アルゴフロートのターミネーション後の陸上漂着率に関する考察

楊 燦守*1 石田 明生*2 岩坂 直人*1

2000年から始まったARGO(アルゴ)国際プロジェクトは,水温・塩分・流速を観測するため2005年まで全球海洋に3000台の フロートを投入し,中上層海洋をリアルタイムで監視しようというプロジェクトである。2002年7月までに14か国が世界の海洋に 476台のフロートを展開している。本研究では,数多く投入されたフロートがターミネーションした後どのように漂流するかを大 循環モデルの流速場によるシミュレーションで調べた。

まずシミュレーションの妥当性を調べるために、モデルで得られた海面流速データを用いてフロート漂流シミュレーションを 行い,WOCEの海面漂流ブイのデータベースとの比較により結果を評価した。モデル結果は全体としては海面漂流ブイの動き をよくシミュレートし,北太平洋全体での沿岸漂着率も再現していることから,モデルはフロートのターミネーション計画や回収 方法の検討の際,有効な方法であることが分かった。次いで,フロート投入後4年間は海面と深度2000mとの間を10日間周期 でサイクルし,4年後に海面でターミネーションするという仮定で,北太平洋における653個(緯度経度3度毎に1個)の粒子に対し て,100年間シミュレーションを行った。その結果,約29%のフロートが海岸へ漂着する予測結果が得られた。

キーワード:アルゴフロート,フロートターミネーション,シミュレーション評価

On Prediction of the Argo Floats Drifted Ashore after Termination

Chan-Su YANG*3 Akio ISHIDA*4 Naoto IWASAKA*3

An international project, known as Argo, for collecting data on temperature, salinity and velocity of currents in the world's oceans, has been started in the year 2000 and the full Argo array of approximately 3000 floats will be deployed by 2005. 14 countries deployed 476 floats, which are operating in the ocean of the world as of July 2002. In the present study, we tried to predict float distribution and a rate of drifting ashore of the floats after their termination based upon a product of the ocean general circulation model of JAMSTEC. We first evaluated reliability of the model product quantitatively by comparing trajectories of surface buoys of WOCE Surface Velocity Program (SVP) and those predicted by the model surface current field. It is found that the model is acceptable for practical application to deploy floats and to estimate those trajectories. 653 particles at 3-degree spacing are used to investigate the ratio of floats drifted ashore, given that during the first 4 years floats cycle between the surface and 2000m for 10 days and then floats are on just the surface for 100 years. The simulation indicates that about 29% of deployed floats will be drifted ashore within 100-year.

Keywords : Argo float, float termination, simulation evaluation

^{*1} 地球観測フロンティア研究システム 気候変動観測研究領域

^{*2} 海洋観測研究部

^{*3} Climate Variations Observational Research Program, Frontier Observational Research System for Global Change

^{*4} Ocean Observation and Research Department

1. はじめに

ARGO(アルゴ)プロジェクトは,海面から2000mまでの海 洋をリアルタイムで監視するため,全球海洋に3000台(緯 度・経度にして約3度毎に1台)の自動プロファイリングフロー トを投入しようという国際プロジェクトである^{11,21,31,41}。現在22 国以上が参加しており,その内14か国が世界の海洋に2002 年7月までに476台のフロートを展開している。図1は投入国 およびフロート台数の分布を示す。ARGOプロジェクトに寄 与するプロファイリングフロートをARGOフロートと呼んでい る。2002年までに700本以上のARGOフロートが投入される 計画である。詳しい情報は、ARGO Information Center (http://ARGO.jcommops.org/index.html)と ARGO ホーム ページ(http://www.ARGO.ucsd.edu/)で得ることができる。

