑↓	繰出し
57	3473	—	2	20	↑	巻上げ
57	3468	—	2	20	↓	繰出し
57	3468	—	0	20	↓	錐着水
58	3468	0	0	—	—	一旦停止 セロ詰
59	3466	0	0	20	↓	繰出し
22:01	3465	46	/	—	—	一旦停止
01	3465	46	2	—	—	TP取付け
03	3462	46	/	20	↓	繰出し
04	3465	52	/	20	↓	TP着水
05	3467	79	/	—	—	一旦停止、観測モード
05	3464 ²	79	2	20	↓	繰出し
05	3461	94	2	20	↓	TP応答確認
16	3448	500	4	60	↓	500m
23	3440	865	6	60	↓	左に60度回頭
25	3438	1000	7	60	↓	1000m
25	3437	1020	7	60	↓	左に60度回頭終了
33	3436	1500	10	60	↓	1500m
41	3437	2000	15	60	↓	2000m
49	3437	2500	17	60	↓	2500m
57	3442	3000	21	60	↓	3000m

※1t = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 46

y m d

2014 / 11 / 7 28

Page

2 / 3

記録者 松山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (L/I)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
23:02	3440	3273	24	60	↓	減速開始
3	3443	3300	26	—	↓	一旦停止 → 5分
9	3440	3300	26	40	↓	繰出
10	3440	3350	27	—	—	一旦停止 → 5分
16	3440	3350	27	40	↓	繰出
16	3438	3357	27	40	↓	トラッキング停止
23:18:27	3438	3421	^{min} 13	40	↓	着底
18	3439	3429	17	—	—	一旦停止
19	3435	3429	17	—	—	切離し確認
20	3440	3429	18	20	↑	巻上げ
23:21:19	3437	3407	^{max} 32	20	↑	離底確認
21	3438	3376	28	50	↑	増速
23	3438	3319	28	50	↑	TP測位再開
29	3437	3000	27	60	↑	3000m
37	3438	2500	24	60	↑	2500m
46	3436	2000	20	60	↑	2000m
53	3434	1615	17	60	↑	右回頭
55	3438	1500	16	60	↑	1500m
59	3437	1257	14	60	↑	右回頭終了
11/8 00:03	3432	1000	13	60	↑	1000m
12	3429	500	8	60	↑	500m
19	3429	5100	4	—	—	一旦停止. AFE-1
20	3429	99	4	20	↑	巻上げ
22	3427	50	4	20	↑	TP水切
22	3428	445	4	—	—	一旦停止
24	3428	445	4	—	—	TP取外し
24	3428	45	4	—	—	TP OFF
24	3428	45	4	20	↑	巻上

※11 = 9.8KN

船名 「かいほい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 8 LST UTC + 9 h.
 コア名 CSPC 47
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2E 海域 英名: off Kii suido DONET2E Area

採取地点 2E-18a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 kg (重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 モーニング/アシュラ/ナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.9 m (5.2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 トランスポンダー (XT-6001)
 天候 日暮 有義波高 1 m (表示計/目視)
 真風向 83 deg 真風速 2.7 m/s
 流向 76 deg 流速 1 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>02:00</u>	<u>32 - 55, ⁴⁰²²4006 N</u>	<u>135 - 45, ⁷⁸⁷³7827 E</u>	<u>3545 m</u>
着底		TP <u>32 - 55, 6191 N</u>	<u>135 - 46, 4712 E</u>	(TP深度) <u>3356 m</u>
	<u>03:24:55</u>	船 <u>32 - 55, 6098 N</u>	<u>135 - 46, 3952 E</u>	<u>3525 m</u>
離底確認		TP <u>32 - 55, 6191 N</u>	<u>135 - 46, 4712 E</u>	(TP深度) <u>3356 m</u>
	<u>03:27:23</u>	船 <u>32 - 55, 6088 N</u>	<u>135 - 46, 3942 E</u>	<u>3526 m</u>
線長0m	<u>04:34</u>	<u>32 - 55, 6225 N</u>	<u>135 - 47, 5513 E</u>	<u>3564 m</u>

