1	中型まき網漁業における集群量に基づく投網の意思決定
2	Decision making of net shooting based on gathered fish school size in a coastal purse seine
3	fishery
4	
5	
6	ランニングタイトル:中型まき網漁業の投網意思決定
7	
8	
9	
10	松下吉樹*,東野透
11	長崎大学大学院水産・環境科学総合研究科
12	
13	YOSHIKI MATSUSHITA*, TORU AZUNO
14	
15	Graduate School of Fisheries Science and Environmental Studies, Nagasaki University,
16	Nagasaki, Nagasaki 852-8521, Japan
17	*TEL: 81-95-819-2803. FAX: 81-95-819-2803.
18	Email: yoshiki@nagaski-u.ac.jp

19 中型まき網漁業における集群量に基づく投網の意思決定

20

21 松下吉樹, 東野透(長大院生·環)

22

- 23 中型まき網漁業の灯船のスキャニングソナー画像を解析して, 魚群反応の画素数から
- 24 漁獲結果を予測する実験式を得た。この式を用いて集魚中の魚群に投網した場合に期
- 25 待される漁獲量(期待漁獲量)を算出し、投網したときと投網しなかったときの期待
- 26 漁獲量を比較したところ、期待漁獲量の増加とともに投網する確率が高くなった。漁
- 27 労長は期待漁獲量が 1.5 トン以上の集魚で必ず投網し、50%の確率で投網を行う期待
- 28 漁獲量は 1.3 トンであった。 期待漁獲量が 1.3 トンと 1.5 トン以上の集魚回数はそれぞ
- 29 れ全体の32%と24%であった。
- 30 (250 字)

31

- 32 キーワード: 意思決定, カタクチイワシ, 集魚灯, スキャニングソナー, 投網, まき
- 33 網

Abstract

36

40

41

42

43

44

45

46

47

48

49

50

51

52

53

- 37 Decision making of net shooting based on gathered fish school size in a coastal purse seine
- 38 fishery
- 39 Yoshiki MATSUSHITA and Toru AZUNO (Nagasaki Univ.)
  - An empirical formula expressing the relationship between catch amount and number of pixels of fish echo displayed in the scanning sonar prior to net shooting was obtained in the coastal purse seine fishery with fishing light that targets Japanese anchovy Engraulis japonica. By using this formula, we compared expected catch amounts of fish abandoned at the end of luring process with expected catch amounts of fish that the fishing master decided to shoot the net. The fishing master always decided to capture a school when expected amount from sonar display exceeded 1.5 tons. The probability of net shooting was expressed by a logistic function of expected catch amount. The net was shot at 50% probability when catch more than 1.3 tons was expected. Number of luring processes that satisfied the expected amounts over 1.5 tons accounted for only 24% of total number of luring processes. Thus, present style of fishing depends on many attempts of fish luring by 3 lighting boats. Cost-saving measures such as energy and labor saving technology should be considered to provide for fluctuation in abundance of E. japonica, steady increase of fuel price, and labor shortage that are expected in future.

まき網漁業は我が国の年間漁業生産量の約30%を生産する重要な漁業種類で、その 54多くはイワシ類,アジ類,サバ類といった多獲性の浮魚類を漁獲して鮮魚や加工原料 55として供給している。<sup>1)</sup>現在のまき網漁業の漁船規模や操業形態はマイワシ Sardinops 56 melanostictus が豊漁であった 1980 年代とそれほど変わらないが、1990 年以降、卓越し 57た漁獲量が継続した魚種は無く、さら魚価の低迷や燃油価格の高騰などの影響もあり、 58経営を維持するための水揚げを確保できない漁労体も多い。2,3) 59 我が国のまき網漁業の操業方法には、探索した魚群に対して直接投網するものと灯 60 火を利用して集魚した魚群に対して投網するものがある。北日本のまき網漁業は前者 61 の方法で操業を行うが, 魚群を探索・捕捉・追尾しても投網しない場合がある。<sup>4,5)</sup> 62 一方、灯火を利用して集魚を行う西日本のまき網漁業でも集魚を行なっても投網しな 63 い場合がある。本研究が対象とする長崎県橘湾の中型まき網漁業はカタクチイワシ 64 Engraulis japonica の来遊が多い 6,7 月および 11,12 月とアジ・サバの漁獲が期待でき 65 る 8.9 月を中心に年間 100 日間程度、1 夜に 4~6 回の投網を行う操業を行っている。 66 この漁業では最初に複数の船が魚群探知機やスキャニングソナー(以降、ソナー)と 67いった音響測器を用いながら魚群を探索し、その後有望な魚群の上で集魚灯を点灯し 68 て集魚を行う。そして魚が十分に集まったことが音響測器の表示で確認できた場合に 69 は、最も小さな灯船(5トン未満)が焚き取り(集魚した魚群を他の灯船に移動させ 70 ること)<sup>6)</sup>を行い,網船(14トン)がこの灯船を包囲するように速やかに投網を行う。 71しかし、魚群を発見しても集魚を行わない場合や、集魚しても投網することなく次の 72