日本ではミレニアム・プロジェクト『高度海洋監視システム (ARGO計画)の構築』の一環として2000年度からARGOに 参加している^{2).3)}。日本のARGO計画実施の主体である地球 観測フロンティア研究システム 気候変動観測研究領域 亜表 層・中層グループと海洋科学技術センター 海洋観測研究部 の共同チーム(以下, FORSGC/JAMSTEC)では,これまでに 62台のARGOフロートを西太平洋およびインド洋に投入した (2002年7月現在)。その内22台はAPEXタイプのフロート(図 2)であり,残りはPROVOR型である。今後,2002-2004年に 毎年100個を投入する予定である。(ARGO計画のホーム ページ:http://www.jamstec.go.jp/ARGO/J_ARGOJ.html)



図2 アルゴフロート(APEXタイプ)の断面図((a)を(b)の上端に接合) Fig. 2 Schematic diagram of APEX float.



図1 Argo Projectとして日本を含む14ヶ国が投入したプロファイリングフロートの分布(2002年7月1日現在の 位置)。インデックスは、シンボル/国名/フロートの数を表す。現在476台が投入された。

Fig. 1 Argo status as of July 1, 2002 (476 floats contributed by 14 countries). Parenthesis of index indicates the number of deployed float.

ARGOフロートは、海に投入されると滞在深度(通常2000m) まで沈み、一定期間その深さで漂った後、約10日後に海面に 浮上する。その間に海洋表層・中層の水温・塩分・圧力を観 測し、浮上後はARGOSシステム(衛星によるデータリレーサー ビス)によって観測データやフロートの位置を伝送し、再び滞 在深度まで沈む。このようなサイクルを4~5年間持続する。こ の期間は、フロートバッテリーの寿命に相当する。

ARGOプロジェクトの目標が達成されると(2005年以降),原 因不明の故障以外にも毎年700-800台はバッテリーの寿命に より動作しなくなる(これをターミネーションという)と予想され るため、同数程度のARGOフロートが新しく投入されることに なる。ターミネーションしたフロートの処理は海洋環境にとって 重要な問題になる可能性がある。そのため日本のARGO計 画では、ターミネーションしたフロートを回収することを計画し ている。そこで、フロートの回収方法を検討する際、ターミネー ション後のフロートの陸上への漂着予測が必要となる。本研 究では、北太平洋海域に対して約300km四方あたり1個の密 度でフロートを投入したと仮定し、フロートの長期間にわたる 漂流分布や海岸への漂着に関するシミュレーションを行った。 まず、実測データ(WOCEの表層フロートのデータベース)とシ ミュレーションの比較によってシミュレーションの有効性を検証 した。次いで,フロートがターミネーションするまでの4年間と その後の100年間に対してフロートの漂流分布を調べた。2節 ではシミュレーションの方法を簡単に説明し、シミュレーション の評価(3節)とフロートターミネーションに関するシミュレーショ ン結果(4節)について述べる。

2. シミュレーション方法

ARGOフロートの漂流シミュレーションのため,海洋科学技術センターの高解像度海洋大循環モデル^{51.6}で計算された流速場に,仮想的な粒子を追跡することによって実施した。同様の方法はARGOフロートの展開計画"にも使用されている。

海洋大循環モデルはNOAA/GFDLのMOM2 (Modular Ocean Model 2)を基にしたもので、75°Sから75°Nまでの全 球を対象としており、分解能は緯度経度方向共0.25度、鉛直 方向は55レベルで、海面から水深100mまでの鉛直解像度 は10mである。海面熱・塩分フラックスは、モデルの最上層 の水温・塩分を Levitus[®] 水温・塩分気候値データに復元さ せることで与え、Hellerman and Rosenstein[®]の風応力データ が運動量フラックスとして与えられた。最初の2年間は年平 均海面データを用いた計算の後、月平均データを用いて18 年間の積分を行った。

モデル地形は, NOAA/NGDCの東西, 南北共に5分の分 解能を持つデータ(ETOPO5)を約50km~100kmの影響半 径をもつガウシアン・フィルターで平滑化し, モデルの格子点 に割り当てた後, モデルの格子間隔では解像できない海峡 を埋める等によって求められた。海洋大循環モデル地形の うち, 本報告書で考察する海域のみを図3に示す。海峡を埋 めるなどによって台湾はユーラシア大陸(中国)と1つになっ ていることや, ハワイ諸島やポリネシア諸島などの小さな島 は海とみなされているなど, 十分現実の地形を解像できてい ない箇所がある。モデル, 数値実験の詳細は石田ほか⁵⁰, Ishida et al.⁶⁰を参照。



Fig. 3 Bottom topography of model. Land corresponds to the white-colored area.

