



船籍	日本／東京	補助発電機	1,760kW×2基
建造所	三菱重工株式会社・下関造船所	推進器	4翼ハイスキュード可変ピッチプロペラ×2基
起工	1991年3月28日	バウスター	920kW×2基
進水	1991年8月1日	スターンスラスター	920kW×1基
竣工	1992年2月28日	自動定点保持装置	2式
全長	133.5m	航海速力	15ノット(時速約28km)
全幅	19.6m	航続距離	約一万海里(約18,500km)
深さ	11.6m(作業甲板から船底まで)	ドラムケーブルエンジン	電動油圧駆動・ドラム式×2台(左右両舷)
総トン数	9,510トン	リニアケーブルエンジン	電動油圧駆動・タイヤ式×1台
計画満載喫水	7.0m	遠隔操作式水中ロボット	MARCAS-II×1式
載荷重量	5,500トン	減揺タンク	1台
ケーブルタンク	No.1・No.2・No.3 計3基(合計容量2,300 m ³)	デッキクレーン	S.W.L. 5トン×1基
主機関	2,200PS×4基(計8,800PS)	Aフレーム	S.W.L. 25トン×1基
主発電機	800kW×2基	最大乗船人数	85人

Flag	Japan	Aux. Generators	1,760 kW×2 units
Builder	Shimonoseki Shipyard and Machinery Works, Mitsubishi Heavy Industries Ltd.	Main Propellers	4-blades high-skewed C.P.P. ×2 units
Keel Laid	March 28th, 1991	Bow Thrusters	Electric C.P.P. 920 kW×2 units
Launched	August 1st, 1992	Stern Thruster	Electric C.P.P. 920 kW×1 unit
Completion	February 28th, 1992	Dynamic Positioning System	Dynamic Positioning System ×2 units
Overall Length	133.5 m	Service Speed	15 knots
Breadth	19.6 m	Service Distance	approx.10,000n.m. (18,500km)
Depth	11.6 m (from the bottom to cable working deck)	Drum Cable Engine	Electro-Hydraulic drum-type ×2 units
Gross Tonnage	9,510 tons	Liner Cable Engine	Electro-Hydraulic tire-type ×1 unit
Design Draft	7.0 m	ROV	MARCAS-II ×1 unit
Deadweight	5,500 tons	Anti-Rolling Tank	Passive type
Cable Tanks	No.1, No.2 and No.3 (Total 2,300 m ³)	Deck Crane	S.W.L. 5 tons ×2 units
Main Engine	2,200 PS×4 units	A—Frame	S.W.L. 25 tons
Main Generators	800 kW×2 units	Complement	85 persons

KCS

国際ケーブル・シップ株式会社

〒108-0075 東京都港区港南 2 丁目 16 番 1 号 品川イーストワンタワー 17F TEL.03-6716-1188 <http://www.k-kcs.co.jp/index.html>

KOKUSAI CABLE SHIP CO.,LTD. Shinagawa East One Tower, 2-16-1, Konan, Minato-ku, Tokyo 108-0075 Japan TEL.03-6716-1188 <http://www.k-kcs.co.jp/english/index.html>

For Reliable and Dependable Submarine Cable Network

KDDI OCEAN LINK

アジア太平洋域の海底ケーブル保守を担うKCSのフラッグシップ **KDDI オーシャンリンク**



「KDDI オーシャンリンク」は海気象の最も厳しい冬季の北太平洋でも光海底ケーブルの敷設・保守を行なえるよう設計・建造され、1992年に就航しました。太平洋横断ケーブルなど多くの基幹海底ケーブルの建設に従事した経験と高い技術力を生かし、現在はアジア太平洋域に敷設された多くの海底ケーブルの保守船として活躍しています。

KDDI OCEAN LINK was built in 1992 with State-of-the-Art technology on cable handling and navigation/position control systems. She has contributed not only cable constructions but also the maintenance of important submarine cable networks linking between Japan and Asia-Pacific and the other countries.

KCS

国際ケーブル・シップ株式会社

Guardian of Submarine Cable Networks in the Era of Internet インターネット時代の海底ケーブル保守に貢献する

KDDI OCEAN LINK

ケーブルコントロールルーム Cable Control Room (CCR)



敷設直前の海底面の起伏・傾斜を測定記録すると共にケーブルに加わる張力やモニター TV により各部の作業を常時監視し、ケーブルが安全且つ最適な状態で敷設されるようケーブルの繰り出し・巻上げ速度の増減指示等を行なうなどケーブル工事全般に関する指揮を行なう総合指令所です。

CCR is a command center for all cable operations with monitoring cable tension, progress of operation by CCTV and bottom profile data measured by Precision Depth Recorder and other equipment.

衛星通信アンテナ Antennas for Satellite Communications



本船にはインマルサット通信アンテナと高速データ通信用のアンテナを装備しています。

Automatic tracking Antennas have been equipped for INMARSAT and high-speed data communications services.

