

IV-120 港湾における水路測量について

海上保安庁水路部 正員 佐藤一彦

近年急速な臨海工業地帯の開発と船舶の大型化にともない航路、泊地、埠岸岸壁等については工事効果に適用した安全性の高い水路測量が要求されるようになつた。すなはち、未測の浅所、堰り残し個所等の無い水路測量を実施しなければならない。

水路部としては直線誘導法、円弧誘導法等、軌跡航法と音響掃海桿を開発して面に近い測深を行ふ上記の目的に対処している。更に並列測深方式の開発、Auto Tape の導入により効率的な実施をもたらしている。

1. 未測深中の規制

底質が砂または泥の埋下層底	3 m 以内
底質が岩の埋下層底	1 m 以内
底質が砂または泥の自然海底	10 m 以内
底質が岩の自然海底	3 m 以内

2. 音響掃海桿

表-1 4型音響掃海桿要目表

測深チャネル	4(直下2 斜2)
シフト	4段(測深範囲切換)
可測範囲	浅0~50m, 深0~100m
電源	D C 24 V 9 A
測深精度	±(0.05 + 水深 × 1/10,000) m以上
電源回数	浅450回/分、深225回/分
送受信周波数、指向角	直下1 9.7 kc 6°
	直下2 10.4 kc 6°
	斜1 21.8 kc 3°
	斜2 20.8 kc 3°
ペルト式直線記録式	
自動回転指向角	29, 30, 40, 60度
全上用音響周波数	子鈴600%, 本鈴900%

測深チャネル3, 4, 8の音響掃海桿を開発して、夫々の測量目的に応じて使用してある。測深チャネル8または3, 4を2台以上用いる場合は、測量船よりビームを張り出しで使用している。

3. 測量方式

未測深中に規制内にあらわし測深を実施する目的で開発したのが直線誘導法、円弧誘導法および並列測深である。

a. 直線誘導法

経緯儀を計画測深線方向にセットし無線連絡により測量船を誘導して測深する方法である。この方式によれば約6000mの距離まで計画測深線上に沿って2m以内の偏位量で測深することができる。

b. 円弧誘導法

表-2 Auto Tape 要目表

最大距離測定	50 km
船速	0 ~ 50 kt
距離分解能	10 cm
距離測定精度	$\pm 50 \text{ cm} + \text{距離} \times 1/100,000$
距離表示	10 進 5 桁
計数出力	デジタルレコーダーに接続
搬送周波数	インタロゲーター - 2970 MC
	レスポンダー - 1 2925 MC
	レスポンサー - 2 2915 MC
測定用変調周波数	1.5 MC, 150 KC, 15 KC
送信出力	0, 2.5 W
電源	インタロゲーター - DC 24V 4A
	レスポンダー - DC 24V 2A
アンテナ指向性	インタロゲーター - 垂直10°水平360°
	レスポンサー - 垂直10°水平60°

c. 並列測深法

測量船2隻以上を並列にし、各測量船間の距離をローラまたは電波距離測定機でキープして測深する方式である。音響掃査測量を実施する場合、測深線間隔(I_{mm})は測位精度に対する偏位量($A \text{ m}$)、測量船の蛇行の振幅($B \text{ m}$)、測量船1隻の音響掃査幅($C_1 \text{ m}$)および未測深幅($D \text{ m}$)により決定され次式が示される $I_{\text{mm}} = C_1 + D - (A + B)$ ($A + B > (C_1 + D)$ の場合は未測深幅を規制以内に保つ測深が不可能となる)。測量船の数を増し $\sum C_{\text{mm}} + D > A + B$ ($k = 1, 2, \dots, n$ の状態で測深しなければならない)。この場合の測深線間隔(I_{mm})は次式で示される。

$$I_{\text{mm}} = \frac{1}{k} (C_{\text{mm}} + D) - (A + B)$$

以上、海底の面に近い水深測量の概要を述べたが、こゝまでの水深測量を実施するための基礎実験は空中三角測量により決定し、また陸部の施設については空中写真をステレオマイクロメーターにより固定化し急速な港湾整備に即応してゆく。

更に、船舶の锚泊に必要な底質については、音響探査機、柱状探査機等を用いて調査を実施し、浮泥層についてはその量を円錐錐を参考して測定している。

音響掃査機を使用しての直線誘導法、円弧誘導法、あらかじめ並列測深法は臨海工業地帯の開発と船舶の大規模化に対応して多大な測量方式であるばかりでなく、昨年の東京湾における全日空機墜落の捜索においても過半数の物件を発見し、捜索活動に寄与した。

測量船において大分儀で2目標を一定角に保つ航行の方式または電波測位機の一一定ライン上を航行する方式である。大分儀による場合の計画測深線よりの偏位量は目標からの距離および相対位置により異なりが約3~10 mである。電波測位機の場合 Auto Tape においては、レスポンサーより 50 km の範囲においては計画ラインよりの偏位量は約3 mである。