漂流シミュレーションの方法は、岡"と同様である。海洋大 循環モデル計算の最後の1年, すなわち積分20年目の1年間 分の5日毎スナップショット水平流速を、粒子追跡計算の流速 データとして用いた。海面およびフロート滞在深度の2000m にそれぞれ最も近い層として、レベル1(最上層;5m)およびレ ベル43(2045m)のデータを使用した。粒子追跡プログラムは MOM2の粒子追跡ルーチンをもとに作成されたもの10を,投 入シミュレーションに応用したもの"であり、5日毎の流速デー タから線形補間で求めた流速により移動する粒子を2時間の 時間ステップで追跡する。岡"と同様, ARGOフロートの浮上, 沈降サイクルにあわせて、仮想粒子は、レベル43に114ステッ プ(9日12時間)とレベル1に6ステップ(12時間), 交互に滞在 すると仮定し、浮上・沈降に要する時間は無視して粒子追跡 計算を行なった。フロートが海面にいる間に2000mより浅い 海域に流れ込み,沈降時に着底した場合は,約9日後に浮上 を開始するまで海底の同じ位置にとどまると考えられる。これ に対応して、粒子がレベル1からレベル43に移る時に2000m より浅い海域に存在した場合は、続く114ステップの間同じ位 置にとどめ,再びレベル1に戻った時に動き始めるとした。

粒子が岸に漂着したかどうかは,以下のような判断基準 に基づいて見積った。海洋大循環モデルの解像度は1/4度 と粗いため,十分現実の地形を表現していないが,モデル より高い解像度で粒子追跡結果は得られないため,モデル 地形(1/4度×1/4度の格子)で海陸を判断し,陸の格子に 入った粒子は沿岸に漂着したと判断した。岸に近いところ では流れが弱く,粒子がその格子に留まることがある。そこ で,陸のすぐ隣の海の格子にいて60日以上留まっている粒 子は岸に乗り上げたものとした。

現実のフロートは,海面の波の打ち寄せなどによって沿岸 に漂着すると考えられるが,本研究で用いた海洋大循環モ デルはrigid lid近似を用いたプリミティブ方程式系を解くもの であり,そうしたプロセスは含まれていない。即ち,モデルの 流れ場から求めた粒子追跡によって,その粒子がモデルの 陸に乗り上げるということは原理的にあり得ず,もしあるとす ると,それは粒子追跡計算の数値誤差というべきものである。 しかし,ここではラージスケールの循環によってどのようにフ ロートが漂流し,どの海域にどれくらいの数のフローとが沿 岸に漂着するかを近似的に求めることを主眼としているた め,上記のように漂着を判断することとした。

表面ブイデータを用いたARGOフロート漂流シミュレー ションの評価

3.1. 表層ブイデータ

ARGOフロートの漂流シミュレーションの妥当性を検討 するために、表層ブイの漂流をシミュレーションし、実際の漂 流の様子と比較した。ここで用いる表層ブイデータは、World Ocean Circulation Experiment (WOCE)のSurface Velocity Program (SVP)で収集されたもので、NOAAのAtlantic Oceanographic and Meteorological Laboratory (AOML)が 世界の表層フロートのデータベースとして公表している (http://www.meds-sdmm.dfo-mpo.gc.ca/meds/Prog_Int/ WOCE/WOCE_SVP/SVP_e.html)。表層フロートは6時間毎 の位置データ(通信衛星経由)を送信するので,個々のフ ロートの動きについて詳しい情報を得ることが出来る。その 情報から個々のフロートID,投入日,位置,漂着日,位置, ターミンーションコード(原因)などを含むデータベースが作成 されている。すなわち,表層フロートの漂着がほぼ明らかに なるので,沿岸に漂着した位置の分布と漂着率を簡単に計 算できる。ここでは,1979年2月から2001年8月31日までに投 入された表層フロート(以下,表面漂流ブイ)の記録を用いて, シミュレーションによる結果との統計的な比較を行った。

