

Advance Fisheries Technology

Southeast Asian Fisheries Development Center

www.seafdec.or.th

DEEP SEA PROJECT IN SOUTHEAST ASIAN REGION



The collaborative project on "Deep-Sea Fishery Resources Exploration in the Southeast Asian Region" has been carried out by SEAFDEC in cooperation with the SEAFDEC Member Countries since 2007.

The overall objectives of the project are to collect information on deep-sea fishery resources in the Southeast Asian region through actual exploration using the SEAFDEC and national research vessels of the member countries;

(continue on p.2)

p.6

p.7

Feature Story

STANDARD OPERATION FOR DEEP SEA BEAM TRAWL ON THE M.V. SEAFDEG 2.

The design of the deep sea beam trawl gear and its net were developed and modified by SEAFDEC from the gear used by fishermen in the northern and northeastern parts of European waters. The SEAFDEC design has been found to be suitable for the M.V.SEAFDEC 2 and other research vessels for fauna sampling in deep seas, particularly for deep sea shrimps and bottom fishes.

(continue on p.3)



BATHYPELAGIC BIOLOGICAL OCEANOGRAPHY TOOL ON THE M.V.SEAFDEC 2

เครื่องมือเก็บตัวอย่างสัตว์น้ำที่ อาศัยอยู่บริเวณกลางน้ำบนเรือ M.V.SEAFDEC 2



M.V.SEAFDEC 2 : RESEARCH VESSEL OF SEAFDEC

เรือวิจัยและสำรวจทรัพยากร ประมง M.V.SEAFDEC 2



Inside this Issue

•	"NER	EUS"	NEW	GENERATION	OF
	ROV	EQUI	PMEN	Т	

•	WHAT	IS	Α	SLOCUM	GLIDER?	р
						L L

	555555		21000	_
UNDERSEA	RESEARCH	BY	NOAA	p. 7

,	STATE	OF	THE	ART	SEAFLOOR
	SURVE	Y			

DEEP SEA PROJECT IN SOUTHEAST ASIAN REGION

(continued from p.1)

encourage the SEAFDEC member countries to initiate deep-sea resources exploration; and support the issues related to the international concerns on ecosystem approach and avoid misunderstanding of deep-sea fishery management through human resources development. The project activities cover various aspects that support the deep sea surveys in the region, the development/improvement of deep-sea sampling gears and technology as well as training of key persons in deep sea activities, and dissemination of information to member countries and worldwide. The initial progress report on the project had been disseminated to the member countries of SEAFDEC more particularly through the project participants and the public, in the form of sets of preliminary reports on the results of the survey; sets of guidelines and standard operation procedures in the level of scientific survey/operation; sets of posters of fishes, and the initial set of collection and catalogue of fishes collected from the survey. addition to the outcomes from several workshops and training sessions, a regional and national network has been established to strengthen coordination and collaboration, and to share information and facilities among the SEAFDEC member countries and their respective experts.

More information on the project's current activities and free publications as separate downloadable reports and proceedings including catalogue of fishes, are available at http://map.seafdec.org/DeepSea/.





