Title	科学魚探によるサンマ資源現存量の推定について
Author(s)	佐野, 典達; 谷野, 保夫
Citation	北海道大學水産學部研究彙報, 34(3), 220-230
Issue Date	1983-08
Doc URL	http://hdl.handle.net/2115/23828
Туре	bulletin (article)
File Information	34(3)_P220-230.pdf



科学魚探によるサンマ資源現存量の推定について

佐 野 典 達*·谷 野 保 夫**

Study for Estimating the Existent Amount of Saury Resources by Means of Scientific Echo Sounder Techniques

Noritatsu Sano* and Yasuo Tanino**

Abstract

This paper describes a method of estimating the amount of saury resources by roughly calculating the volume backscattering strength of echo patterns on a recording paper. The scientific echo sounder used was the 88 KHz ultrasound, a transducer having 14 degrees of effective beam angle. It was attached to the bottom of the ship. The recording range of the scientific echo sounder was 200 m, the number of transmissions of ultrasound waves per minute was 110, the pulse width was 0.6 miliseconds and the T.V.G. was 20 dB. The ship's speed was about 10 Knots. These echo patterns were observed on the voyage of the research ship No. 53 KAIYO MARU (349 tons) for fishery investigations in September 1982. The scientific echo sounder provided a recording of the saury on echo sounder paper, and a value proportional to the average saury for 0.2 nautical miles of survey track. This value was later transformed into fish biomass using information on school size in terms of weight. During the survey, marked differences in the behaviour of the deep scattering layer between day and night were observed. In order to determine if these differences were affecting the estimates of the size of the school, a series of day/night comparisons and observations were carried out. The scientific echo sounder estimates of fish biomass had to be based on certain assumptions regarding the performance of the sonar equation. We wish to report on the results of the estimation of the standing crops of saury with a microcomputer. The surveyed area occupied about 15,400 n, mi² and the estimated total biomass was calculated to be 3,350.5 tons.

緒 言

魚探技術が発展し、資源量の推定に魚探から得られる情報が利用されるようになってきた。著者は、1975年以来、魚探機によるサケ・マスの資源量の推定に関する研究を行い報告した^{1~3)}。また、1981年に初めてサンマ資源調査に科学魚探を試用し、その結果について報告した⁴⁾。今回著者らは、水産庁のクイック・アセスメント調査の一環として、古野電氣 KK 製の科学魚探(scientific echo sounder)

^{*} 北海道大学水産学部漁業測器学講座 (Laboratory of Instrument Engineering for Fishing, Faculty of Fisheries, Hokkaido University)

^{**} 東北区水産研究所資源部 (Marine Resources Section, Tohoku Regional Fisheries Research Laboratory)

佐野ら: 科学魚探によるサンマ資源現存量の推定

を使用し、我が国太平洋岸沖 200 カイリに分布するサンマ魚群を 対象にして、可及的速やかに 指定した調査海域中を遊泳する対象魚群の資源現存量の 推定を行った。 また、流刺網を使用した試験操業を行い、それから得られた漁獲情報や 海洋観測から得られた 水温情報などを総合的に検討し、科学魚探技術による資源現存量の直接測定法を確立するための研究を行ったので報告する。

本研究を進めるにあたって、御指導と御助言をいただいた本学部鈴木恒由教授、並びに東北区水産研究所資源部長安井達夫氏に深甚の謝意を表する。また、本論文作成にあたり御協力いただいた本学部飯田浩二助手、本調査航海にあたり積極的に御協力いただいた第53 開洋丸漁撈長佐藤添悦氏はじめ乗組員諸氏に深謝する。

科学魚探装置と音響調査

本調査に使用した調査船は、船尾トロール型第 53 開洋丸 (349 屯) で、科学魚探は 古野電氣 KK 製 FQ-50 型で、船底に送受波器を装備し専ら周波数 88 KHz、発振出力 2 KW、測深範囲 2,000 m のものを使用した。この科学魚探を測深範囲 10 から 200 m、パルス幅 0.6 m sec、T. V.G (time varied gain)を 201ogR、スレッショルド・レベル 20 dB、さらに抵抗減衰器に 20 dB を常時印加し、船速 10±0.5 ノットに保持しながら記録紙紙送り速度毎分 20 mm、走査距離 (E,S,D,U) 0.2 カイリに設定し、連続作動しながら記録を 取得した。あらかじめ指定した 調査海域は、北緯 38°30′から北緯 41°30′、東経 147°30′から東経 150°30′に囲まれたソ連邦の 200 カイリ経済水域を除く約 15,400 平方カイリである。この海域を 9 月 24 日から 10 月 1 日にかけ(航程 660.2 カイリ)科学魚探を 作動しながら格子状に音響調査をした。図 1 は、調査海域および海洋観測点と試験操業点などを示す航跡図である。

