

# ホタテガイ桁曳網操業シミュレーション

漁業生産工学部 機械化研究室 長谷川勝男

## 1. 研究の背景・目的

- ・地まき式「四輪採制」ホタテガイ養殖の桁曳網操業によるホタテガイ漁獲作業が重労働。
- ・漁獲輪採区の累計漁獲量が大きくなるに従い漁獲効率の低下。
- ・桁曳網操業の漁獲効率および労働負荷と累計漁獲量の関係を推定するのが目的。

## 2. 研究成果

- ・実態調査から桁曳網操業工程の把握と作業分析。
- ・桁曳網操業をシミュレーションし、累計漁獲量との関係を評価。
- \* 計算の仮定： 操業海区面積，ホタテガイ初期資源量，操業船隻数，漁獲量ノルマ，桁効率 など。ホタテガイの生息分布は均一と仮定。

## 3. 残された課題

- ・ホタテガイの生息密度の偏りの影響。
- ・実際は当該輪採漁場を小海区に分割して操業。実際の操業形態の反映。



ホタテガイ桁曳網操業の様子