*WGS84

予定点: 2E-18a 緯度 32-55, 611'N 経度 135-46, 470'E
 SBPパターン: —

コメント: (1,1,1) ケツク管の傾斜, 貫入長共に基準を満たしていたため, 言い直した。
着底時, 離底時のトラホンデータは, 着底直前の繰出再開時の
トラホンデータを記入した。(トラッキング停止のため)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

C5 PC 47

y m d

2014 / 11 / 18

Page

1 / 3

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
01:47	3558	—	—	—	—	天秤取付
50	3559	—	—	—	—	作業開始
52	3553	—	3	—	—	テンション振替(ウインチ)
55	3551	—	3	—	—	注水
57	3551	—	3	—	—	PL着水
57	3548	—	3	—	—	PL取付
59	3548	—	3	—	—	安全ヒール脱、TP ON
59	3546	—	3	20	↓	繰出し
59	3547	—	0	20	↓	錘着水
02:00	3545	0	1	—	—	一旦停止、ゼロ調
01	3545	0	1	20	↓	繰出し
03	3543	46	2	—	—	一旦停止
03	3541	46	2	—	—	TP取付
05	3540	46	2	20	↓	繰出し
05	3540	50	2	20	↓	TP着水
07	3537	84	2	—	—	一旦停止 観測メモ
07	3537	84	2	30	↓	繰出し
07	3534	89	2	30	↓	TP応答確認
16	3529	500	4	60	↓	500m
20	3528	712	6	60	↓	左回頭
23	3528	925	7	60	↓	左回頭中断
24	3527	969	7	60	↓	左回頭再開
24	3530	1600	7	60	↓	1000m
27	3526	1177	8	60	↓	左回頭終了
32	3529	1500	11	60	↓	1500m
41	3529	2000	15	60	↓	2000m
49	3530	2506	18	60	↓	2500m
57	3531	3000	21	60	↓	3000m

※1t = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 47

y m d

2014/11/18

Page

2/3

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
03:02	3529	3314	24	40	↓	減速
04	3529	3380	27	-	-	一旦停止 → 5分
09	3529	3380	28	-	-	定時記録
15	3527	3380	27	40	↓	繰出し
17	3526	3430	28	-	-	一旦停止 → 5分
22	3527	33 430	27	40	↓	繰出し
23	3526	3442	26	40	↓	トラッキング停止
03:24:55	3525	3514	^{min} 14	40	↓	着底
25	3526	3521	18	-	-	一旦停止
26	3526	3521	18	-	-	切離し確認
26	3526	3521	18	20	↑	巻上
26	3526	3520	20	20	↑	TP測位再開
03:27:28	3526	3500	^{max} 32	20	↑	離底確認
28	3526	3488	28	60	↑	増速
37	3526	3000	27	60	↑	3000m
46	3527	2500	25	60	↑	2500m
54	3527	2000	21	60	↑	2000m
04:02	3529	1580	18	60	↑	左回頭
3	3529	1500	17	60	↑	1500m
9	3531	1127	14	60	↑	左回頭終了
11	3535	1000	13	60	↑	1000m
20	3551	500	9	60	↑	500m
27	3565	100	6	-	-	一旦停止, AF E-A
27	3563	100	5	20	↑	巻上
28	3563	100	5	20	↑	トラッキング停止
30	3562	50	4	20	↑	TP 水切
30	3562	45	4	-	-	一旦停止
31	3562	45	4	-	-	TP取外し

※1t = 9.8kN

船名 「かいらい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 18 LST UTC + 9 h.
 コア名 CS PC 48
 調査海域 紀伊水道沖 DOWET2D 海域 英名: off Kii suido DOWET2D Area
 採取地点 2D-16a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 kg(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 ユーイング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.9 m (5.2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー (XT-6001)