โครงการประมงทะเลลึกในภูมิภาคเอเชียตะวันออกเฉียงใต้

โครงการความร่วมมือสำรวจทรัพยากรประมงทะเลลึกในภูมิภาคเอเชียตะวันออกเฉียงใต้ ดำเนินงานโดยศูนย์พัฒนาการประมง แห่งเอเชียตะวันออกเฉียงใต้(ซีฟเดค) ภายใต้ความร่วมมือกับประเทศสมาชิก ซึ่งดำเนินการตั้งแต่ปี 2550 โดยมีวัตถุประสงค์เพื่อรวบรวม ข้อมูลทรัพยากรประมงทะเลลึกในภูมิภาคๆ โดยการใช้เรือสำรวจและวิจัยของศูนย์ๆและเรือวิจัยของประเทศสมาชิก ร่วมทั้งเสริมสร้าง และพัฒนาศักยภาพ ทักษะการสำรวจทรัพยากรทะเลลึกให้แก่นักวิจัยด้านทะเลลึกของแต่ละประเทศในกลุ่มสมาชิก กิจกรรมของโครงการ ประกอบด้วย สนับสนุนการสำรวจทะเลลึกของภูมิภาคๆ พัฒนา ส่งเสริมเครื่องมือเก็บตัวอย่างและเทคโนโลยีทางทะเลลึก รวมทั้งการฝึกอบรม ผู้ที่เกี่ยวข้องทางด้านการประมงทะเลลึก ตลอดจนเผยแพร่ข้อมูลด้านทะเลลึกและผลการสำรวจต่างๆ สู่ประเทศสมาชิกและทั่วโลก โดยการจัด ทำรายงานผลการสำรวจเบื้องต้น คู่มือมาตรฐานการดำเนินงานการสำรวจ โปสเตอร์ปลาทะเลลึก นอกจากนี้ผลจากการจัดประชุมและ ฝึกอบรมก่อให้เกิดความร่วมมือและการแลกเปลี่ยนข้อมูลระหว่างประเทศสมาชิก ทั้งนี้ทางโครงการฯ ได้จัดทำเว็บไซต์เพื่อให้บริการข้อมูล เพิ่มเติม การให้บริการดาวน์โหลดเอกสาร รายงาน โปสเตอร์ รวมทั้งรูปภาพสัตว์น้ำทะเลลึกที่ได้ทำการรวบรวมไว้ ท่านสามารถเข้าไปใช้บริการ ได้ที่ http://map.seafdec.org/DeepSea.

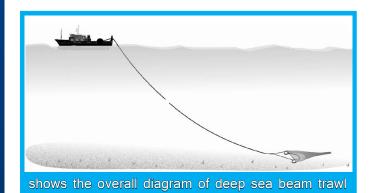
STANDARD OPERATION DEEP SEA BEAM TRAWL ON M.V.SEAFDEC 2

(continued from p.1)

Prior to the start of any fishing operation, the bottom condition is checked by using essential fishing finder or echo sounder, while information on the weather and oceanographic conditions are collected. The number of operations for the resources survey is designed while in the process of planning the research survey and would depend on the type of the research activities. It is for this reason that the design should be included while in the process of research survey planning.

The optimum towing speed of the beam trawl should be 3-4 knots. In some cases, the sea bottom is soft muddy, so the ground rope could be dragged and easy to be sunk under the soft muddy fishing ground. Thus, high towing speed could make the ground rope rise to the surface of the sea bottom, and be able to avoid any damage to the trawl net. Fast towing speed can also extend the sweeping area, and hence the quantity of the catch could be significantly increased.

Moreover, the standard operation of deep sea beam trawl on the M.V.SEAFDEC 2 should also emphasize on the towing direction, warp length and recording of information during operations as a standard operating procedure for any deep sea research and survey in the waters of the Southeast Asian region.



gear and its operation.







Fishing trials of Beam Trawl on M.V.SEAFDEC2



มาตรฐานการทำประมงอวนลากคานถ่างน้ำลึกบนเรือ M.V.SEAFDEC 2

อวนลากคานถ่างน้ำลึกถูกพัฒนาและปรับปรุงโดย
ศูนย์พัฒนากรประมงแห่งเอเชียตะวันออกเฉียงใต้ (ซีฟเดค) จาก
ต้นแบบเครื่องมือประมงในน่านน้ำยุโรปตอนเหนือและตะวันออก
เฉียงเหนือ การออกแบบเน้นความสะดวกในการเก็บตัวอย่างสัตว์น้ำ
หน้าดินในทะเลลึก โดยเฉพาะปลาและกุ้งพื้นท้องน้ำ และความ
เหมาะสมในการติดตั้งใช้งานบนเรือ M.V.SEAFDEC 2 และเรือวิจัย
อื่นๆ