探索を行う場合も多い。こうした判断は、音響測器の表示とこれまでの経験を勘案し 73 て漁労長が行なっている。すなわち,漁労長は投網を行った場合の漁獲量の期待値(以 74降、期待漁獲量)を、音響機器の表示から推量している。本研究ではまず、漁労長が 75投網の主な判断基準とするソナー表示と、投網後の漁獲量との関係を明らかにする。 76 そしてこの資料を用いて、投網対象となった魚群と投網対象とならなかった魚群のソ 77ナー表示を比較して,漁労長が投網の意思決定を行う期待漁獲量を明らかにする。こ 78 の判断基準は、限られた時間内における漁獲量の最大化と一定の漁獲量を得る時間の 79 最小化を検討するための重要な知見であり、 $^{7}$ 中型まき網操業における生産効率と経 80 済性の向上に資する。 81

82

83

## 材料および方法

**操業資料の収集** 本研究は長崎県橘湾(Fig. 1)でカタクチイワシを主対象として操 84 業を行う中型まき網船団を対象に行った。この船団は、網船1隻、探索船1隻、灯船 85 1隻, 灯船兼運搬船2隻, 探索船兼運搬船2隻, 投網補助作業船1隻の計8隻で構成 86 されている。2010年11月の間に、漁労長が操船するLED集魚灯(水中灯1灯;出力 87 1kW, 船上灯 20 灯;合計出力 2kW) を装備した灯船兼運搬船 8) (17 トン, 以降, 試 88 験船)が行う集魚作業について、点灯時刻・消灯時刻と点灯中のソナー画像の記録、 89 そしてこの集魚を対象に投網を行なったときの投網時刻と漁獲量を記録した。なお漁 90 獲量は、水揚げ時にカタクチイワシを収容した金属容器の数(缶,1缶は約750kgを 91

- 92 収容, 0.5 缶刻みで記録) を用いた。
- 93 また、乗船調査時には漁獲されたカタクチイワシの魚体サンプルを採集して尾叉長
- 94 を計測するとともに、乗船調査中と資料の取りまとめの後に漁労長に聞き取り調査を
- 95 行い、投網の意思決定をする際に重要と考えられる事項について情報を得た。
- 96 ソナー表示に基づく期待漁獲量の推定 ソナー表示画像は、試験船が搭載するソナー
- 97 (古野電気製 CH-300, 周波数 215 kHz) の RGB 信号を PC に出力して JPEG 画像 (640
- 98 ×480 ピクセル) で記録した。このソナーには、自船周囲のエコーを表示する「水平
- 99 モード」と海面から海底までのエコーを表示する「断面モード」の二種類の表示方法
- 100 があり、漁労長は主に試験船の船首尾方向に対して真横方向の断面モードの表示画像
- 101 を参考に投網の意思決定を行う。そこで本研究では、集魚灯点灯から投網前の焚き取
- 102 りのために消灯するまでの間 30 秒間隔で断面モード (60 m レンジ, 断面探索範囲
- 103 180°, 断面探索中心 0°)の表示画像を記録し続けた(Fig. 2)。解析に用いた表示画
- 104 像は、投網開始時刻から 25 分以内に記録できた焚き取り直前のソナー表示画像であ
- 105 る。表示画像は画像解析ソフトウエア ImageJ (ver. 1.42q, 米国 National Institutes of
- 106 Health)を用いて,魚群反応と考えられる部分(Fig.2の点線で囲まれた部分)だけを
- 107 切り出して RGB256 階調の画像に変換した後、強いエコーを示す赤系統と黄系統の
- 108 画素 (RGB 値が R>127,G>127, B<127 の条件を満たす画素)を計数した。一方, 魚
- 109 群は試験船の周囲に立体的に分布している。そこで、ソナーの断面表示画像が立体的
- 110 に分布する魚群を代表する、すなわち試験船周囲の魚群サイズは投網直前のソナー表

111 示画像の画素数の 3/2 乗に比例すると仮定すると、ソナー表示画像から予測する期待 112 漁獲量 C とソナー表示画像の画素数 p は以下の関係となる。

$$C = k \cdot p^{\frac{3}{2}} \tag{1}$$

114 ただし、k は定数である。この(1)式によりソナー表示画像の画素数が漁獲量の指標と 115 なれば、投網を行わなかった集魚時の期待漁獲量を推定することが可能となる。

116 **投網決定確率の推定** 前述のとおり、漁労長はソナーの断面モードの表示画像により 期待漁獲量を推量し、投網の意思決定をしている。漁労長は集魚中の魚群の期待漁獲 量が判断基準となる量よりも少ない、あるいは潮流が悪い  $^{9}$ )と判断した場合には投網 119 は行わず、集魚を継続したり新たな探索を行ったりする。調査期間中には潮流が悪い ために投網を断念した操業はみられなかったため、集魚されたある魚群に対して投網 121 が行われる確率 $\phi(C)$ は期待漁獲量 C により決まると考えた。本研究では $\phi(C)$ を期待 122 漁獲量 C を変数とするロジスティック式で表した。

123 
$$\emptyset(C) = \frac{\exp(\alpha + \beta C)}{1 + \exp(\alpha + \beta C)}$$
 (2)

124  $\alpha$  と  $\beta$  はロジスティック式のパラメータである。この関数で表現される曲線を本研究 125 では、投網決定確率曲線と呼ぶこととする。