自動船位保持装置 Dynamic Positioning System (DPS)



風速・波浪・潮流の方向と強さをコンピューターで瞬時に計算し、予め決められた方向に船首を向けながら既定のコースを進めたり、船の位置を長時間一定点に留めることが出来ます。万に備え同じ設備を2式有しており信頼性を高めています。

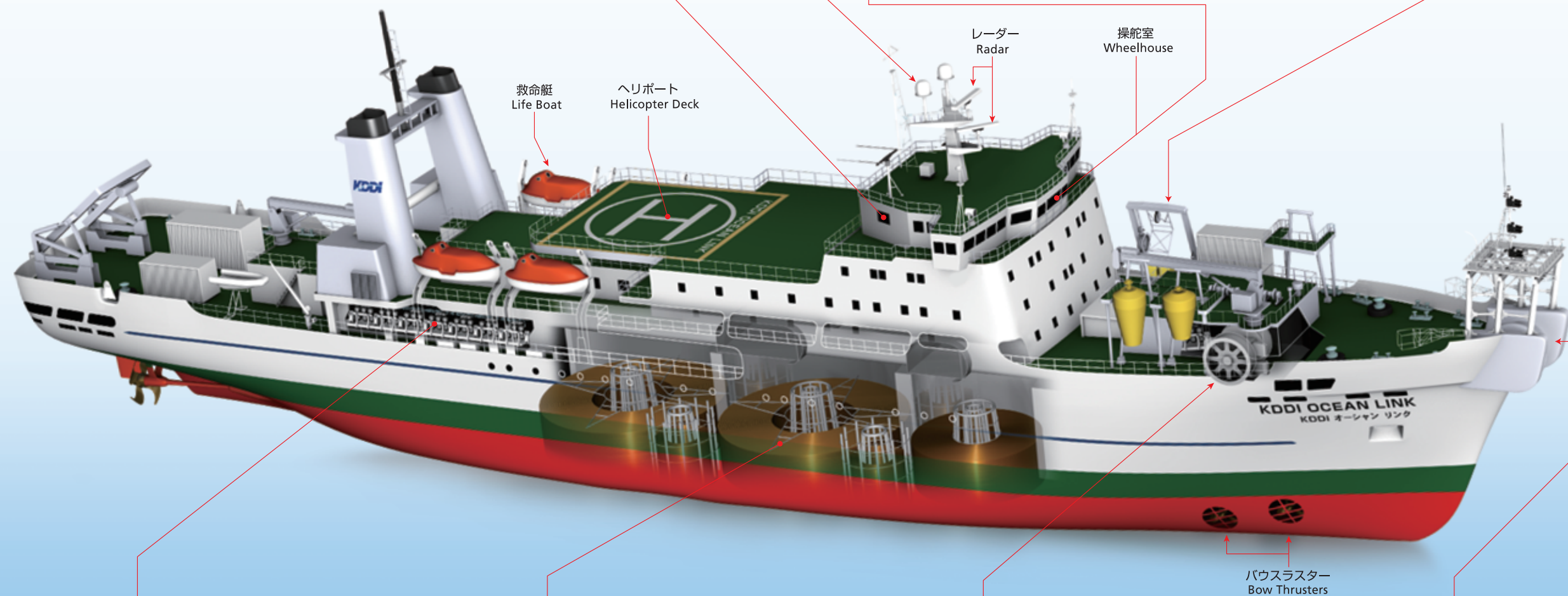
DPS is capable of controlling all thrusting powers, those are, propellers, side thrusters and rudders by a dedicated computers to keep the ship position and heading against wind and tide current. As DPS is a quite important equipment for cable ship, KOL have redundant sets for DPS.

水中ロボット [MARCAS-II] ROV [MARCAS-II]



埋設ケーブルの修理・再埋設やケーブルの敷設状態の調査に使用する水中ロボットで、2,500mの深度まで潜航し作業することが出来ます。各種カメラに加え、超音波や磁気センサーを装備しており、埋設ケーブルの深度や位置の測定や海底の様子を調査・記録することが出来ます。またジェット水流により海底を掘削してケーブルを埋設するウォータージェットや、障害物の除去切断などに有効な多関節のマニピレーターによりケーブルの修理支援作業を行ないます。

MARCAS-II is applicable up to 2,500m water depth for the support operation of cable repairs and retro-burial. Equipped various types of camera and sensors that enable to measure the burial depth of the cable and record the status of installed cable on the sea bottom. Also, it is possible to bury the cable by powerful water-jet, also it equipped multi-jointed manipulators for efficient cable works in the water.



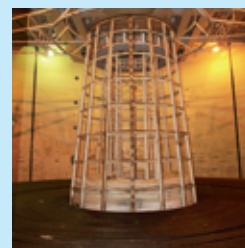
リニアケーブルエンジン Linear Cable Engine



上下21対のタイヤの圧着摩擦力によりケーブルや中継器を保持し、タイヤ駆動により巻き上げや繰り出しを行なうタイプのケーブルエンジンで、高速敷設に向いているため主にケーブル建設工事に使用されます。

By 21 pairs of tires, this type cable engine pinches the cable/repeater between the tires and turns the tires to recover or pay out the cable/repeater.

ケーブルタンク Cable Tanks



ケーブル積載用タンクは3基あり、深海用ケーブルでは4,500km相当分の搭載が可能です。

The 3 cable tanks are in KOL, which are capable of loading 4,500km of LW cable.

ドラム ケーブルエンジン Drum Cable Engine



電動油圧により駆動・回転する直径3.6mの巨大な鋼製ドラムにケーブルを巻きつけ、ケーブルの敷設回収に使用します。敷設速度はリニアケーブルエンジンに及びませんがケーブル保持力と細かな制御が可能のため主にケーブルの修理時に使用されます。

Driven by Electro-Hydraulic power, Drum cable engine have 3.6m diameter of steel drum. As it has powerful and delicate control for cable paying out and recovery, DCE is mainly used for the cable maintenance work.

バウシーブ Bow Sheave



ケーブル・中継器の巻き上げや繰り出しを円滑に行なうため、船首に備えられた直径3.2mの大滑車です。中継器や分岐装置の取り扱いも容易に出来るよう左舷の主シーブは横幅が1.3mあり、左右独立して回転できる分割式となっています。

Bow sheave is one of big sheave having 3.2m diameter for recovering/paying out the cable/repeaters smoothly. Main sheave has 1.3m wide consist of two individual sheaves which can turn independently for the easy handling of BU and Repeaters.