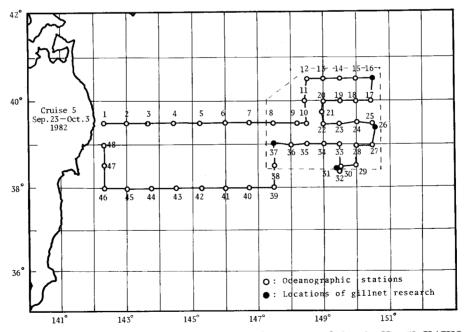


Fig. 1. Locations of experimental observation and survey track by the No. 53 KAIYO MARU in September 23 to October 3, 1982.

科学魚探による解析方法

科学魚探は、標的から反射してきた超音波を厳密に数値演算を行うもので、条件として設定した積分深度層と走査距離当りの体積後方散乱強度 (SV) を求める 装置である。図 2a),b) は、科学 魚探 FQ-50 の作動条件および SV のプリンタ印字例を示す。魚探の原理は、ソナー方程式で表わされる4151。

PAGE-000	
	* SCIENTIFIC ECHO SOUNDER *
	* << FQ-50 >> *
* RANGE	0010M-0210M
* FREQUENCY	HIGH
* PULSE WIDTH:	1.2 MSEC
* ABSORPTION LOSS	25 DB/KM
* TVG	20 LOG(R)
* GAIN CONSTANT	87.4
* DIRECTIVITY	0.019
* DENSITY	AVERAGE
* PRINT INTERVAL	0.2 MILE
INPUT NEXT ITEM	
	/SZ MATVOLL MACILL)
(1) VESSEL	(53 KAIYOU MARU)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME	(82.09.29/07:11)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE	
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER	(82.09.29/07:11)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0	(\$2.09.29/07:11) ()
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0	(\$2.99.29/87:11) () 1(10,20)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0 NO.0	(\$2,09,29/07:11) () 1(10,20) 2(20,30)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0 NO.0 NO.0	(\$2.69.29/87:11) () 1(16,28) 2(26.36) 3(38.46) 4(46.56) 5(58.68)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0	(\$2.69.29/87:11) () 1 (16.20) 2 (20.30) 3 (30.40) 4 (40.50) 5 (50.60) 6 (60.70)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0	(\$2, 69, 29/87:11) () 1 (16, 29) 2 (20, 38) 3 (30, 40) 4 (40, 50) 5 (50, 60) 6 (60, 70) 7 (70, 80)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.6 NO.6 NO.6 NO.6 NO.8 NO.8 NO.8	(\$2.69.29/87:11) () 1 (16.20) 2 (26.36) 3 (30.46) 4 (46.56) 5 (50.60) 6 (60.76) 7 (76.80) 3 (80.100)
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0	(\$2, 69, 29/87:11) () 1 (16, 29, 29, 29, 20, 20, 20, 20, 20, 20, 20, 20, 20, 20
(1) VESSEL (2) DATE/TIME (3) PLACE (4) LAYER NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0 NO.0	(\$2.89.29/87:11) () 1 (16,20) 2 (26,30) 3 (30,40) 4 (40,50) 5 (50,60) 6 (60,70) 7 (76,80) 3 (80,100)

Fig. 2. a). Working conditions of scientific echo sounder.