126 期待漁獲量 C の魚群が蝟集した集魚のうち、 $N_C$ 回の集魚に対して投網が行われ、残 127 りの  $n_C$  回には投網が行われなかったとき、全集魚回数に対する投網が行われた集魚 128 回数の割合 $\phi C$ は次の(3)式で表現される。

$$\emptyset C = \frac{N_C}{N_C + n_C} \tag{3}$$

130 ØCは、(2)式のロジスティック式として表される。そしてこの場合の対数尤度関数は

131 
$$\ln L(\alpha, \beta) = \sum_{i=1}^{I} \left[ \ln \frac{\left( N_{C_i + n_{C_i}} \right)!}{N_{C_i!} \cdot n_{C_i!}} + N_{C_i} \ln \emptyset(C_i) + n_{C_i} \ln \left( 1 - \emptyset(C_i) \right) \right]$$
(4)

- 132 となる。ただしiは1からIまでの期待漁獲量の階級を表す。本研究では期待漁獲量
- 133 を1缶ごとに階級分けして、階級値を代表値とした。この(4)式を最大とするパラメー
- 134 タを MS-Excel のソルバーによって求めた。<sup>10)</sup>
- 135 集魚灯に集まる魚の行動は時間帯によって変化することが知られており、11)本漁業
- 136 でも日出前の投網で最大の漁獲が得られることが多い。そこで時間帯によって投網の
- 137 意思決定をする期待漁獲量が異なるかを検討するために、集魚が行われた時間帯を0
- 138 時を境に前半夜と後半夜に分け、以下のモデルを検討した。
- 139 モデル1. (2)式のパラメータ,  $\alpha$  と $\beta$  は前半夜と後半夜で変わらない。パラメータ
- 140 数は2つで、投網決定確率曲線は1つである。
- 141 モデル2. 前半夜と後半夜で $\alpha$ は同じで $\beta$ は異なる。パラメータ数は3つである。
- 142 投網決定確率曲線の形状は相対的に同じ変化をする。
- 143 モデル3. 前半夜と後半夜で $\alpha$ が異なり、 $\beta$ は同じである。パラメータ数は3つで
- 144 ある。投網決定確率曲線は形状を変えずに横軸方向に平行移動する。
- 145 モデル4. 前半夜と後半夜で $\alpha$ ,  $\beta$ ともに異なる。パラメータ数は4つで、前半夜
- 146 と後半夜で異なる投網決定確率曲線となる。
- 147 以上の異なるパラメータ数を持つ4つのモデルに得られたデータを当てはめ、最小
- 148 の AIC (赤池情報量規準) を持つモデルを最適として選択した。 <sup>12,13)</sup>

150 結果

度分布を Fig. 3 に示した。18 日間操業が行われ、90 回の投網で 411 缶 (308 トン、平 152 均4.6 缶/投網)のカタクチイワシが漁獲された。1 投網あたりの漁獲量を時刻別にみ 153 ると深夜23時台と日出前の5時台に増加する傾向がみられた(Fig. 4)。このうち13 154 日間の操業において漁獲とソナー画像のデータを得た。この13日間には計69回の投 155 網が行われ,332 缶(249 トン,平均4.8 缶/投網)のカタクチイワシが漁獲された。 156 魚体計測結果と洋上および水揚げ時の目視観察から,カタクチイワシの尾叉長は5~7 157 cm 程度で (Fig. 5), 他の生物種の漁獲は非常に少なかった。 158 試験船はこの間に集魚灯による集魚を 48 回実施した。記録したソナー画像 2 例を 159 Fig. 2 に示した。カタクチイワシと考えられる魚群は灯船を中心として同心円状に分 160 布するが (Fig. 2a), 多くの魚が蝟集した場合には船と魚群の間の距離がほとんど無く 161 なり、ある範囲内に強い反応が表示された (Fig. 2b)。48 回の集魚のうち、9 回は試 162 験船が集魚した魚群を灯船が焚き取りした後に投網され、6回は他の灯船兼探索船が 163 集魚した魚群を試験船が焚き取りして、さらに灯船が焚き取りした後に投網された。 164 また7回は試験船が集魚した魚群を他の灯船兼探索船が焚き取りしたので,投網直前 165 のソナー画像は記録できなかった。残りの26回の集魚に対して投網は行われなかっ 166 た。すなわち、投網は集魚灯によって集めた魚群数の46%に対して行われた。試験船 167

操業および漁獲状況 2010年11月に行われた操業における1網当たりの漁獲量の頻

168 が集魚に関係した 22 回の集魚後の漁獲量は最大 34 缶,最小 0.5 缶,平均 6.9 缶であ 169 った。

期待漁獲量 投網直前に記録できた 15 回のソナー画像(試験船で集魚 9 回,引き継いで集魚 6 回)の画素数とその後の漁獲量を(1)式に当てはめたところ,得られた回帰式の係数は 5%有意水準では有意でなかった(Fig. 6, r²=0.26, P=0.07)。試験船の魚群探知機が魚群からの反射を水深として誤表示するような密な集群がみられた2回の集魚のデータ(26 缶と 34 缶の漁獲データ, Fig. 6 中の▲)を除外した場合には,得られた回帰式の係数は有意となった(Fig. 6, r²=0.73, P<0.01)。期待漁獲量 C は,次の式により画素数 p で表現できた。</li>

