

船尾揚げ桁曳網漁船用のホタテガイ搬送選別システム

漁業生産・情報工学部

研究の目的・背景

外海の地撒き式養殖業において、ホタテガイを漁獲する桁曳網操業は、桁の投入・揚収や選別作業など過重労働の軽減が課題となる。これらの軽労化のために、船尾揚げ方式の新たなホタテガイ桁曳網漁船が有効と考えられる（図1）。この新たな漁労システムを構築するためには、漁獲物を選別して魚倉へ搬送するホタテガイ搬送選別装置の技術開発が必要である。



図1 新構想のホタテガイ桁曳網漁船

研究方法

新構想のホタテガイ桁曳網漁船では、船尾から漁獲物を取り込み、混獲された雑物を選別処理しながらホタテ成貝を魚倉に搬送するシステムが必要である。そのため、漁獲物を投入するホッパー部、漁獲物を定量搬送するコンベヤ、選別作業を行う選別コンベヤ等から構成される漁獲物搬送・粗選別装置を試作し、現地での陸上試験を進めている（図2）。

波及効果

これまで漁業の省力化は対処療法的な取り組みが主で人間の作業を機械に置き換える発想で機械化を進展させてきたケースが多い。漁船の漁労システム全体を見直し、核となる要素技術を軸に漁船を計画する手法が望ましい。このような新たな漁船像を提案することで、乗組員の軽労化と省人化に伴う経営改善の推進に寄与する。

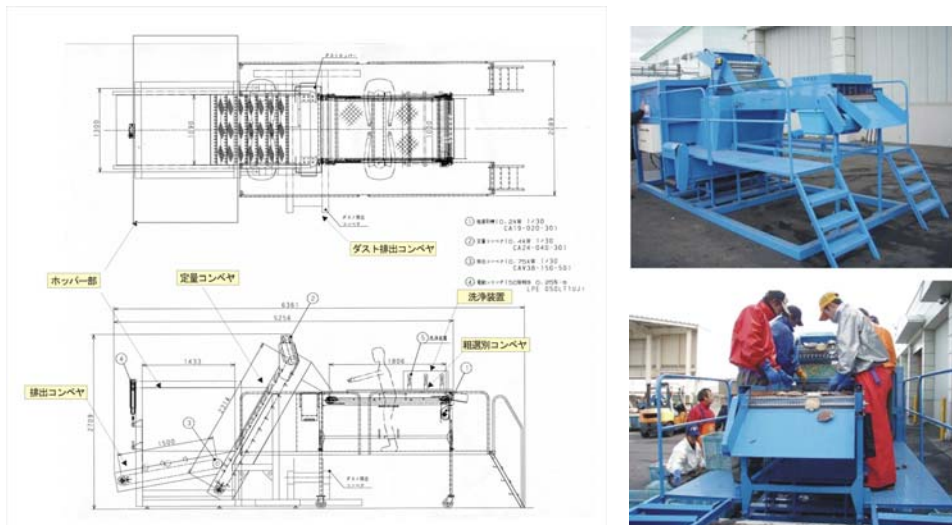


図2 試作したホタテガイ搬送システムと現地試験の様子

（機関・機械研究チーム：長谷川勝男・溝口弘泰）

（独）水産総合研究センター水産工学研究所 <http://nrife.fra.affrc.go.jp/>