	PAGE-6	905	[SV/	· .	ſs=-38.9	DB			ATT=20	ı	
	LOG DATE TIME	NO.1 (010) (020) (LATI	NO.2 (020) (030) (UDE)	NO.3 (030) (040) (LON	NO.4 (040) (050) SITUDE)	NO.5 (050) (060) (AID)	NO.6 (060) (070) (TMP)	NO.7 (070) (080) (SPD)	NO.8 (080) (100) (CRS)	NO.9 (100) (200) (DPT)	NO.10 (010) (100) (TH/SAT)
63	010.8 69/29 68:19	000.0	-76.7 000.0 06.23N	-62.8 000.0 150	-60.3 000.0 32. 17E	-72.5 030.0 NN+DR	-99.9 000.0	-99.9 000.0 10.2	-99.9 000.0 189.5	-99.9 000.0 *0 03 6	-67.7 000.0 20/00
64	011.0 09/29 08:20	000.0	-99.9 000.0 16.01N	-65.6 000.0 150	-59.5 000.0 32.13E	-69.8 000.0 NN+DR	-99.9 000.0	-99.9 000.0 09.9	-99.9 000.0 189.5	-99.9 000.0 *0043	-67.8 000.0 20/00
65	011.2 09/29 08:21	000.0	-95.3 000.0 5.81N	-91.1 000.0 150	-72.6 000.0 32.09E	-89.7 000.0 NN+DR	-99.9 000.0	-99.9 000.0 09.9	-99.9 000.0 189.6	-99.9 000.0 *0043	-81.8 000.0 20/00
66	011.4 09/29 08:23	000.0	-99.9 000.0 5.63N	-69.6 000.0 150	-61.3 000.0 32.05E	-79.4 000.0 NN+DR	-99.9 000.0	-99.9 000.0 10.2	-99.9 000.0 188.8	-99.9 000.0 *0040	-70.0 000.0 20/00
67	011.6 09/29 08:24	000.0	-99.9 000.0 5.42N	-67.5 000.0 150	-60.8 000.0 32.01E	-80.3 000.0 NN+DR	-99.9 000.0	-99.9 000.0 09.9	-99.9 000.0 187.6	-99.9 000.0 *0040	-69.4 000.0 20/00
68	011.8 09/29 08:25	000.0	-99.9 000.0 15.23N	-74.0 000.0 150	-65.1 000.0 31.97E	-94.0 000.0 NN+DR	-99.9 000.0	-99.9 000.0 10.2	-93.2 000.0 190.8	-99.9 000.0 *0041	-74.1 000.0 20/00
69	012.0 09/29 08:26	999.9	-99.9 000.0 5.01N	-57.9 000.0 150	-64.1 000.0 31.93E	-87.1 000.0 NN+DR	-99.9 00 0.0	-99.9 000.0 09.9	-99.9 000.0 191.6	-99.9 000.0 *0036	-66.4 000.0 20/00

Fig. 2. b). Results as recorded by the integrator of scientific echo sounder.

佐野ら: 科学魚探によるサンマ資源現存量の推定

いま, Vrms を受信器出力の平均電圧とすると

$$Vrms^2 = G^2 \text{ Io } \frac{1}{R^2} e^{-2\beta R} \text{ Sv } \frac{c_T}{2} \mathcal{F}$$
 (1)

ここで Sv: 体積後方散乱強度

Io: 送波器出力 (送波軸上の単位距離における)

G: 受波感度

R: 送受波器から魚群までの距離

β: 吸収減衰率

c: 音速

r: パルス幅

Ψ: ビーム角 (指向特性 (θ, φ) より求める)

(1) 式を対数変換し dB で表せば

$$VRMS = EG + SL - (20\log R + 2aR) + SV + 10\log \frac{c_7}{2} + 10\log \Psi \text{ (dB)}$$
 (2)

てこで VRMS = 20 log Vrms: 受信出力レベル

SL=10 log Io: 出力レベル EG=20 log G: 感度レベル

T. V. G=20 log R+2aR: 距離拡散と吸収減衰

SV=10 log Sv: 体積後方散乱強度レベル

α=β log₁₀ e: 吸収減衰係数

(2) 式を変形して

$$SV = VRMS - EG - SL + (20 \log R + 2\sigma R) - 10 \log \frac{c_T}{2} - 10 \log \Psi (dB)$$
(3)