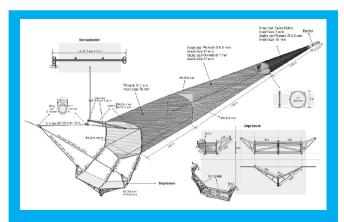
มาตรฐานการปฏิบัติงานก่อนเริ่มทำการประมงอวนลาก คานถ่าง เพื่อเก็บตัวอย่างสัตว์น้ำ ต้องทำการตรวจสภาพของ พื้นท้องน้ำด้วย fishing finder หรือ เครื่องหยั่งความลึก (Echo Sounder) พร้อมทั้งสำรวจและเก็บรวบรวมข้อมูลทางอากาศและ สมุทรศาสตร์ไปพร้อมๆกัน ความเร็วที่เหมาะสมในการลากอวน ประมาณ 3-4 นอต เนื่องจากในกรณี พื้นทะเลเป็นโคลนที่อ่อนนุ่ม การลากด้วยความเร็วดังกล่าว จะทำให้เชือกคร่าวล่างจมลงในโคลน และไม่ทำลายเนื้ออวน หากทำการลากอวนด้วยความเร็วมากกว่านี้ จะทำให้เชือกคร่าวล่างลอยขึ้นผิวน้ำ ความเร็วของการลากที่เหมาะ จะทำให้การลากอวนได้พื้นที่ที่กว้างและคุณภาพการจับดี มาตรฐาน การทำประมงอวนลากคานถ่างน้ำลึกของเรือ M.V.SEAFDEC 2 มุ่ง เน้นด้านทิศทางการลาก ระยะของการกวาดและการบันทึกข้อมูล ระหว่างการทำประมง

BATHYPELAGIC BIOLOGICAL OCEANOGRAPHY TOOL ON M.V.SEAFDEC 2

Isaacs-Kidd mid-water trawl (IKMT) is an oceanographic tool used to collect bathypelagic biological specimens larger than those taken by standard plankton nets. The IKMT consists of a specifically designed net attached to a wide, V-shaped, rigid diving vane sometimes called a depressor. The vane keeps the mouth of the net open and exerts a depressing force in maintaining the trawl at certain depths for extended periods and at towing speeds of up to 5 knots, although the optimum towing speed should be 2-3 knots because of the high level of drag exerted by the net in the water. The inlet opening is kept unobstructed by a towing cable.

The IKMT is a long, round net approximately 6.50 m long, with a series of hoops decreasing in size extending from the mouth of the net to the rear (cod) end, which measures an additional 2 m in length. The hoops maintain the shape of the net during towing. The mouth of the net is 1.75 m wide by 1.30 m high, and is attached to a depressor.

The largemouth opening and capacity for fast towing speeds enables the IKMT to capture a wider range of relatively large and more active organisms than any smaller nets. In addition, its fine mesh allows it to snag animals that are not retained in the large trawl nets used for commercial fishing. Thus, it is well suited for capturing an array of fishes, squids and shrimps that inhabit the mid-water zone of the waters. To make any sample collection easier, the IKMT is always used in conjunction with echo-sounders, which provide the target area for the researchers to sample.



Isaacs-Kidd mid-water trawl Diagram of (IKMT)



Fishing trials of IKMT on M.V. SEAFDEC2, Trawl net part.

Fishing trials of IKMT on M.V. SEAFDEC2, Deck arrangement.





Active organisms live in scattering layer

เครื่องมือเก็บตัวอย่างสัตว์น้ำที่อาศัยอยู่บริเวณกลางน้ำบนเรือ M.V.SEAFDEC 2

Isaacs-Kidd mid-water trawl เรียกย่อๆว่า IKMT เป็น เครื่องมือที่ใช้เก็บตัวอย่างสัตว์กลางน้ำ ลักษณะของ IKMT จะเป็น ถุงอวนขนาดกว้าง รูปตัววี มีใบพัด เรียกว่า Depressor ใบพัดนี้จะ ช่วยให้ปากถุงกางออก และจมลง ความเร็วที่เหมาะสมในการลาก คือ 2-3 นอต IKMT จะมีขนาดยาว ประมาณ 6.5 เมตร ความกว้าง ของปากถุง 1.75 เมตร ความสูง 1.3 เมตร ซึ่งบริเวณปากถุงจะมี ใบพัดติดอยู่