$$C = 1.56 \times 10^{-6} \cdot p^{\frac{3}{2}} \tag{5}$$

以上より、投網直前のソナー画像の画素数は12缶(9トン)以下の期待漁獲量の指 178 標として使用できると考えた。投網直前の画素数を(5)式で換算した前半夜と後半夜の 179 期待漁獲量を比較したところ (Fig. 7), 後半夜の集魚で期待漁獲量が高くなる傾向が 180 みられたが、その差は有意ではなかった (Two-sample Kolmogorov-Smirnov test, *P*=0.88)。 181 一方、投網対象となった集魚の投網直前の期待漁獲量と投網対象とならなかった集魚 182 の集魚灯消灯直前の期待漁獲量の比較を前半夜・後半夜でそれぞれ行ったところ、投 183 網対象となった場合と、投網の対象とならずに集魚を終了した場合の期待漁獲量の頻 184 度分布にはいずれの時間帯も有意差がみとめられ(P<0.05),期待漁獲量が2缶を超 185 えたすべての集魚において投網が行われていた。 186

**投網決定確率** 以上のデータをモデル 1-4 の仮定のもと(2)式に当てはめて,投網決定確率曲線のパラメータ  $\alpha$  と  $\beta$  を最尤推定した。その結果,前半夜と後半夜で同一のパラメータを採用するモデル 1 の AIC が最小であり,このモデルにより表現される曲線を投網決定確率曲線として採用した(Fig. 8, Tables 1 and 2)。投網が行われる確率  $S_{(C)}$  は期待漁獲量が大きくなるにつれて高くなり,投網を行うか否かの判断が 50% の確率となる期待漁獲量は 1.7 缶(1.3 トン)と推定された。

194 考察

浮魚資源調査では、計量ソナーと呼ばれる特別なソナー<sup>14)</sup>の利用が期待されているが、本研究のように漁船に一般的に装備される汎用ソナーでも、魚群探知機が魚群からの反射を水深として誤表示するような密な魚群でない場合に限り、表示画像から期待漁獲量を予測できた。しかし汎用ソナーを用いた魚群量の推定には、問題点もある。本研究では断面表示画像から立体的に分布する魚群量の推定を試みた。灯船周囲の魚群の分布形状が魚群量にかかわらず相似であれば、断面表示画像は魚群の容積を代表すると仮定できる。しかし試験船の集魚灯の配光は均一ではないので、<sup>8)</sup>例えば魚群の蝟集が試験船周囲の比較的明るい部分だけで増加するなど、魚群の水平的な分布形状が蝟集量の多寡によって変化する場合には本研究の解析方法では誤差が生じることとなる。今後、魚群量が異なる集魚において断面表示画像と水平表示画像を同時に取得・解析することで、集魚灯の配光と魚群の分布形状の関係を検討する必要がある。

また、断面表示画像や魚群の容積 15)を魚群量の指標とするためには、魚種とその大き 206 さおよび魚群内の密度が変化しないという仮定が必要である。実際に漁労長への聞き 207 取り調査では、魚体が小さいときにはソナー反応が濃くなければ、期待したほどの漁 208 獲量が得られないとの経験則を聞くことができた。本研究では、漁獲物中の混獲生物 209 はわずかで、カタクチイワシの尾叉長は $5\sim7$  cm とほぼ同じであったので (Fig. 5), 210 魚種とその大きさは変化しなかったと考えた。一方, 魚群内の密度については, 表示 211 画像から魚群からの強いエコーと考えられる赤・黄系統の画素だけを抽出し、Fig. 2a 212213の魚群反応の周辺部にみられるようなその他の色(青や緑色)で表示されるエコーは 解析から除いた。まき網漁業の現場で言われる「灯付き」の悪い状態の場合には、魚 214群は密集しないでソナーには青や緑色で表示されるので、ソナー表示に対して期待漁 215 獲量が過小評価され、その結果、両者の相関を低下させた可能性がある。Fig. 6 をみ 216 ると、ソナー表示画像の赤と黄色の画素数が 15000 以下と算出された集魚において、 217実際の漁獲量が期待漁獲量を上回った場合が多い。今後、さらに資料を蓄積して、重 218 回帰分析や一般化線型モデル解析によって画像表示色や魚種とその大きさなどを要 219因とした推定方法を検討することが望ましいと考える。また、本研究の対象としたま 220 き網漁業で使用される網漁具の浮子綱長は315mであり、真円を描くように投網され 221た場合に試験船から約 50 m の範囲の魚群が網に包囲されることになる。したがって 222蝟集した魚群が広く分布した場合には、たとえ魚種組成と大きさおよび魚群内の密度 223が変わらなくても蝟集した魚群を獲りきれずに漁具の漁獲効率が変化してしまい、漁 224

225 獲量を精度良く推定できない可能性も考えられる。本研究では、期待漁獲量と画素数
 226 の関係を検討する際に2回の集魚のデータ(26 缶と 34 缶の漁獲, Fig. 6 中の▲)を
 227 除外して検討したが、これらのデータの(1)式への当てはまりが良くなかったことには、
 228 こうした漁獲効率の変化の影響も考えられる。