SV は (3) 式から求められる。とのソナー方程式に超音波の距離拡散および吸収減衰係数,送受波器の指向特性などの係数を代入し、走査距離と積分深度層を条件として与えると、SV が求められる。積分深度層は、図 2 に 示されるように、10 層に分割して 積分し、さらに 10 から 100 m の SV も演算し求めた。サンマの標的強度 (TS) は、尾叉長 23.3 から 31.2 cm のサンマ 6 種類を試料として大型円型水槽 (直径 4 m×深さ 3 m) で 50 KHz の超音波を使用して、精密測定を行った。サンマの平均尾叉長は27.4 cm で、背面方向の平均標的強度 -38.9 dB が得られた。科学魚探の周波数 88 KHz と精密測定に使用した周波数が多少異なるが、本研究では、TS を -38.9 dB として 科学魚探に 設定し、1 m³ 当りの SV とサンマの分布密度 (尾/m³) をプリンタに印字させた。

科学魚探用送受波器は,調査船の船底に装備しているから,吃水 3.5m までと発振線および航走ノイズの影響などを考慮して,0から 10m は測深および積分深度層から除外した。

図 2 b) の印字例からもわかるように、 $1\,\mathrm{m}^3$ 当りのサンマの平均分布密度は小さく、すべて 000.0 と 印字されたので、1982 年度は、科学魚探の記録像(echogram)と、その echogram 上に記録された SV のアナログ量を 用いて、サンマ資源現存量の 推定を試みた。 図 3 は、科学魚探記録機に記録された echogram の例である。 この echogram に記録された SV のアナログ量を 10 倍に 拡大し、これから水深 $1\,\mathrm{m}$ 当りの SV を求め、これにサンマの $\overline{\mathrm{LS}}$ を用いて 尾数に換算し、さらに そのサンマ魚群全体の 尾数を求める方法である。従って、調査海域全域を科学魚探で走査し、echogram に記録された echo 約 5,000 について、これをサンマ魚群と見做し、前述の 方法を用いてサンマ尾数に換算した。 また、サンマ魚群は、SV の最大水深 (m) を遊泳していると 仮定し、パソコンを用いて、 走査距離を基準として航走距離 5 カイリごとに積算し、水深 $5\,\mathrm{m}$ 間隔でサンマ魚群の 分布尾数を求め、さらにサンマ 1

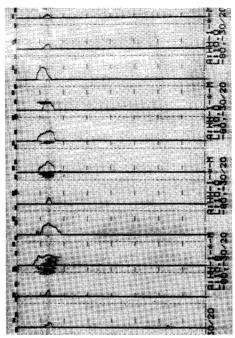


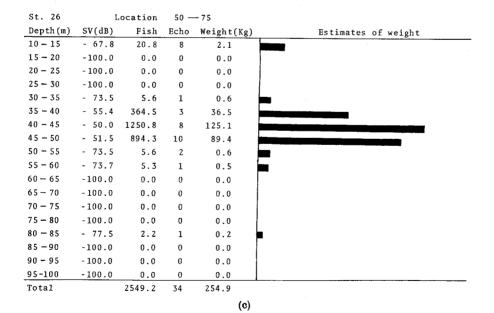
Fig. 3. Diagrams showing the echo patterns drawn by scientific echo sounder.

尾の体重を $100\,\mathrm{g}$ と仮定して 尾数を重量に 換算した。図 $4\,\mathrm{a}$), b), c), d) は, st , $26\,\mathrm{m}$ ら st . $27\,\mathrm{s}$ での 演算結果を示す。同図のヒストグラムで,推定現存量を表わす横軸は, $4\,\mathrm{\mathfrak{P}}$ 根に縮小して図示した。

St. 26		Locati	on 0	25	
Depth(m)	SV(dB)	Fish	Echo	Weight(Kg)	Estimates of weight
10 - 15	- 78.3	1.9	1	0.2	
15 - 20	- 73.0	6.3	1	0.6	
20 - 25	-100.0	0.0	0	0.0	
25 - 30	- 70.4	11.5	. 1	1.2	
30 - 35	-100.0	0.0	0	0.0	
35 - 40	- 67.3	23.2	5	2.3	
40 - 45	- 78.3	1.9	1	0.2	je
45 - 50	- 78.3	1.9	1	0.2	
50 - 55	-100.0	0.0	0	0.0	
55 - 60	-100.0	0.0	0	0.0	
60 - 65	-100.0	0.0	0	0.0	
65 - 70	-100.0	0.0	0	0.0	
70 - 75	-100.0	0.0	0	0.0	
75 - 80	-100.0	0.0	0	0.0	
80 - 85	-100.0	0.0	0	0.0	
85 - 90	-100.0	0.0	0	0.0	
90 - 95	-100.0	0.0	0	0.0	
95-100	-100.0	0.0	0	0.0	
Total		46.7	10	4.7	
				(a.)	