เมื่อปากถุงกางออกเต็มที่และความเร็วในการลาก เหมาะสม IKMT จะสามารถเก็บตัวอย่างได้ในบริเวณกว้างและ จำนวนมากกว่าอวนขนาดเล็ก สัตว์น้ำที่จับได้ ได้แก่ ปลา หมึก และ กุ้ง ซึ่งอาศัยอยู่บริเวณกลางน้ำ IKMT ใช้ร่วมกับเครื่องหยั่งความลึกน้ำ (Echo Sounder) เพื่อหาสัตว์น้ำเป้าหมายในพื้นที่ที่ต้องการสำรวจ

M.V.SEAFDEC 2: RESEARCH VESSEL OF SEAFDEC

The M.V. SEAFDEC 2 had been conducting to assess the utilization of fishery resources in grant aid eligible countries (Cambodia, Indonesia, Myanmar, the Philippines, and Vietnam) and other SEAFDEC Member Countries by means of extensive scientific surveys of their coastal resources. The vessel had been using to implement fishery training programs for resource management and fisheries personnel. In a broader sense, the acquisitions of M.V. SEAFDEC 2 help strengthen technical cooperation and effective fisheries



and environmental management in the ASEAN region through the enhancement of research and training capability.

Vessel activities focus on the three specific areas:

- 1. Fishing Research and Training
- 2. Oceanographic Surveys
- 3. On-board Navigation and Engine Training



Bridge Deck



Engine Room



Fisheries Research Equipment



Fishing Gear

Vessel Specifics					
Classification Nippon Kaji Kyokai (NK) NS* MNS* Fisheries Research and Training Vessel Capacity					
Flag	Kingdom of Thailand	Fish hold	20 m³		
IMO	9296937	Fuel oil tank	55 m³		
Call Sign	HSHU	Fresh water tank	13 m³		
Port of registry	Bangkok, Thailand	Lubricating oil tank	2.3 m ³		
Overall length	32.5 m	Hydraulic oil tank	1.1 m³		
Length bp	27.0 m	Sludge tank	1.0 m ³		
Breadth, molded	7.2 m	Drain tank	1.3 m³		
Depth, molded	3.0 m	Complement	37 persons		
Gross tonnage	211 tons	Crew	15 persons		
Main engine	736 kW x 1 set	Instructor/Scientist	4 persons		
Service speed	12.0 knots	Trainee	18 persons		

This is one of the only vessels on the

deepest locations, and it can do so while

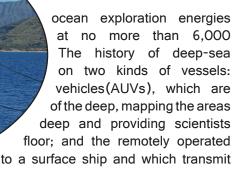
that could vastly broaden one's

"NEREUS" NEW GENERATION OF ROV EQUIPMENT

Woods Hole Oceanographic Institution (WHOI) developed and designed the "Nereus", which is a new-style tool. It is a hybrid remotely operated vehicle, meaning it's a rare beast that can be used for preprogrammed, untethered research missions, or in seawater operations that are controlled from the surface via a very thin

fiber cable that can reach 25 miles. planet capable of reaching the oceans' sending back high-fidelity data knowledge on the conditions of

Most of the world's deep have gone into probing meters below the surface. submersibles has focused the autonomous underwater designed to explore wide areas as the AUVs go around the with broad looks at the ocean vehicles (ROVs), which are tethered data--photos, video, and more--back to the



ship through some kind of cable.

the deep.

When the Nereus was initially launched, in 2007, it represented the first of a new generation of hybrid ROVs that can trail a fiber-thin tether up to 25 miles and can roam much wider areas of the sea floor. One major innovation of the Nereus is its being the first very deep-sea submersible where the major power source could be stored on-board.