本研究の対象としたまき網漁業では、投揚網と魚汲み作業に短くても1時間程度を 229要するため、投網数は日没から日出までの間に平均5.0回、最多で6回であった。こ 230 うした操業時間の制約の中で、漁労長は利益が大きくなるように、ソナーや魚群探知 231 機の表示と経験から,一定量以上の漁獲が期待できる魚群を選択していた。集魚灯を 232用いないベネズエラのマグロまき網漁業でも同様に,漁業者は2kg以下の魚体である 233 場合あるいは魚群量が5トン以下である場合には投網を行わず、鳥見レーダーの画像 234 と魚群の性状を検討することで,一定量以上の水揚げ金額が期待できる魚群を選択し 235て投網の意思決定を行なっていた。<sup>16)</sup>本研究においても,漁労長は収益の確保を目指 236 して魚群の hi-grading 17)を行っている状況であったが、その選択には煮干原料を漁獲 237する漁業特有の要因が考えられる。煮干加工用のカタクチイワシの水揚げ単価は、漁 238獲されるカタクチイワシの品質に加えて, 加工場の受け入れ許容量やそれまでの供給 239 量(直前に多くの魚を供給した場合、加工が間に合わない、逆に一旦加工を始めた場 240 合, 原料の供給を止められない) など, 多岐の要因に左右される。また, 漁獲された 241カタクチイワシが大きかったり, 脂肪量が多かったりすれば, これらは煮干加工では 242なく、単価の安い養殖餌料へと仕向けられることがある。このように水揚げ金額を見 243

積ることは非常に難しい状況であるが、聞き取り調査では漁労長は1缶あたりおおよ 244そ34,000円の販売金額を期待していた。また漁労長は、氷代、燃油代、人件費など総 245額 450,000 円を 1 操業に要する経費と見込んでおり、最低でもこの金額に見合う漁獲 246量を確保しようと考えていた。したがって1操業で5回の投網が行われるとすると、 2471 投網あたり 2.6 缶の漁獲を確保しなければならない。漁労長はソナーの表示画像を 248 参照して、期待漁獲量が2 缶を超える場合には必ず投網して(Fig. 7) 収益の確保を 249 目指し,2缶に満たないと判断した場合にも魚価や努力量(投網数)を勘案しながら, 250投網すべき魚群を決定していることがわかる (Fig. 8)。期待漁獲量が 1.7 缶 (50%の 251投網決定確率) と 2 缶 (必ず投網) を超えるようなソナー表示画像は, 試験船の 41 252回の集魚のうち、それぞれ 13 回(32%) と 10 回(24%) で記録された。すなわち必 253ずしも投網の対象とはならない期待漁獲量(2 缶以下)と推定された集魚が、集魚回 254255数全体の約 3/4 を占めていた。日本のまき網漁業は,その大量漁獲能力から他の漁業 種との調整問題となることが多い。そのため集魚灯に使用する電力の上限値などが調 256整規則などで決められており、集魚能力を高めることは難しい。こうした中で橘湾の 257中型まき網漁業は複数の灯船を用いた集魚により魚群の Hi-grading を行い, さらに投 258網の回数を多くすることで経営を維持しようとしていると考えられる。しかし近年の 259 燃油価格の高騰と今後予測される高止まり 18)が, 橘湾の中型まき網漁業のように多数 260 の船を使用するまき網漁業の経営へおよぼす影響は大きいと考えられる。さらに聞き 261取り調査からは乗組員の老齢化と必要人数の確保も問題としてあげられ、現状の操業 262

263 形態(多くの船数と多数の投網)を今後も維持できるか,疑問も生じる。したがって,

264 現在実施されている新型漁船の導入,船団構成隻数や乗組員数の削減など,操業の合

265 理化, 省人化, 省力化, 省エネルギー化のための技術開発 <sup>9,19,20)</sup>は現実的な対応とい

266 える。

橘湾で漁獲されるカタクチイワシは湾外から来遊し、21)その漁況には天草灘と五島 灘の流れの状況が深く関係する。22)五島灘の海況は年変動が大きく、23)カタクチイワシの漁況はこうした海況の年変動の影響を受けることが考えられる。例えば 2008 年の長崎県のカタクチイワシの生産量は 59,333 トンであったが、2009 年には 20,115 トンと大きく変化した(農林水産省九州農政局 Web: http://www.maff.go.jp/kyusyu/toukei/hensyu/nenpo.html)。このような漁況の変動による経営収支の変化を上述した技術開発がすべて解決できるとは考えづらい。こうした問題には、Hi-gradingを行わなくとも、あるいはその判断基準が低くなっても経営が持続できるように、柔軟な許認可システムによる漁法の転換や資源状態の良好な魚種の漁

