

無人運航船プロジェクト・MEGURI 2040 ②

国土交通省と海員組合が合同で乗船視察

自動運航実証実験船「げんぶ」に乗船／東京港～仙台港

自動運航実証実験のようす

出港に合わせ、兵庫県西宮市の古野電気株式会社本社にある陸上支援センターの陸上監視者と連絡を取りながら、本船の機関長がバルブ操作やポンプの始動などを行い、トライエンジンを実施した。

船首と船尾にはそれぞれ乗組員が配置され、こちらは通常の船舶と同様に乗組員がウインドラスの操作を行った。

通常、5000 トンクラスの船舶の出入港時、船橋（ブリッジ）では船長の他、2 名程度が配置に就く。しかし「げんぶ」は、離岸時に船長が船橋のウイングで安全確認を目視で行い、テレグラフや舵、スラスターの操作をすることはなく、岸壁から距離が保てた後は船橋中央のモニター前に着席し、自律航行の状況を監視しながら出港した。

その後、遊漁船や横切り船、追い越し船などで輻輳する東京湾から浦賀水道を經由して太平洋に出て、一路、仙台港へ向かった。

航行中のトラブルテストは、陸上支援センターには事前に連絡を行わず、本船の圧縮空気の圧力を人為的に低下させ、陸上支援センターがトラブルを発見し、的確な対処を指示できるか、テストを実施した。圧縮空気の圧力が設定値を下回った後、陸上支援センターから、発生したトラブル指摘と対処方法が本船機関部に指示され、本船と陸上支援センターがリアルタイムでトラブルに対応した。

今回の乗船視察では、自動運航船による自律航行の確立にはもう少し時間がかかると感じた一方、技術開発が進めば、安全性の向上や船員労務負担の軽減につながり、船員という職業が今以上に魅力的になるのではないかと大いなる期待を感じる視察となった。

「海員だより」