天候 日青 有義波高 1 m (表示計/目視)
 真風向 68 deg 真風速 3.9 m/s
 流向 103.8 deg 流速 0.9 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>05:58</u>	<u>33 - 01,5017 N</u>	<u>135 - 49,6788 E</u>	<u>2520 m</u>
着底	TP	<u>33 - 01,7963 N</u>	<u>135 - 50,4084 E</u>	<u>2271 m</u> (TP深度)
	<u>07:04:56</u> 船	<u>33 - 01,8105 N</u>	<u>135 - 50,3201 E</u>	<u>2416 m</u>
離底確認	TP	<u>33 - 01,7963 N</u>	<u>135 - 50,4084 E</u>	<u>2271 m</u> (TP深度)
	<u>07:07:30</u> 船	<u>33 - 01,8079 N</u>	<u>135 - 50,3261 E</u>	<u>2418 m</u>
線長0m	<u>07:58</u>	<u>33 - 02,2400 N</u>	<u>135 - 50,8970 E</u>	<u>2424 m</u> *WGS84

予定点: 2D-16a 緯度 33-01,800 N 経度 135-50,400'E

SBPパターン: —

コメント: (1,1,1) ケーシング管の傾斜、貫入長が共に基準を満たしていたため設置した。

~~着底時、離底時のトラッキング停止直前のデータを~~
 着底時、離底時のトラホンのデータは、トラッキング停止直前のデータを記入した。(トラッキング停止のため)

Cruise Name
KR14-E05

Core Name
CS PC 48

y m d
2014/11/18

Page
1/3

記録者 松山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (kN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
05:47	2584	—	—	—	—	天秤 取付
48	2572	—	—	—	—	作業開始
50	2549	—	2	—	—	テンション調整(ウインチ)
52	2524	—	3	—	—	注水
54	2526	—	3	—	—	PL着水
55	2524	—	3	—	—	PL取付け
56	2523	—	3	—	—	安全コン脱
56	2521	—	3	—	—	TP ON
56	2520	—	3	20	↓	繰出し
57	2520	—	0	20	↓	錘り着水
58	2520	0	1	—	—	一旦停止、サセ口調
58	2520	0	1	20	↓	繰出し
06:00	2509	46	≠2	—	—	一旦停止、46m
02	2499	46	2	—	—	TP取付け
03	2501	46	2	20	↓	繰出し
03	2504	52	2	20	↓	TP着水
04	2490	81	2	—	—	一旦停止、観測完了
05	2487	81	2	40	↓	TP応答確認
14	2428	500	5	60	↓	500m
22	2417	1000	8	60	↓	1000m
30	2415	1500	11	60	↓	1500m
38	2414	2000	16	60	↓	2000m
43	2416	2290	19	—	—	一旦停止 → 5分
49	2414	2290	19	—	—	定時記録
52	2415	2290	19	40	↓	繰出し
54	2415	2340	20	—	—	一旦停止 → 5分
7:00	2416	2340	20	—	—	定時記録
03	2416	2340	20	40	↓	繰出し

06:05
繰出し
81
2490

※11 ≧ 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CSPC48

y m d

2014/11/8

Page

2/3

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
07:03	2416	2342	19	40	↓	トラッキング停止
04	2416	2397	17	40	↓	着底
05	2416	2402	9	—	—	一旦停止
06	2414	2402	9	—	—	切離確認
06	2415	2402	10	20	↑	巻上
06	2415	2400	10	20	↑	TP測位再開
07	2418	2382	22	20	↑	離底確認
09	2416	2295	20	60	↑	増速
14	2415	2000	19	60	↑	2000m
23	2415	1500	16	60	↑	1500m
31	2414	1010	12	60	↑	右90度回頭開始
31	2415	1000	12	60	↑	1000m
31 38	2418	617	9	60	↑	右90度回頭終了
38	2412	597	7	—	—	一旦停止、*ケーブル半転したため。
38	2413	597	7	13	↓	繰出し
39	2412	614	7	—	—	一旦停止
40	2411	614	8	15	↑	繰巻上
43	2408	565	8	60	↑	増速 *ケーブル層エネをかかしてかき
44	2410	500	8	60	↑	500m
52	2414	100	4	—	—	一旦停止、AFモード
52	2415	100	4	20	↑	繰出し 巻上
52	2415	100	4	20	↑	トラッキング停止
54	2415	50	4	20	↑	TP水切
54	2418	46	4	—	—	一旦停止
56	2421	46	3	—	—	TP取外し
56	2422	46	4	20	↑	巻上げ
56	2423	35	4	20	↑	TPOFF
58	2424	0	4	20	↑	線長0