佐野ら: 科学魚探によるサンマ資源現存量の推定

St. 26		Locati	on 25	50	
Depth(m)	SV(dB)	Fish	Echo	Weight(Kg)	Estimates of weight
10 - 15	- 72.8	6.7	3	0.7	
15 - 20	-100.0	0.0	0	0.0	
20 - 25	-100.0	0.0	0	0.0	
25 - 30	-100.0	0.0	0	0.0	
30 - 35	-100.0	0.0	0	0.0	
35 - 40	- 69.1	15.7	3	1.6	
40 - 45	- 65.6	34.8	6	3.5	
45 - 50	- 65.3	37.1	6	3.7	
50 - 55	- 73.5	5.6	2	0.6	
55 - 60	- 75.3	3.7	1	0.4	
60 - 65	-100.0	0.0	0	0.0	
65 - 70	- 77.5	2.2	1	0.2	[
70 - 75	-100.0	0.0	0	0.0	
75 - 80	-100.0	0.0	0	0.0	
80 - 85	-100.0	0.0	0	0.0	
85 - 90	- 77.5	2.2	1	0.2	
90 - 95	-100.0	0.0	0	0.0	
95-100	-100.0	0.0	0	0.0	
Tota1		108.1	23	10.8	
				(1	b)



St. 26		Location	75 —	-100	
Depth(m)	SV(dB)	Fish	Echo	Weight(Kg)	Estimates of weight
10 - 15	- 66.5	28.5	13	2.9	
15 - 20	- 77.5	2.2	1	0.2	
20 - 25	-100.0	0.0	0	0.0	
25 - 30	- 71.7	8.4	2	0.8	
30 — 35	-100.0	0.0	0	0.0	
35 - 40	- 58.8	166.9	4	16.7	
40 - 45	- 61.7	86.0	5	8.6	
45 - 50	- 58.8	166.1	10	16.6	
50 - 55	- 73.0	6.3	1	0.6	
55 - 60	- 72.3	7.5	2	0.7	
60 - 65	-100.0	0.0	0	0.0	
65 - 70	- 75.0	4.0	1	0.4	
70 - 75	-100.0	0.0	0	0.0	
75 - 80	-100.0	0.0	0	0.0	
80 - 85	- 73.5	5.6	1	0.6	
85 - 90	-100.0	0.0	0	0.0	
90 - 95	- 75.3	3.7	1	0.4	
95-100	-100.0	0.0	0	0.0	
Total		485.2	41	48.5	
				(d)	
				(4)	

Fig. 4. Distribution and biomass estimate of saury resources per 5 nautical mile scanned.

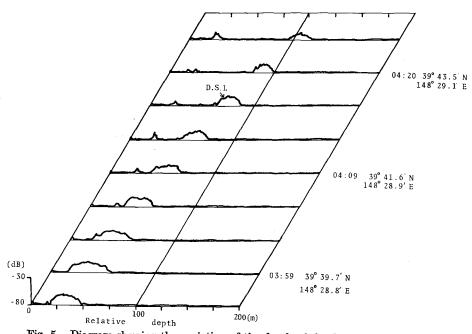
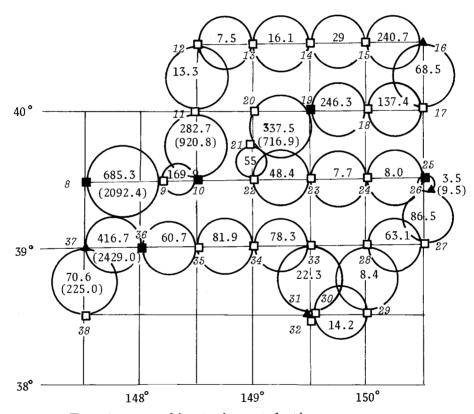


Fig. 5. Diagram showing the variation of the depth of the deep scattering layer.