図4(a)は表面漂流ブイデータベースのうち,北太平洋に投入された879台のブイの投入位置をプロットしたものである。 投入後,沿岸に漂着したブイは白抜きのマークで,漂流中のブイは赤丸で示してある。漂流ブイは投入後1年以上経ても漂流しているものだけを示している。漂着したブイはデータベース で沿岸漂着と記載されているもののうち,いくつかは明らかに 沿岸から離れた外洋にあるため,地形データと照らし合わせて,実際に漂着と判断されるものを選んだ。図4(b)には,図4 (a)に示したブイの月別投入台数を示した。これを参考にして, 3ヶ月毎に投入時期を分けて漂流シミュレーションを行った。

3.2. 海面漂流ブイデータとシミュレーション結果との比較

図5(a)は2001年8月31日における879台(図4(a))のブイ データの最終位置分布を,図5(b)は沿岸に漂着した184台 のブイに対して投入および漂着位置を表す。ここで,水色実 線は投入後1年以内に漂着したブイを,青点線は漂着まで1 年以上かかったことを示している。

北太平洋で漂流中のブイの多くは,北緯20度から30度ま での海域に集まっている。これは,偏西風と貿易風による海 洋のエクマン流の収束による効果が大きいと考えられる。漂 着場所は西太平洋沿岸およびアメリカの沿岸やアラスカ湾に 集中している。南太平洋に投入されたブイのほとんどはオセ アニアに移動し,島に漂着する。

879台中約184台(約21%)のブイが沿岸に漂着した。沿岸 に漂着した184台のうち,投入後1年以内までに約75%,2年 以内には93%,3年以内までに約100%が漂着している。すな わち,沿岸漂着は比較的に短い時間でおこることが分かる。

一方,図4(a)に示されたブイ投入位置を初期位置としてシ ミュレーションした結果を図6に示す。流れの季節変動を考慮 して,投入時期は3ヶ月ごとに4期間に分け,各期間の中間を 投入時間として,観測データと同じ漂流期間に対してシミュ レーションを行った。漂流を続けるブイに関しては,実際より も北緯30度付近,特にハワイ諸島の北東海域に集中している が、これ以外に大きな分布の差はない。また,漂着したブイに 関しては、日本や台湾など西部太平洋沿岸で漂着するなど観 測結果と類似している。しかし、粒子の漂着位置(図6(b))を 見ると、実際の分布といくつか異なる傾向が見られる。それ らをまとめると、1.モデルの地形では小さな島はないので、ハ ワイ諸島、フィジーなど太平洋の小さな島に漂着する粒子は ない。2.赤道付近の東海域では、多くの粒子がコロンビアの 海岸まで移動し、漂着する。実際のブイもそのような移動は



図4 879台のブイデータの投入分布図(a)と月別ブイ数(b)。(a)図で白抜きのマークは最終的に沿 岸漂着となったブイを示す。

Fig. 4 Distribution of 879-buoy data (a) and their monthly number (b). Open symbols (a) represent the buoys ran aground.