278 謝辞

獲許可などを含めて検討する必要があるだろう。

279 本研究は長崎県雲仙市の天洋丸船団の協力により実施した。漁労長の竹下千代太氏280 に厚くお礼を申し上げる。

- 283 1) 農林水産省統計部. 平成 21 年漁業・養殖業生産統計年報. 2011. 東京.
- 284 2) 中神正康. 日本近海の多獲性浮魚資源の変動とその漁業の歴史・問題点. 「新 285 しい漁業のデザインー沖合漁業の問題とその改善」(上野康弘・熊沢泰生・稲 286 田博史編). 恒星社厚生閣,東京. 2010; 11-24.
- 287 3) 浅野謙治. 東シナ海の浮魚資源と現状. 水産海洋学会研究発表大会シンポジウム「日本海西部〜東シナ海のまき網漁業の未来について」. 水産海洋研究
  289 2010; 74: 214-216.
- 290 4) 和田時夫. 道東海域におけるまき網対象マイワシ資源の来遊動態に関する研 291 究. 北水研報 1988; **52**: 1-138.
- 292 5) 松石隆. まき網漁業漁獲統計資料による資源量推定法. 北大水産彙報 1993;293 44: 116-126.
- 294 6) 保田井真, 花井慎一郎. 旋網漁業. 「漁灯を活かす技術・制度の再構築へ」(稲
  295 田博史・有元貴文・長島徳雄・飯田浩二編) 恒星社厚生閣, 東京. 2005; 134-144.
- 7) 原一郎. 効率の良いまき網漁業のあり方. 水産海洋学会研究発表大会シンポ
  297 ジウム「日本海西部〜東シナ海のまき網漁業の未来について」. 水産海洋研究
  298 2010; 74: 225-227.
- 299 8) 東野透, 松下吉樹, 竹下千代太. LED 集魚灯の長崎県中型まき網漁業への導入. 300 海洋水産エンジニアリング 2011; **97**: 26-32.

- 301 9) 鉛進. 旋網漁業の漁撈形態と技術. 漁船 2000; 349: 459-476.
- 302 10) 東海正. 曳網漁具の選択性曲線パラメータ最尤推定における適合性の検定に 303 ついて. 水産工学 2009; 1: 69-80.
- 304 11) 長谷川英一,小林裕,石倉勇,内田誠,前川陽一.水中灯下での魚類の集合・ 305 離散過程.日水誌 1991; **57**: 1307-1311.
- 306 12) Millar RB, Fryer RJ. Estimating the size-selection curves of towed gears, traps, nets and hooks. *Rev. Fish Biol. Fisheries*. 1999; **9**: 89-116.
- 308 13) 濱邊優祐,原田誠一郎,山下秀幸,東海 正.角目網ウインドー長さが沖合309 底曳網のコッドエンド選択性に及ぼす影響.水産工学 2012; 3: 173-182.
- 14) 飯田浩二. スキャニングソナーの特徴と資源調査への応用. 「音響資源調査の
  新技術—計量ソナー研究の現状と展望」(飯田浩二・古澤昌彦・稲田博史編)
  恒星社厚生閣,東京. 2007; 9-21.
  - 15) Misund OA. Abundance estimation of fish schools based on relationship between school area and school biomass. *Aquat. Living. Resour.* 1993; **6**: 235-241.

- 16) Gaertner D, Pagavino M, Marcano J. Influence of fishers' behaviour on the catchability of surface tuna schools in the Venezuelan purse-seiner fishery in the Caribbean Sea. *Can. J. Fish. Aquat. Sci.* 1999; **56**: 394-406.
- 318 17) Alverson DL, Freeberg MH, Pope JG, Murawski SA. A global assessment of fisheries bycatch and discards. FAO *Fish. Tech. Pap.* 1994; **339**: 5-8.

320	18) International Energy Agency. Medium-Term Oil and Gas Markets 2011. International
321	Energy Agency, Paris. 2011
322	19) 本田敦司. 長崎県における中・小型まき網の構造改革. 水産海洋学会研究発表
323	大会シンポジウム「日本海西部〜東シナ海のまき網漁業の未来について」. 水
324	産海洋研究 2010; <b>74</b> : 220-222.
325	20) 出村雅晴. 漁船漁業構造改革対策事業の現状と課題. 農林金融 2009; 62:
326	56-65.
327	21) Tanaka H, Ohshimo S, Takagi N, Ichimaru T. Investigation of the geographical origin
328	and migration of anchovy Engraulis japonicus in Tachibana Bay, Japan: A stable
329	isotope approach. Fish. Res. 2010; <b>102</b> :217-220.
330	22) 高木信夫, 森永健司, 中田英昭. 冬春季に天草灘・五島灘南部陸棚縁辺部で鶴
331	測された北-北東向きの流れの構造と変動. 水産海洋研究. 2009; <b>73</b> : 172-180.

23) 山本憲一, 中田実, 水田浩二. 水温・塩分の鉛直分布からみた五島灘の海況の

特徵. 長崎水試研報. 1999; 25: 1-8.

335	Figure captions
336	
337	Fig.1 Fishing ground where the coastal purse seine fishery operates.
338	
339	Fig.2 Sonar images. Original color images were converted to gray-scale images. a: recorded at
340	02:43 on Nov. 14 2010, 6 minutes before net shooting, 4 containers catch; b: recorded at
341	05:35, 12 minutes before net shooting, 12 containers catch.
342	
343	Fig.3 Distribution of catch amount of Japanese anchovy Engraulis japonica per haul by the
344	coastal purse seine during November 2010. Total 90 hauls were done. One container
345	holds approximately 750 kg.
346	
347	Fig.4 Catch amount of <i>E. japonica</i> per haul of the coastal purse seine by time during
348	November 2010. Solid circle designates average value for every time period (1h), bar for
349	standard deviation. One container holds approximately 750 kg.
350	
351	Fig.5 Fork length distribution of <i>E. japonica</i> captured in each operation during November
352	2010.
353	
354	Fig. 6 Relationship between number of pixels (red + yellow) in sonar image taken prior to net
355	shooting and catch of $E$ . $japonica$ . Large catch data depicted as $\blacktriangle$ were excluded from
356	analysis because influence of acoustic shadow was suspected. One container holds
357	approximately 750 kg.
358	
359	Fig.7 Frequency distributions of expected catch amount of <i>E. japonica</i> from sonar images in
360	fish-luring procedures. Top; fish-luring procedures conducted before midnight, Bottom; 19