(continue on p.8)

"NEREUS" เรือดำน้ำเพื่อการวิจัยรุ่นใหม่ของโลก

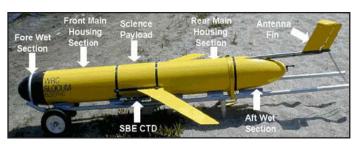
สถาบัน Woods Hole Oceanographic (WHOI) พัฒนาและออกแบบเรือดำน้ำเพื่อการสำรวจทรัพยากรใต้น้ำที่มีชื่อว่า "Nereus" ที่ มีระบบการทำงานแบบผสมคือใช้สายเคเบิลและไม่ใช้สายเคเบิลในระหว่างการปฏิบัติงานแบบที่ไม่มีสายเคเบิลต่อกับเรือแม่นั้นสามารถตั้งโปรแกรมให้ NEREUS สามารถทำการสำรวจได้ด้วยตัวเอง Nereus ได้เปิดตัวครั้งแรกในปี 2550 เป็นเรือที่ดำน้ำเพื่อการสำรวจใต้น้ำลำแรกที่ดำน้ำได้ลีก ส่งข้อมูลด้วยความละเอียดสูง และมีไฟที่สว่างมากกว่ารุ่นอื่นๆ อีกทั้งใช้พื้นการทำงานบนเรือแม่น้อย ซึ่งจะช่วยให้ลดค่าใช้จ่ายในการดำเนินงาน

WHAT IS SLOCUM GLIDER

The Slocum Glider is a uniquely mobile network component capable of moving to specific locations and depths, and occupying controlled spatial and temporal grids. Driven in a saw-tooth vertical profile by variable buoyancy, the glider both horizontally and vertically. moves long-range and duration capabilities of Slocum gliders make them ideally suited for subsurface sampling at the regional scale. Carrying a wide variety of sensors, glider can be programmed to patrol for weeks at a time, surfacing to transmit their data shore while downloading instructions at regular intervals, realizing substantial cost savings compared to traditional surface ships.

source: www.webbresearch.com





NEW & NEWS

UNDERSEA RESEARCH BY NOAA

For over 20 years, NOAA's Undersea Research Program (NURP) has specialized in developing, modifying, and operating advanced underwater technologies such as scuba diving, undersea habitats and laboratories, submersibles, remotely operated vehicles, autonomous underwater vehicles, etc., which enable the nation's scientists to accomplish a broad spectrum of undersea research. The goal of the NURP-funded research is to support NOAA's stewardship responsibilities in the oceans, coasts, and





the Great Lakes, through the application of advanced underwater research techniques and technologies. NURP supports scientific research that addresses NOAA's management responsibilities through a rigorous peer-review process patterned after the National Science Foundation.

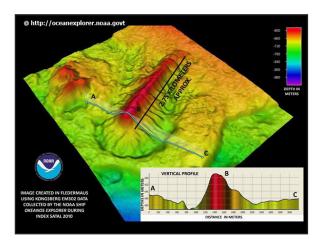
source: www.deepseawaters.com

การสำรวจใต้น้ำ โดย NOAA

เป็นเวลามากกว่า 20 ปี ที่โครงการสำรวจใต้ทะเลที่มีชื่อว่า "NOAA's Undersea Research Program (NURP)" ซึ่งดำเนินการโดย The National Oceanic and Atmospheric Administration หรือ NOAA ทำให้การดำเนินโครงการดังกล่าวเชี่ยวชาญด้านการพัฒนา ปรับปรุง และดำเนินงานด้านเทคโนโลยีใต้น้ำ ซึ่งช่วยให้นักวิทยาศาสตร์ประสบความสำเร็จในการวิจัยใต้ทะเลอย่างกว้างขวาง เป้าหมายของ โครงการดังกล่าวเพื่อสนับสนุนการปฏิบัติงานของเรือสำรวจสมุทรศาสตร์ที่มีชื่อว่า Stewardship ที่ปฏิบัติงานในมหาสมุทร ชายฝั่ง และ ทะเลสาบขนาดใหญ่ รวมทั้งสนับสนุนการวิจัยทางวิทยาศาสตร์ต่างๆ