見られるが,東部熱帯太平洋沿岸に漂着するものはない。 3.東太平洋の赤道海域の粒子がオセアニア等西部太平洋 で漂着しない。これは,赤道域でモデルの表層流の南北発 散が大きく,南赤道海流で西に運ばれる前に粒子が南北に 発散してしまうことが原因と考えられる。4.アラスカ湾に向 かって移動しない。5.漂着した粒子の数は106個であり,1年 以内は29個である。すなわち,実際と比べるとその数も少な く,一年以内に漂着する割合も低い。この原因として,シミュ レーションでは各ブイの期間にあわせてシミュレーションして いる(例えばデータで1年後にブイが漂着した場合,シミュレー ションでは漂着しておらず,1年と数日で漂着する可能性があ るとしても,1年で計算を止めている)ことが考えられる。この 点に着目して,各ブイの計算を観測期間にあわせるのではな く,投入後4年間シミュレーションを行った。

図7(a)と(b)はすべての粒子を1年間と4年間シミュレー ションした結果である。1年後(図7(a))と4年後の図を比較 すると、4年後には沿岸に漂着した粒子以外は、ほぼすべて 北緯30度付近に集まっているが、それ以外に大きな分布の 差はない。島の影響も含めてシミュレーション結果を調べる ため、モデル地形では平滑化のため海となっているハワイ諸 島海域について水深が20mより浅いところに入った粒子は 漂着したものとして実験した。その結果を図7(c)に示す。ブ イデータからの図4(b)と比較すると、データでは東部太平洋 低・中緯度の海域およびハワイ諸島近海から4個のブイがハ



Fig. 5 Distribution of 879-buoy data as of August 31, 2001 (a) and buoys ran aground (b). Red circle
: the release point ; blue circle : still drifting ; green circles : ran aground less than 1 year (cyan solid line) and over 1 year (blue dotted line).



for explanations of symbols and line types.





Fig. 7 Simulation results for the data shown in Fig.4(a) (1-year after (a), 4-year after (b), Particles ran aground in the case where the Hawaiian Islands are considered as a model topograhy (c). Refer to Fig.5 for explanations of symbols and line types.

ワイ諸島に漂着しているのに対して、シミュレーションでは、 東部太平洋低緯度の海域とハワイ諸島近海から19個の粒子 が漂着している。これは、漂着の判断基準が甘く、ハワイ諸 島を迂回する粒子を漂着したものとみなしてしまっていること が考えられる。4年間のシミュレーション対する沿岸漂着数 は、193個(全投入粒子の約22%、ハワイ諸島に漂着したも のを含む)であり、そのうち1年以内に漂着したものは約70%、 2年以内90%, 3年以内96%, 4年以内に100%である。全体 的な割合は、シミュレーションの方が実際のブイデータよりや や高めであるが岸への乗り上げ場所を比較してみると良く 似ていることが分かる。しかし、モデルの地形は北太平洋 の小さな島がないので、図4(b)のように北太平洋の島に漂 着することはない。また、ブイデータでは、東部赤道域に投入 したブイがフィリピンなど西部熱帯域で漂着しているが,シ ミュレーションでは東部熱帯域に投入した粒子のうちハワイ 諸島に漂着するものはあるが, 西部熱帯域で漂着するもの はない。こうしたブイデータとの不一致はみられるものの,全 体としては西部太平洋に投入した粒子の漂着位置や,東部 沿岸域からアメリカ西海岸への漂着など, 漂着位置の分布 は似ており, 漂流シミュレーションの漂着率を見積る上で,よ い情報を与えてくれることを示している。

3.3. モデルの評価

モデルの結果は,全体としては実際の表層ブイの動きを良 くシミュレートしていると評価できるが,実際より狭い海域に集 まる傾向があることや沿岸漂着場所が異なるなど,違いも見 られる。その理由を調べるため流速場を比較した。図8に は,モデルの表層流速場を,図9と10には,ここで用いた WOCE-SVPの表層ブイデータの数分布とそれから推定した 流速場を示してある。ここでは6810台の表層ブイデータを用 いた。位置データから推定した表層流速データは約600万 個に達する。0.5°グリッドでの表層ブイデータの数を図9に 示す。モデルの流速場のパターンは観測値と良く一致してい るが,南北流速はやや高めの傾向が見られ,このことが実際 のブイの動きより早く収束領域にブイを移動させる事になって いるのではないかと推測される。