361	after midnight, Light gray histograms designated expected amounts in which the net was
362	not shot, dark grays, when the net was shot. One container holds approximately 750 kg.
363	
364	Fig.8 Probability of net shooting in relation to expected catch amount of <i>E. japonica</i> . ●; data
365	before midnight, $\bigcirc$ ; data after midnight. One container holds approximately 750 kg.
366	

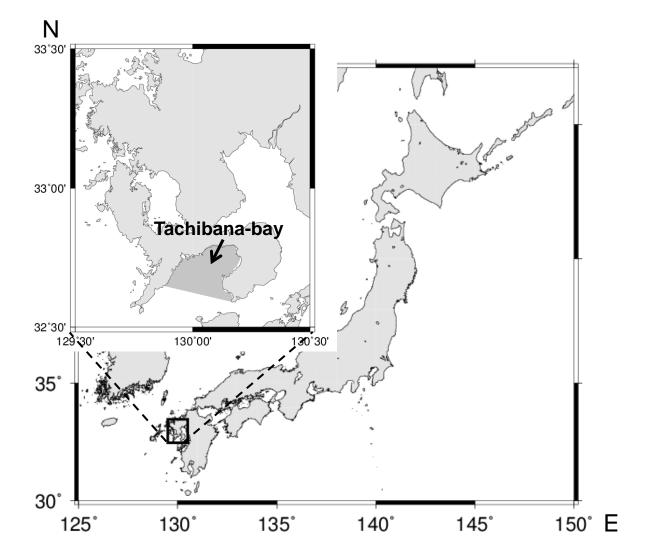


Fig.1 Matsushita and Azuno

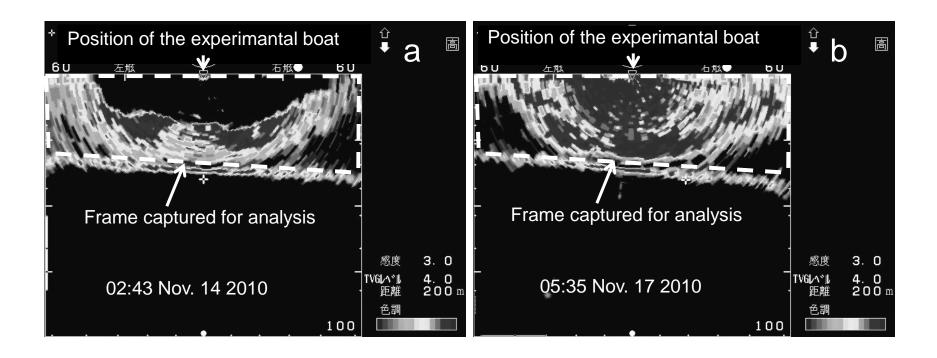


Fig.2 Matsushita and Azuno

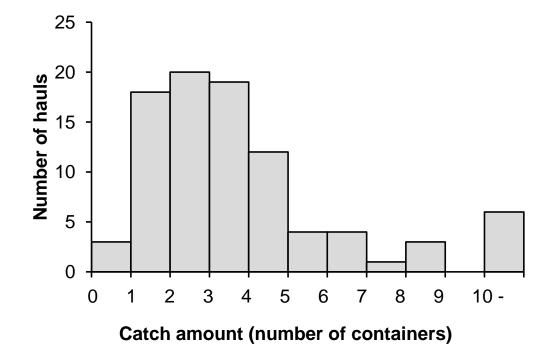


Fig.3 Matsushita and Azuno

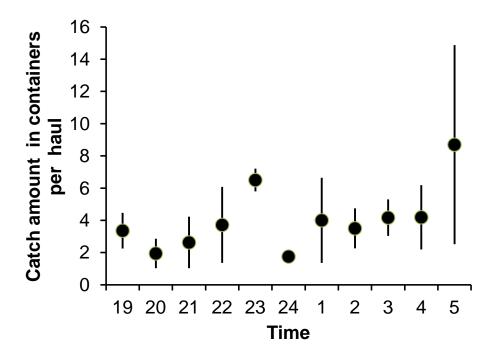


Fig.4 Matsushita and Azuno



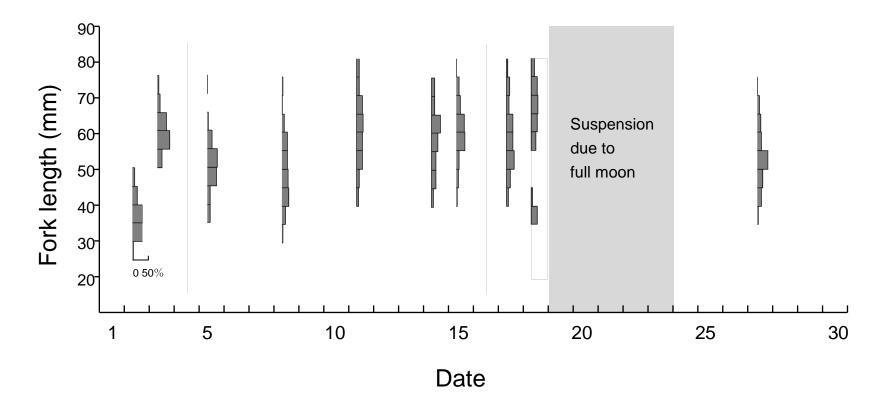
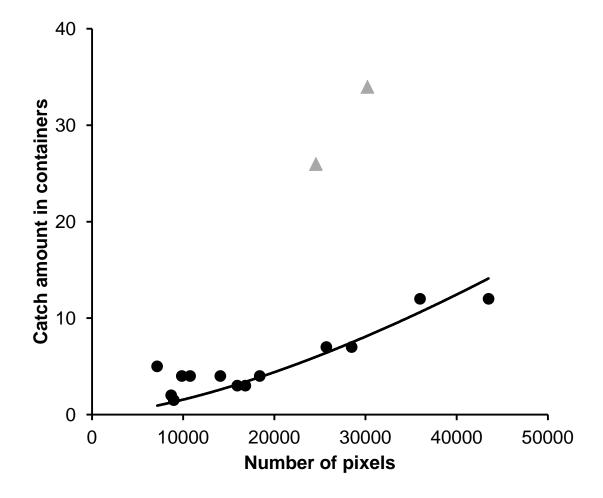
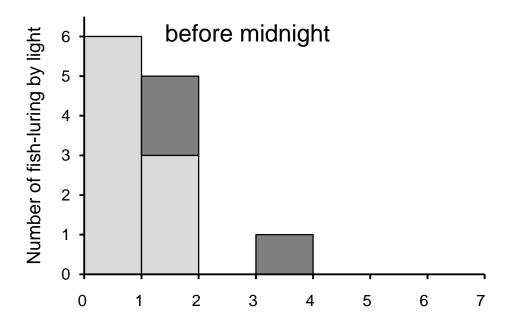


Fig.5 Matsushita and Azuno



411 Fig.6 Matsushita and Azuno



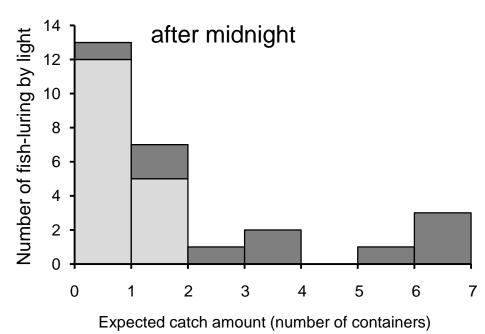


Fig.7 Matsushita and Azuno

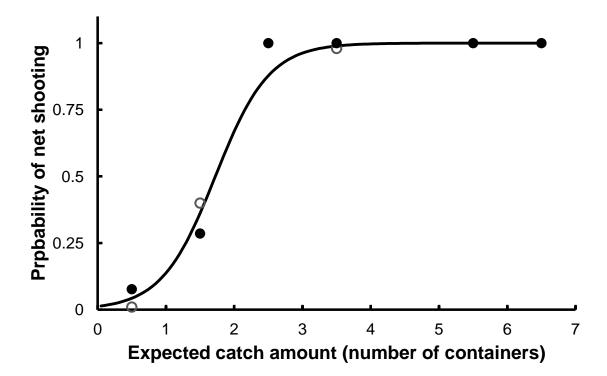


Fig.8 Matsushita and Azuno

Table 1 Parameter estimates and AIC for shooting probability