*11号 9.8KN

船名 「かいりい」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 木山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 18 ~ 19 LST UTC + 9 h.
 コア名 CS PC 49
 調査海域 紀伊水道沖 DONET2D 海域 英名: off Kii suido DONET2 D Area
 採取地点 2D - 17a
 コアラーの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CSPC)
 コアラーの重量 1000 kg(重錘のみ) アウター方式 / シナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラーの種類 インシニアナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
糸割分
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.9 m (5.2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測インシワイヤー先端
 追加装備 トランスポンダー (XT-6001)
 天候 晴 有義波高 2 m (表示計 / 目視)
 真風向 55 deg 真風速 8.6 m/s
 流向 92.6 deg 流速 1.4 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>21:53</u>	<u>33 - 05,2620 N</u>	<u>135 - 42,0105 E</u>	<u>2688</u> m
着底	TP	<u>33 - 05,4987 N</u>	<u>135 - 42,8540 E</u>	<u>2542</u> m (TP深度)
	<u>23:04:35</u> 船	<u>33 - 05,5069 N</u>	<u>135 - 42,7744 E</u>	<u>2700</u> m
離底確認	TP	<u>33 - 05,4987 N</u>	<u>135 - 42,8540 E</u>	<u>2542</u> m (TP深度)
	<u>23:06:</u> 船	<u>33 - 05,5089 N</u>	<u>135 - 42,7686 E</u>	<u>2701</u> m
線長0m 1/9	<u>00:00</u>	<u>33 - 05,8910 N</u>	<u>135 - 43,9237 E</u>	<u>2730</u> m

*WGS84

予定点: 2D-17a 緯度 33 - 05,500' N 経度 135 - 42.850' E
 SBPパターン: —

コメント: (1,1,1) 傾斜、貫入長 かつともに基準を満たしていたため、ケーシング管を設置した。

着底時、離底時のトラホンデータは、着底直前の線出再開時のトラホンデータを記入した。(トラッキング停止の為)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

C5 PC 49

y m d
2014 / 11 / 8

Page
1 / 3

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
21:43	2669	—	—	—	—	天糸 取付け
44	2672	—	—	—	—	作業開始
46	2672	—	1	—	—	テンション振替(ウインチへ)
48	2678	—	1	—	—	注水
49	2679	—	2	—	—	PL 着水
50	2682	—	2	—	—	PL 取付け
51	2686	—	2	—	—	安全EOL脱
51	2690	—	2	—	—	TP ON
51	2684	—	1	20	↓	繰出し
52	2688	—	0	20	↓	錘着水
53	2688	0	0	—	—	一旦停止、セロ詰
53	2688	0	0	20	↓	繰出し
55	2690	46	2	—	—	一旦停止
57	2687	46	2	—	—	TP取付け
57	2689	46	2	20	↓	繰出し
58	2687	53	2	20	↓	TP着水
59	2689	81	2	—	—	一旦停止、観測モード
59	2689	81	2	30	↓	繰出し
59	2687	81	2	30	↓	TP応答確認
22:09	2694	500	4	50	↓	500m
10	2696	560	5	20	↓	減速 ※ケーブル巻の戻
13	2697	612	5	60	本↓	増速 ※ケーブル巻解消
19	2697	1000	7	60	↓	1000m
27	2703	1500	11	60	↓	1500m
36	2704	2000	14	60	↓	2000m
44	2702	2500	17	60	↓	2500m
46	2701	2560	20	—	—	一旦停止 → 5分
52	2699	2560	20	—	—	定時記録