佐野ら: 科学魚探によるサンマ資源現存量の推定

Table 1. Examples of abundance estimates for saury resources in station 26, based on scientific echo sounder in September 28, 1982.

Location	No. of miles sampled	No. of echo measured	Estimated no. of fish	Estimates of weight of fish (Kg)	Calibration constant	Total estimated fish biomass (ton)
0- 25	5	10	46.7	4.7		
25- 50	5	23	108.1	10.8		
50- 75	5	34	2549. 2	254.9		
75-100	3	41	485.2	48.5		
Total	18	108	3189. 2	318.9	271.3	86.5



☐ : Oceanographic stations at daytime

: Oceanographic stations at nighttime

▲ : Locations of gillnet research

Fig. 6. Distribution of saury resources in the surveyed area, based on scientific echo sounder readings during cruise 5 in 1982.

SV に影響する D.S.L の修正

調査期間中,夜間は D.S.L が浮上して SV を増加させる。図 5 は,D.S.L の移動状況を SV のアナログ量を用いて模式的に示した。この図から,水深 $100\,\mathrm{m}$ 附近では,D.S.L の SV は明瞭に他の echo と識別できる。この D.S.L の SV を夜間浅海層附近で測得された SV から控除し,その影響を修正した。この場合,D.S.L を構成するプランクトンや稚魚の種類や量については不明であり,かつ 時空間的に D.S.L は異なった SV をとるので,その修正は,その都度考慮する必要がある。この結果,昼間と夜間の SV を同一スケールで比較検討できる。

サンマ資源現存量の推定

図4で例示した方法に従い、走査距離 0.2 カイリを 基準として、5 カイリ航走でとに サンマ尾数を積算し、重量に換算した 結果を表 1 に 示した。 この表では、観測点間の 走査距離、echo の数、その echo からサンマ尾数およびサンマ 1 尾の体重を 100 g として重量に換算した推定現存量と、その集計を示した。

また,比例定数(calibration constant)として,超音波指向角中のサンプリング容積を円錐台形と仮定すれば,約 9,650 ${
m m}^3$ となる。このサンプリング容積で観測点間を走査すると,走査容積 $[{
m A}]$ ${
m m}^3$ が

Table 2 a). Examples of abundance estimates for saury resources in station 8, based on volume backscattering strength of scientific echo sounder during the night.

Location	No. of miles sampled	No. of echo measured	Estimated no. of fish	Estimates of weight of fish (Kg)	Calibration constant	Total estimated fish biomass (ton)
0- 25	5	51	5661.6	566. 2		
25- 50	5	46	7872.3	787.2		
50- 75	5	38	7902.5	790.2		
75-100	5	51	14733, 4	1473.3		
100-125	5	52	8661.3	866.1		
125-150	3.4	28	4056.7	405.6		
Total	28. 4	266	48887.8	4888.7	428.0	2092.4

Table 2 b). Examples of abundance estimates for saury resources in station 8, based on volume backscattering strength of scientific echo sounder during the night and adjusted because of the results of the effect of the deep scattering layer.

Location	No. of miles sampled	No. of echo measured	Estimated no. of fish	Estimates of weight of fish (Kg)	Calibration constant	Total estimated fish biomass (ton)
0- 25	5	50	1872. 0	187. 2		
25- 50	5	46	3037.7	303.8		
50- 75	5	38	2733.5	273.4		
75-100	5	51	4668.6	466.9		
100-125	5	53	2820.9	282.1		
125-150	3.4	28	878. 2	87.8		
Total	28.4	266	16010.9	1601.2	428.0	685.3

求まり、その容積中を遊泳するサンマ資源現存量が推定できる。との走査容積 [A] 中を遊泳するサンマと同一分布密度で、しかも観測点間の 距離を直径とし、水深 100 m とする 円柱容積 [B] m³ 中に分布すると仮定すれば、この比率 [B/A] が比例定数である。この定数を 走査容積 [A] 中のサンマ資源現存量に乗じ、さらに調査海域について積算すると、これが 推定したサンマ資源現存量であり、その結果を図6に示す。図中()内の数値は、夜間の D.S.L もサンマ魚群と仮定し 換算した量である。また、表 2 a) は、観測点 8 で SV から推定したサンマ資源現存量であり、表 2 b) は、同観測点で SVに D.S.L の影響を修正したサンマ資源現存量の 推定結果である。従って、全観測点 28 点、観測点間の航走距離 660.2 カイリ、最大 40.4 カイリ、最小 2.0 カイリ、平均 22.3 カイリで推定した サンマ資源現存量は、総計 3,350.5 屯となった。