図8 シミュレーションで用いているレベル1(最上層;5m深)のモデル流速の年平均分布。(a)は流 速ベクトルを,(b)と(c)は流速の東西成分と南北成分を示す。

Fig. 8 Distribution of annual mean of the OGCM velocity at Level 1 (top layer at 5-m depth) used in the simulation. (a) : the velocity vectors, (b) : zonal velocity, (c) : meridional velocity.



図9 WOCE-SVPの表層ブイデータにおける 0.5° グリッドでの数。 Fig. 9 Number of WOCE-SVP data in $0.5^{\circ} \times 0.5^{\circ}$ bins.



図10 WOCE-SVPの表層ブイデータから推定した平均流速場。(a)は流速ベクトルを,(b)と(c)は流速の東西成分と南北成分を示す。

Fig.10 Annual mean of the surface layer's velocity calculated from WOCE-SVP buoys. (a) : the velocity vectors, (b) : zonal velocity, (c) : meridional velocity.

このシミュレーションでは,季節変動までは考慮しているも のの風の場の経年変動などは考慮していない。例えば,図 11に見られるように,特定の海域にモデルを適用して比較を 行うと実際のブイとシミュレーションによる軌跡は大きな差が 出るところもある。しかし,モデルは元来海洋大循環の研究 のために作られているので表層での漂流を精密に再現でき るほどの鉛直・水平・時間分解能を備えているわけではな い。従って,これらシミュレーションの方法およびモデルの限 界を考慮すれば両者は良く一致していると言えるだろう。

4. フロートのターミネーションによる陸上漂着率

日本のアルゴフロートは電池切れになると海面を漂流する よう設計することになっている。作動中は水深2000mにいる 時間が長いので作動中の漂着はないものと仮定する。ここ では、ターミネーションフロートの漂流シミュレーションを行っ て、フロートの陸上漂着率を調べる。シミュレーションは以下 の条件で行った。

- ・初期分布は深度2000m以上の海域に対して緯度経度3度 毎に一個の割合。
- ・最初4年間は10日サイクルで沈降・漂流(9.5日間) / 浮上・ 漂流(0.5日間) する。
- ・投入して4年後に表面でターミネーションすると仮定し,海 面のみで漂流する。
- ・電池切れの後腐食して分解するまでのフロートの寿命は 最大100年位なので,計算は100年間行う。

図12(a)はシミュレーションに用いた653個の粒子(水深 2000m以上の約3°×3°の範囲に一つ)の投入位置分布であ り,仮想粒子投入後4年経過した粒子の分布を図12(b)に



Fig.11 Trajectories of buoys and simulated particles. Launch sites are indicated by the black circles.



示す。最初の4年間は、粒子は10日のサイクルのうち0.5日間 しか流れの速い海面を漂流しないため、この段階では粒子 の投入位置からの移動は小さい。また、投入後4年間で 2000mより浅いところに入った粒子は71個で、そのうち12個 のみが岸に漂着した。2000mよりも浅い海域に入ったブイは、 海面から滞在深度(2000m)に沈降する際に海底に着底して しまうため、そのまま浮上しない可能性がある。本研究で注 目している沿岸への漂着とは異なるが,観測データの取得率 に影響する問題である。沿岸への漂着は台湾周辺やフィリ ピンに集中している。台湾は黒潮の源流がぶつかり,黒潮 本流と南シナ海への海流に分岐する海域であり,フィリピン は北赤道海流が黒潮とミンダナオ海流に分岐する海域であ る。表層ブイデータにもこれらの海域での漂着は多く,妥当 な結果といえる。





