

## 船舶事故調査報告書

平成22年12月16日  
 運輸安全委員会（海事専門部会）議決  
 委員 横山 鐵 男（部会長）  
 委員 山 本 哲 也  
 委員 根 本 美 奈

事故種類	衝突（棧橋）
発生日時	平成22年8月16日（月） 16時30分ごろ
発生場所	愛媛県松山市松山港 松山港高浜5号防波堤灯台から真方位193°580m付近 （概位 北緯33°53.3′ 東経132°42.3′）
事故調査の経過	平成22年9月9日、本事故の調査を担当する主管調査官（広島事務所）ほか1人の地方事故調査官を指名した。 原因関係者から意見聴取を行った。
事実情報 船種船名、総トン数 船舶番号、船舶所有者等 L×B×D、船質 機関、出力、進水等 乗組員等に関する情報	旅客フェリー <sup>きょくよう</sup> 旭洋丸、696トン 129075、石崎汽船株式会社 55.90m×13.11m×3.35m、鋼 ディーゼル機関2基、1,912kW（合計）、昭和62年4月15日 船長 男性 47歳 四級海技士（航海） 免許年月日 平成5年7月21日 免状交付年月日 平成20年4月7日 免状有効期間満了日 平成25年7月20日
死傷者等	なし
損傷	左舷船首部に凹損
事故の経過	<p>本船は、船長ほか5人が乗り組み、旅客99人及び車両21台を乗せ、船首約1.7m、船尾約2.8mの喫水で、松山港に入港しようとし、同港沖に達したとき、船長が、入港配置を令し、操舵手を手動操舵につけ、機関室に機関長を、船首甲板に一等航海士及び一等機関士を、船尾甲板に甲板員をそれぞれ配置して、松山港内の可動橋棧橋（以下「本件棧橋」という。）に接近した。</p> <p>船長は、操舵室前で操船を指揮し、着棧時の手順どおり後進テストを行ったのち、両舷機を極微速力前進として本件棧橋を左舷船首に見て、入船左舷着けで着棧する態勢で接近し、同棧橋の着棧位置まで約50mとなったとき、減速するために両舷機を後進としたところ、後進が効き過ぎていつもより行きあしがなくなり、船尾が本件棧橋から離れた。</p> <p>船長は、行きあしをつけて船体が本件棧橋と平行になるように、左舷機を微速力前進及び右舷機を微速力後進として着棧することにした。</p> <p>しかし、船長は、操舵手に対し、右舷機を微速力前進及び左舷機を微速力後進とするよう逆の号令を発し、操舵手が号令どおりに機関の操作を行った。</p> <p>船長は、操舵室の左舷側で船体姿勢と本件棧橋への接近状況を確認して</p>

	<p>いたとき、船尾が本件棧橋に寄らないので、左舷機を停止及び右舷機を後進と号令するところを、左舷機を停止及び右舷機を前進と号令し、続いて、左舷機を後進及び右舷機を前進と号令してしまい、右舷機が微速力前進となったまま本件棧橋への接近を続けた。</p> <p>本船は、バウスラスタを右にかけて低速力で本件棧橋に接近中、16時30分ごろ左舷船首部が本件棧橋に衝突した。</p>	
気象・海象	<p>気象：天気 晴れ、風向 西、風力 1、視界 良好</p> <p>海象：潮汐 下げ潮の中央期、潮流はなかった。</p>	
その他の事項	<p>本事故当時、機関及び機関遠隔操縦装置に不具合又は故障はなかった。</p> <p>船長は、平成18年7月、松山港に就航する本船や他のフェリーの船長職についた。本船は、松山港－広島港間を毎日3便運航しており、本件棧橋への着棧時には船長が操船を指揮していた。事故当時は、2便目の本件棧橋への着棧で、16時30分の着棧予定であった。</p>	
分析	<p>乗組員等の関与</p> <p>船体・機関等の関与</p> <p>気象・海象の関与</p> <p>判明した事項の解析</p>	<p>あり</p> <p>なし</p> <p>なし</p> <p>本船は、松山港において、本件棧橋に入船左舷着けで着棧作業中、本件棧橋の手前で行きあしがなくなった際、船長が、行きあしをつけて船体を本件棧橋と平行にしようとして、操船の意図とは逆に右舷機を微速力前進及び左舷機を微速力後進としたことから、船首が左に振れて本件棧橋に接近し、同棧橋に衝突したものと考えられる。</p> <p>船長は、本件棧橋の手前で行きあしがなくなったことから、行きあしをつけるために機関を前進としなければという意識が働き、操船の意図とは逆の号令を発した可能性があると考えられる。</p>
原因	<p>本事故は、本船が、松山港において、本件棧橋に入船左舷着けで着棧作業中、本件棧橋の手前で行きあしがなくなった際、船長が、行きあしをつけて船体を本件棧橋と平行にしようとし、操船の意図とは逆に右舷機を微速力前進及び左舷機を微速力後進としたため、船首が左に振れて本件棧橋に接近し、同棧橋に衝突したことにより発生したものと考えられる。</p>	