Model	Before midnight				After midnight				AIC
	α	β	C <sub>50</sub> *	SR**	α	β	C <sub>50</sub> *	SR**	_
1	2.54	-4.38	1.72	0.86	2.54	-4.38	1.72	0.86	11.70***
2	2.54	-4.42	1.74	0.86	2.54	-4.36	1.71	0.86	13.69
3	2.62	-4.40	1.75	0.84	2.51	-4.40	1.75	0.88	13.68
4	14.03	-21.45	1.53	0.16	2.20	-3.90	1.78	1.00	15.03

<sup>\*</sup>Expected catch amount (number of containers) from sonar image that the net is shot at 50 % probability,

432

433

430

435

436

437

439

440

Table 2 Parameter estimates and their standard errors (S.E.) for shooting probability adopted

## 438 in this study

Logistic parameters	Estimates	S.E.
$\alpha$	2.54	1.49
β	-4.38	1.05
$C_{50}*$	1.72	0.15
SR**	0.86	0.12

<sup>\*</sup>Expected catch amount (number of containers) from sonar image that the net is shot at 50 % probability,

of net shooting)

<sup>\*\*</sup> selection range (the difference between the expected catch amounts at which 25 and 75 % probabilities of net shooting), \*\*\* adopted in this study.

<sup>\*\*</sup> selection range (the difference between the expected catch amounts at which 25 and 75 % probabilities