

船舶事故調査報告書

令和7年10月22日

運輸安全委員会（海事専門部会）議決

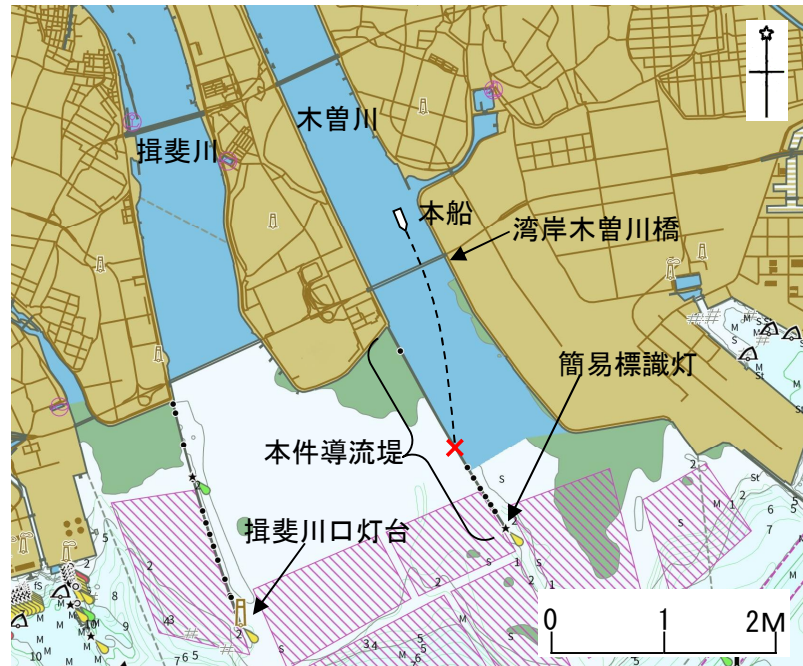
事故種類	乗揚
発生日時	令和7年4月27日 04時10分頃
発生場所	三重県桑名市木曾川河口の導流堤 揖斐川口灯台から真方位060° 1.8海里（M）付近 （概位 北緯35° 00.9′ 東経136° 45.1′）
事故の概要	プレジャーボート ハピネスプリンは、航行中、導流堤に乗り揚げた。
事故調査の経過	令和7年5月9日、主管調査官（横浜事務所）を指名 原因関係者から意見聴取手続実施済
事実情報	
船種船名、総トン数	プレジャーボート ハピネスプリン、7.3トン
船舶番号、船舶所有者等	235-29862愛知、個人所有
乗組員等に関する情報	船長、一級小型・特殊
負傷者	なし
損傷	船底に擦過傷、プロペラの脱落等
気象・海象	気象：天気 晴れ、風向 北北西、風速 3m/s、視界 良好 海象：海上 平穏、潮汐 上げ潮の末期 日出時刻：05時06分 月出時刻：04時25分、月齢：28.7
事故の経過	本船は、船長が1人で乗り組み、知人3人を乗せ、三重県鳥羽市沖で釣りをを行う目的で、法定灯火を表示し、愛知県弥富市のマリーナを出航した。 船長は、木曾川河口付近を何度も操船した経験があり、当該海域は小型漁船が多くいる場所であると認識していたので、夜間に操船する場合、それらの漁船を見落とすことがないように、目視による見張りが行いやすいフライングブリッジで操船を行うようにしていた。 船長は、フライングブリッジで手動操舵による操船に当たり、キャビン内に装備していたGPSプロッター1台を利用できなかったため、スマートフォンのGPS機能により位置情報を地図アプリ上に表示させ、船位の確認を行いながら、本船を湾岸木曾川橋の橋梁下を通過させ木曾川河口付近を約21ノット（kn）の速力（対地速力、以下同じ。）で南東進させた。 船長は、地図アプリ上の現在位置が移動しない状態になり、木曾川右岸の河口部に築造された導流堤（以下「本件導流堤」という。）の沖側南東端に設置された簡易標識灯（黄色4秒1閃光）を目視できていなかったが、ふだんどおりの針路及び速力で航行していると思い、同じ速力で操船を続けた。

船長は、スマートフォンの地図アプリを再起動させて地図アプリ上の位置情報を正常表示させたところ、本船が思っていたよりも西に逸れて本件導流堤に接近していることに気付いて左舵一杯を取ったものの、本船は本件導流堤に乗り揚げた。

船長は、直ちに１１８番通報を行い、救助を要請した。

本船は、潮位が上がるのを待って海上保安庁の船艇により引き下ろされた後、乗船者を乗せたままマリーナから来援したボートにえい航されて帰航した。

(図１ 参照)



一般財団法人日本水路協会発行の航海用電子参考図 (new pec) 使用

図１ 事故発生経過概略図

本件導流堤は、木曽川右岸の河口部に設けられた全長４，６８０ｍの導流堤で、水位が高いときには海面下となる潜堤として海図及びヨット・モータボート用参考図に記載されている。

本事故当時、本件導流堤の天端（頂部）は、海面下であった。

本船の喫水は、船尾約１．２～１．３ｍであった。

分析

本船は、木曽川河口付近を約２１knの速力で航行中、船長が、スマートフォンの地図アプリの表示に不具合が生じたまま、船位の確認を行わずに速力を保持して操船を続けたことから、本件導流堤に接近していることに気付くのが遅れ、左舵一杯を取ったものの、本件導流堤に乗り揚げたものと考えられる。

船長は、地図アプリの表示に不具合が生じ、また、簡易標識灯を目視できておらず、船位を把握できない状態であったものの、慣れた海域をふだんどおり航行していると思い込んでいたことから、船位の確

	認を行わずに同じ速力で操船を続けたものと考えられる。
原因	本事故は、夜間、本船が、木曽川河口付近を約2.1knの速力で航行中、船長が、スマートフォンの地図アプリに不具合が生じたまま、船位の確認を行わずに速力を保持して操船を続けたため、本件導流堤に接近していることに気付くのが遅れ、左舵一杯を取ったものの、本件導流堤に乗り揚げたものと考えられる。
再発防止策	今後の同種事故等の再発防止に役立つ事項として、次のことが考えられる。 ・ 船長は、航行中、船位を確認できなくなった場合、その状況を放置することなく、一旦停止する等して、正常に作動する他の航海計器によって船位を確認すること。 ・ 小型船舶の船長は、フライングブリッジ等近くに測位するための航海計器がない場所で操船する場合、航海情報の参照に当たっては、地図アプリではなく、船舶検査で航海用電子参考図としての使用が認められている航行支援アプリを使用することが望まれる。 ・ 船長は、夜間に目視では視認しづらい堤防、養殖施設、他船等の障害物付近を操船する際は、確実に障害物との距離を保つことができるよう、レーダー、GPSプロッター等の航海計器を活用して周囲の見張り及び船位の確認を行い、安全な速力で航行すること。