図13は、ターミネーションした後、4年、10年経過した時の、 フロートシミュレーションの結果である。図13で大きな特徴は、 粒子が北緯30度付近に集まりながら台湾と中国の沿岸に漂 着する粒子が増えていることである。さらに、図14に投入後 40年および100年経過した粒子の分布を示す。両者の分布 はほぼ同じであり、100年後には大きく動く粒子が少なくなる。 岸に漂着するものは台湾と中国の周辺に集中するが、まだ漂 流している粒子の大部分はハワイ北東海域(北緯32度、西経 140度付近)に集まる。これは沿岸漂着しないフロートの約 61%(100年後基準)である。この海域は,海面流速が収束しているところなので,ここに粒子が集まってくると考えられる。 水産庁では,1980年代後半に北太平洋上のごみの観察調査 を行い,ごみ分布や密度を調べた¹¹¹。その結果,海洋ごみ がハワイ北方海域に集中していることが分かった。モデルの 結果はこの研究の観測結果ともよく整合している。

Kubota¹²⁾は、浮遊物がハワイ北海域に蓄積されるメカニズムを明らかにするため、Stokes drift、地衡流、エクマン流による海面流速場を求めて説明した。そのメカニズム及び、それ





- による働き(括弧内に記入)は、以下のようなものである。
- 1) 貿易風と偏西風によるエクマン収束(浮遊物を中緯度に 収束させる)
- 北太平洋海流または亜寒帯海流(浮遊物を中緯度で西太平洋から東太平洋に移動)
- 3) 亜熱帯高気圧に起因するエクマン収束(ハワイ北方海域 への収束)

本シミュレーションの結果も、Kubota¹²⁾の結果と定性的に 良く似た結果を示しており、大循環による移動とエクマン収 束が主なメカニズムと考えられる。しかし,3節で海面ブイ データとの比較で示されたように実際のブイの漂流位置はよ り分散しており,海面を漂うごみの移動と異なり,海面下の 流速,エクマン流の鉛直構造などの寄与も無視できないと 考えられる。また,今回用いた流れ場は,月平均風応力場で 駆動されたモデルの流れ場であるが,より低気圧の通過な ど短い周期の変動が,ブイの分散に大きく働くと考えられる が,それらの変動を取り込んでの漂流シミュレーションは今 後の課題である。



図15 時間の経過による陸上漂着率(104年には約28.8%)。 Fig.15 Accumulated ratio (%) of floats washed ashore due to the float termination. 188 floats

(appr. 29% of those deployed) drifted ashore within 100-year after float termination.

図15には、ターミネーション前4年間とターミネーション後 100年間の合計104年間のフロートの陸上漂着率を示す。こ の結果によると、ターミネーション直後の1年間に漂着する粒 子が最も多く(漂着率は最も大きく増率する)、最初の数年で 沿岸漂着率は急増する。10年目以降、ほぼ一定割合で漂着 率は増えつづけ、およそ60年目以降、30%程度に漸近する。 最終的に28.8%が沿岸漂着しており、このことは約100年を 要するフロートの自然分解の前に、全フロートの約30%が沿 岸に漂着することを示している。

5. まとめ

本研究では、ターミネーション後のフロートの沿岸漂着への対策を検討するための情報として、フロートの長期間にわたる漂流分布や海岸への漂着に関するシミュレーションを行った。

フロートシミュレーション結果を評価するため,WOCEの 海面ブイデータによる沿岸漂着率およびブイの漂着分布とモ デルのシミュレーション結果を比較した。モデルによる沿岸 漂着率は約22%で,実際の表面ブイの場合の21%とほとん ど変わらず,全体的な軌跡パターンはお互いに似ていること が分かった。また,沿岸漂着は比較的短い時間(1年以内に 漂着するブイが全体の70%以上)に起こることもモデルで再 現された。

北太平洋海域に対して約300km四方あたり1個の密度で フロートを投入したと仮定し、フロートが通常の観測サイクル を繰り返しターミネーションするまでの4年間と,その後の100 年間(常に海面を漂流)に対してフロートの漂流・漂着分布 を調べた。シミュレーションで得られたいくつかの興味深い 点を以下に要約する。