考 察

あらかじめ指定した調査海域中を遊泳するサンマ資源現存量を 可及的速やかに 推定することが, クイック・アセスメント調査の目的であるから,未知の 諸要因を 仮定して, 演算処理しなければならない。今回の調査の成果として

- 1) 科学魚探記録紙に記録された echo を,すべてサンマ魚群と見做し現存量を推定した。
- この演算過程は、パソコンで処理し、水深 5m 間隔で 航走距離 5 カイリ当りのサンマ魚群分布のヒストグラムを描いた。とのヒストグラムから、サンマ漁況に関する情報量が増大するので、他のサンマ魚群に関する生態や環境条件および操業に関する 諸情報など 総合的に判断することによって、サンマ漁業を科学的に管理する上で有効な情報であると考える。
- 2) 指定した調査海域の調査終了後、帰港までの間に、サンマ資源現存量の推定が可能であるとの見通しができた。しかし、それには科学魚探の積分部およびプリンタ部を多少改良する必要がある。
- 3) 朝まづめおよび夕まづめ時,下降または上昇する D.S.L の SV を用い,夜間浅海層附近の echo の SV を修正すれば,現存量推定に充分利用できる情報となるし,また,資源現存量の精度向上に役立で得ると考える。
 - 一方、今後研究し改良すべき諸問題点として
- 4) 海表面から 10 m 層の資料は、船底装備の科学魚探では SV が得られず、また試験操業で混獲される魚の種類、大きさおよび漁獲量などが SV に及ぼす 影響も無視できず、この対策を 研究する必要がある。
- 5) サンマの背面方向の TS を -38.9 dB と仮定し尾数に 換算したが, echo として 記録されたサンマ魚群の体長組成が未知であるため, どうしてもサンマの TS を仮定しなければならず, また, サンマ1尾当りの体重も平均体重を仮定して 換算したので, これらが資源現存量を推定する上で誤差が生ずる。
- 6) 科学魚探で走査し、走査容積[A]中を遊泳する魚群について、種々の仮定の下に現存量を算出した。この推定した現存量を基準として、調査海域[B]にも同一密度でサンマ魚群が分布すると仮定し、比例定数[B/A]を求め、これを走査容積中のサンマ現存量に乗じてサンマ資源現存量を推定したが、この定数の決定が重要な要因となる。この定数については、指定した調査海域中の観測点などの配置にも関係し、今後の研究が期待される。
- 7) 科学魚探で得た情報から、サンマ資源現存量の推定を試みたが、この現存量が如何ほどに、その漁場の実際の現存量と一致しているかを検証する科学的手段・方法の確立が必要である。

最後に、現時点では、科学魚探で得た情報を検証する方法は、未だ確立されていない。

しかし、サンマの資源量評価の方法として、従来から行われてきた 方法に、科学魚探情報、関連する漁業の諸情報などから総合的に判断するしかないだろう。科学魚探技術は、資源評価の有効な一方

法であり、今後より精度の高い情報を早く多く提供することが 急務であり、さらに 研究を発展させる ことによって、サンマ資源の科学的評価と管理に明るい展望が期待できる。

文 南

- 安間 元・佐野典達 (1975). 魚探機によるサケ・マス資源現存量の 推定について、I. ベーリング 海アンドレアノフ諸島沖における予備実験、北大水産彙報 26, 137-153.
- 2) 佐野典達・安間 元 (1976), 同上. II. 資源現存量推定におけるシステム・モデル. 同誌, 27, 78 -90.
- 3) 安間 元·佐野典達 (1977). 同上、III. 中層曳航式魚探機の試作・試用. 同誌, 28, 74-82.
- 佐野典達・谷野保夫 (1982). 科学魚探 (scientific echo sounder) の試用結果について、東北区水研サンマ研究討論会議事録 30, 201-217.
- Robert J. Urick (1967). Principles of Underwater Sound for Engineers: The Sonar Equations. p. 16-27. McGraw-Hill, Inc., New York.