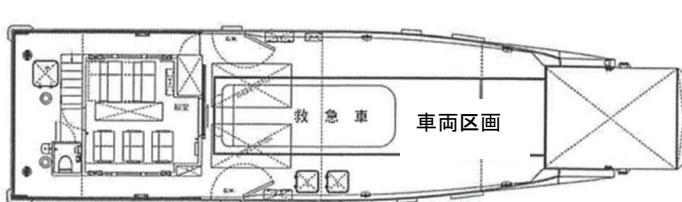


船舶事故調査報告書

令和7年11月19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6年12月30日 18時25分頃
発生場所	愛媛県上島町生名島南西方沖 生名港沖防波堤北灯台から真方位 $237^{\circ} 1,780\text{m}$ 付近 (概位 北緯 $34^{\circ} 15.4'$ 東経 $133^{\circ} 10.3'$)
事故の概要	救急艇ゆうなぎは、北西進中、浅所に乗り揚げた。
事故調査の経過	令和7年2月20日、主管調査官（広島事務所）を指名 原因関係者から意見聴取手続実施済
事実情報	<p>船種船名、総トン数 船舶番号、船舶所有者等</p> <p>救急艇（小型カーフェリー） ゆうなぎ、19トン 273-12083 愛媛、上島町（A町）</p>  <p>写真1 本船</p>
乗組員等に関する情報	船長、二級小型
負傷者	なし
損傷	両舷の推進翼、シューピース及びプロペラ軸に曲損等
気象・水象	<p>気象：天気 晴れ、風向 北北西、風速 約 6m/s、視界 良好</p> <p>海象：海上 平穏、潮汐 上げ潮の初期</p> <p>潮位 164cm（愛媛県今治市小島 18時00分）</p> <p>日没時刻 17時10分、月齢 28.9</p>
事故の経過	<p>本船は、船長が1人で乗り組み、救急搬送の目的で、上島町岩城島の長江港に向け、18時19分頃、同町弓削島の弓削港を出港した。</p> <p>本船は、船長の体調不良により出港が約5分遅れていた。</p> <p>本船は、車両区画に救急車等を積載可能な構造となっていた。（図1参照）</p>  <p>図1 一般配置図</p>

船長は、出港が遅れていたので、時間短縮のため、ふだんより少し生名島に接近して航行することとした。

本船は、レーダー及びG P S プロッターを作動させ、約25ノットの対地速力で、生名島の南端沖で右転して、ふだんより生名島に接近して北西進した。

船長は、ふだんより生名島に接近して航行していたので、目印にしていた生名島南西部の枇杷首南西沖の浅所（以下「本件浅所」という。）を示す灯標を見付けることができず、自船の位置（船位）が分からなくなってしまった。

本船は、少し減速して北西進を続け、船長が、焦ってG P S プロッター等で船位及び本件浅所の位置等を確認することを思い付かず、目印の灯標を目視で探していたところ、本件浅所に乗り揚げた。（図2 参照）