- (1) ターミネーション以前に漂着するフロートは少ないが、
 ターミネーション直後の1年間に沿岸漂着するフロートが
 最も多い。
- (2) 投入後100年以内に沿岸に漂着するブイの割合は約 29%であり、ターミネーション後1年以内に急増するがそ の後30%程度に漸近する。
- (3) フィリピン, 台湾, 中国など太平洋西岸域と日本海の日本 沿岸に多く漂着する。
- (4)沿岸漂着しないフロートの約61%はハワイ北東域(北緯 32度,西経140度付近)に収束する。

この研究の漂流シミュレーションで得られた結果は、全体 として表層ブイの動きをよくシミュレートしており、北太平洋全 体としての漂着率の見積りは信頼性があると考えられる。し かし、漂着位置など表層ブイの観測結果との違いも見られ るので、より精度の高いシミュレーションのためには漂着判断 の基準の取り方や粒子追跡計算における時間ステップ、流 速場の空間内挿スキーム、与える風の場等を、今後検討す る必要がある。

謝辞

地球観測フロンティア研究システムの竹内謙介博士, 岡英 太郎博士, 海洋科学技術センターの水野恵介博士には多く の貴重な御意見を賜りました。記して感謝いたします。また, 本シミュレーションの計算には海洋科学技術センター横浜研 究所のスーパーコンピューター NEC SX-5 を使用し, 横浜研 究所情報業務部情報業務課の方々にはお世話になりまし た。御礼申し上げます。

引用文献

- Roemmich, D. and W. B. Owens, "The ARGO project: global ocean observations for understanding and prediction of climate variability", Oceanography, 13, 45-50 (2000).
- 2) 佐伯理郎, "ARGO(アルゴ)計画", 気象, 44(7), 4-8 (2000)。
- 水野恵介, "高度海洋監視システム(ARGO計画)構想に ついて", 日本造船学会誌, 854, 485-490 (2000)。
- Guinehut, S., G. Larnicol, and P. Y. L. Traon, "Design of an array of profiling floats in the North Atlantic from model simulations", J. Marine Systems, 35, 1-9 (2002).
- 5) 石田明生・柏野祐二・三寺史夫・吉岡典哉・門倉輝明, "高解像度海洋大循環モデルによる海洋変動の研究-序報",海洋科学技術センター試験研究報告,36,157-170 (1997)。

- 6) Ishida, A., Y. Kashino, H. Mitsudera, N. Yoshioka, and T. Kadokura, "Preliminary results of a global high-resolution GCM experiment", J. Fac. Sci., Hokkaido Univ., Ser. VII(Geophysics), 11, 441-460 (1998).
- 7) 岡英太郎, "ARGOフロートの投入シミュレーション",海 洋科学技術センター試験研究報告,44,9-16 (2001)。
- Levitus, S., "Climatological atlas of the world ocean", NOAA Prof. Pap. No. 13, U.S. Govt. Print. Office, Washington, D.C., 173pp (1982).
- Hellerman S. and M. Rosenstein, "Normal monthly wind stress over the world ocean with error estimates", J. Phys. Oceanogr., 13, 1093-1104 (1983).
- 10)石田明生・柏野祐二・三寺史夫・門倉輝明, "高解像度 OGCMに見られる赤道太平洋亜表層反流の平均構造 と変動",海洋科学技術センター試験研究報告, 39, 117-137 (1999)。
- 11) Mio, S. and S. Takehama, "Distribution and density of marine debris in the North Pacific based on sighting survey in 1987", Proc. 35rd INPEC, Fisheries Agency of Japan (1988).
- 12) Kubota, M., "A mechanism for the accumulation of floating marine debris north of Hawaii", J. Phys. Oceanogr., 24, 1059-1064 (1994).

(原稿受理:2002年7月29日)