※1t = 9.8kN

Cruise Name
KR 14-E05

Core Name
CS PC 49

y m d
2014/11/18~9

Page
2 / 3

記録者 松山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
22:56	2701	2560	20	40	↓	繰出し
57	2700	260	20	—	—	一旦停止 → 5分
23:02	2701	2610	20	40	↓	繰出し
3	2699	2628	20	40	↓	トラッキング停止
23:04:35	2700	2681	^{min} 7	40	↓	着底
4	2699	2686	11	—	—	一旦停止
5	2700	2686	12	—	—	TP離底確認
6	2704	2686	12	20	↑	巻上
6	2704	2686	12	20	↑	TP測位
23:06:57	2701	2668	^{max} 25	20	↑	離底確認
8	2702	2625	23	60	↑	増速
10	2701	2500	23	60	↑	2500m
19	2699	2000	19	60	↑	2000m
26	2700	1569	16	60	↑	右回頭開始
27	2699	1500	16	60	↑	1500m
37	2717	1000	12	60	↑	1000m
39	2708	908	12	60	↑	右回頭終了
48	2724	4450	7	60	↑	450m
54	2723	100	5	—	—	一旦停止、AFE-ト
54	2724	100	4	25	↑	巻上
54	2724	100	4	25	↑	TP測位停止
56	2728	48	4	25	↑	TP水切
56	2727	44	4	—	—	一旦停止
58	2727 2729	44	3	—	—	TP取外し
58	2730	44	4	24	↑	巻上
59	2732	31	4	24	↑	TP OFF
11/9 00:00	2730	0	3	24	↑	線長 0
01	2728	—	3	20	↑	天秤水切

※11 ≒ 9.8kN

船名 「かいほり」 オペレーター 山口
 航海名 KR14-E05 記録者 杉山
 日付 (UTC) 2014 / 11 / 9 LST UTC + 9 h.
 コア名 CS PC ち50 ^{2D}
 調査海域 紀伊水道沖 DONET 海域 英名: Off Kii Suido DONET 2 D Area

採取地点 2D-15a
 コアラの種類 MIRAI-No.1 / MIRAI-No.2 / KAIREI / 8mPC / etc. (CS PC)
 コアラの重量 1000 kg(重錘のみ) アウター方式 / インナー方式
 パイプ長 1.78 m パイプ数 1 本
 パイロットコアラの種類 ローリング/アシュラ/ナナヨン パイロット重量 60 kg
 パイロットワイヤー 5.84 m パイロット取付位置 天秤の先端から 1 番目
 メインワイヤー 9.4 m フリーフォール 1.9 m (5.2 m)
 ゼロ調整 (線長0m) の位置 天秤 / 観測ウインチワイヤー先端

追加装備 ~~トラホン~~ (X) トラホンダ- (XT-6001)
 天候 雲り 有義波高 2 m (表示計 / 目視)
 真風向 81 deg 真風速 6.2 m/s
 流向 93.2 deg 流速 1.9 knt

	時間 (UTC)	緯度	経度	直下水深
ゼロ調整	<u>01:34</u>	<u>33 - 08.3203N</u>	<u>135 - 56.4284E</u>	<u>2246</u> m
着底	TP	<u>33 - 08.5090N</u>	<u>135 - 57.5033E</u>	(TP深度) <u>2093</u> m
	<u>02:35:14</u> 船	<u>33 - 08.5139 N</u>	<u>135 - 57.4123 E</u>	<u>2236</u> m
離底確認	TP	<u>33 - 08.5090 N</u>	<u>135 - 57.5033E</u>	(TP深度) <u>2093</u> m
	<u>02:37:42</u> 船	<u>33 - 08.5125 N</u>	<u>135 - 57.4122 E</u>	<u>2236</u> m
線長0m	<u>03:27</u>	<u>33 - 08.9854 N</u>	<u>135 - 58.8903E</u>	<u>2430</u> m