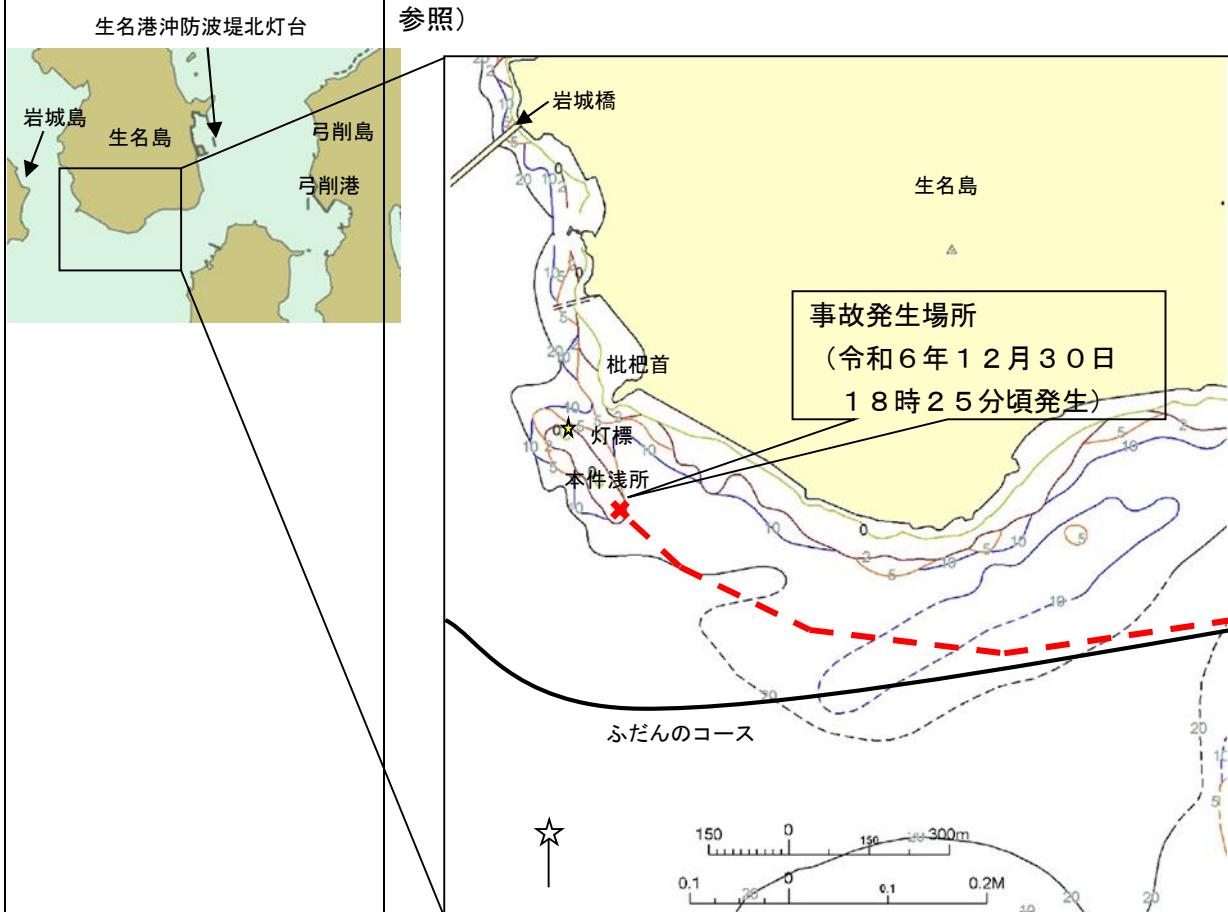


図2 事故発生経過概略図

本船は、自力で離礁することができず、船長が、消防本部に本事故の発生を連絡し、消防本部が海上保安庁に通報した。

本船は、潮位の上昇により離礁し、巡視船によりえい航されて、弓削港に帰港した。

本船の喫水は、船首、船尾共に約0.8mであった。

船長は、本船に令和6年4月から船長として乗船していた。

	<p>船長は、本事故発生場所の約360m沖付近を月に2回程度航行しており、本件浅所の存在を知っていた。</p> <p>本船のGPSプロッターには、本件浅所付近に避険線等は表示されていなかったが、水深が表示されており本件浅所を判別することができる状態であった。</p>
分析	<p>本船は、北西進中、船長が、操船時の目標にしていた目印の灯標を見失ったものの、GPSプロッター等で船位、本件浅所の位置等を確認しなかったことから、前路にあった本件浅所に気付かず、本件浅所に乗り揚げたものと考えられる。</p> <p>船長は、ふだんより生名島に接近して航行したことから、ふだんと目印の灯標の見える方向が変わって、同灯標を見失った可能性が考えられる。</p> <p>船長は、目印の灯標を見失い、焦っていたことから、GPSプロッター等を使用して船位、本件浅所の位置等を確認することを思い付かなかったものと考えられる。</p>
原因	<p>本事故は、夜間、本船が、北西進中、船長が、操船時の目標にしていた灯標を見失ったものの、GPSプロッター等を使用して船位、本件浅所の位置等を確認しなかったため、前路にあった本件浅所に気付かず、本件浅所に乗り揚げたものと考えられる。</p>
再発防止策	<p>A町消防本部は、本事故後、本事故の調査を実施し、次の再発防止策を探ることとした。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・浅瀬などの危険箇所を再度研修して把握すること。 ・航行中は、目視のみでなく、レーダー及びGPSプロッターで周辺状況を確認すること。 ・日頃の活動でも安全第一として、安全管理を徹底すること。 <p>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。</p> <ul style="list-style-type: none"> ・操船者は、航行中、レーダー、GPSプロッター等で船位、周囲の状況を確認し、浅所等から十分離れて航行すること。 ・船長は、航行中に浅所等に接近しないよう、あらかじめGPSプロッター等に避険線を設定しておくこと。