*WGS84

予定点: 2D-15a 緯度 33-08.500N 経度 135-57.500'E

SBPパターン: —

コメント: (1,1,2) 貫入長が少し足りないため基準は満していたので
クーリング設置を行った。

着底時、離底時のトラホンデータは、着底直前の線長再開時の
トラホンデータを記入した。(トラッキング停止の為)

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 50

y m d

2014 / 11 / 9

Page

1 / 3

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
01:22	2822	—	—	—	—	天秤取付け
25	2259	—	—	—	—	作業開始
26	2258	—	2	—	—	テンション振替(ウインチ)
30	2257	—	2	—	—	注水
31	2257	—	3	—	—	PL 着水
32	2249	—	3	—	—	PL 取付け
32	2249	—	3	—	—	安全EON脱
33	2249	—	3	—	—	TP ON
33	2249	—	2	24	↓	繰出し
33	2247	—	0	24	↓	錐着水
34	2246	0	1	—	—	一旦停止、セロ調
34	2247	0	1	24	↓	繰出し
36	2240	46	2	—	—	一旦停止
38	2238	46	3	—	—	TP取付け
38	2232	46	3	20	↓	繰出し
38	2235	54	2	24	↓	TP着水
40	2234	82	2	—	—	一旦停止、観測モード
40	2231	82	2	30	↓	繰出し
40	2231	83	3	30	↓	TP応答確認
43	2229	200	3	45	↓	増速
49	2223	500	5	60	↓	500m
54	2233	780	6	60	↓	左回頭開始
56	2238	956	7	60	↓	左回頭終了
57	2238	1000	7	60	↓	1000m
58	2241	1070	8	60	↓	左回頭再開
204	2241	1431	10	60	↓	左回頭終了
05	2236	1500	10	60	↓	1500m
14	2235	2000	15	60	↓	2000m

※1t = 9.8kN

Cruise Name

KR14-E05

Core Name

CS PC 50

y m d

2014 / 11 / 9

Page

2 / 3

記録者 杉山

時間 (UTC)	水深 (m)	線長 (m)	張力 (KN)	線速 (m/min)	繰出/巻上 (↓/↑)	記事 (作業開始、着水、着底、離底、揚収、ウインチ停止など)
02:16	2239	2110	17	—	—	一旦停止
22	2235	2110	18	—	—	定時計録
27	2233	2110	17	40	↓	繰出し
28	2235	2160	18	—	—	一旦停止 → 5分
33	2231	2160	18	40	↓	繰出し
33	2236	2165	17	40	↓	トラッキング停止
02:35:14 33	2236	2225	min 6	40	↓	着底
35	2232	2230	8	—	—	一旦停止
36	2232	2230	8	—	—	切離確認
36	2233	2230	9	20	↑	巻上
02:37:42 37	2236	2215	max 21	20	↑	離底確認
38	2238	2180	20	60	↑	増速
39	2233	2100	19	60	↑	TP測位機再開
42	2237	1990	19	60	↑	2000m
50	2237	1527	16	60	↑	右回頭開始
50	2235	1500	15	60	↑	1500m
55	2475	1259	12	—	—	一旦停止 乱巻のため
55	2347	1259	12	20	↓	繰出し
56	2324	1279	12	—	—	一旦停止
57	2458	1279	13	20	↑	巻上
03:02	2228	1000	12	60	↑	回頭終了, 1000m
8	2245	705	8	—	—	一旦停止、スケール補習
10	2248	705	9	20	↑	巻上
11	2255	685	9	40	↑	増速
14	2284	551	9	60	↑	増速
15	2290	500	9	60	↑	500m
22	2331	100	6	60	↑	一旦停止 〆 AFAFE-ト
22	2345	100	4	20	↓	繰出し 巻上

※1t ≒ 9.8kN