STATE OF THE ART SEAFLOOR SURVEY

The EM302 multi-beam sonar system onboard the Okeanos Explorer is one of the most state of the art systems of its kind available in the world today. Manufactured by Kongsberg in Horten, Norway, the EM302 is capable of detecting features on the seafloor at relative sizes much smaller than what have historically been detectable by similar sonars. For example, in 1,600 meter deep of seawater, Okeanos Explorer's sonar can detect with sound, or "see", an object that is 28 meters in length or width. To put



การสำรวจพื้นท้องทะเล ด้วย EM302

EM302 ระบบโซน่าร์ Multibeam บนเรือ Okeanos Explorerเป็นหนึ่งในระบบโซน่าร์ที่ดีที่สุดในโลกผลิตโดยKongsberg ในประเทศนอร์เวย์ EM302 สามารถตรวจพื้นท้องทะเลได้ละเอียด กว่าโซน่าร์รุ่นอื่นๆ เช่น ในความลึก 1600 เมตร โซน่าร์ของ Okeanos Explorer สามารถตรวจโดยใช้คลื่นเสียง หรือมองเห็นวัตถุต่างๆที่พื้น ท้องทะเล ในพื้นที่ความยาวหรือความกว้าง 28 เมตร เทียบได้กับตึก 9 ชั้น หรือไกลออกไป 1 ไมล์ และสามารถตรวจพบคนที่สูง 5.5 ฟุต ที่ยืนอยู่ฝั่งตรงข้ามของสนามฟุตบอลที่มีความยาว 100 หลา ระยะ ทางของการตรวจหาวัตถุอาจไม่แตกต่างหากเรามองบนบก แต่การ ตรวจหาของโซน่าร์นี้เป็นการมองลงไปในทะเลด้วยคลื่นเสียง แทน การมองข้ามผิวน้ำด้วยตานั่นเลง

this in perspective, it can detect a 9-story building that is one mile away. Another way to imagine this is with its sonar, the Okeanos Explorer could detect a person who is 5.5 foot tall standing at the opposite end of a 100-yard football field. The idea of detecting these things at these distances is very similar, except that we are "looking" down through the volume of the ocean with sound, instead of across the surface of the earth with our eyes.

source: oceanexplorer.noaa.gov

IEVIENTIS CATTENIDAIR

Date	Events	Venue	Website
13 Sep. 2010	Tuna 2010	Bangkok, Thailand	www.bairdmaritime.com/index. php?option=com_content&view=artic le&id=1711&Itemid=224
22 Sep. 2010	Icelandic Fisheries	Smarinn, Iceland	www.icefish.is
22-25 Sep. 2010	Global Conference on Aquaculture 2010	Phuket, Thailand	www.aqua-conference2010.org
5-7 Oct. 2010	Conxemar 2010	Vigo, Spain	www.conxemar.com/ingles/feria.htm
7 Oct. 2010	Polar Fish	Sisimiut, Greenland	www.polar-fish.net
12-14 Oct. 2010	Danfish International	Aalborg, Denmark.	www.danfish.com
20-23 Oct. 2010	Aqua Sur 2010	Puerto Montt, Chile	www.aqua-sur.cl
27-29 Oct. 2010	IAI Expo 2010	India	www.iaiexpo2010.com
2-4 Nov. 2010	China Fisheries & Seafood Expo 2010	Dalian, China	www.chinaseafoodexpo.com
10 Nov. 2010	Westminister Food & Nutrition Forum	London, England	www.westminsterforumprojects. co.uk/forums/event.php?eid=80
11-13 Nov. 2010	Busan International Seafood & Fisheries Expo (BISFE)	Busan, South Korea	www.bisfe.com
10-13 Dec. 2010	Shanghai International Fisheries & Seafood Expo 2010	Shanghai, China	www.sifse.com/en/index.asp

"NEREUS" NEW GENERATION OF ROV EQUIPMENT

(continued from p.6)

Traditionally, the method would require that surface ships have to dangle the tethered cables to the ROVs below the surface, largely confining the exploration area to one mother ship navigating above the waters. With Nereus and its ultrathin cable, it is possible to let the vehicle roam far away from the surface vessel, giving it a farther and greater zone to explore.

At the same time, since Nereus is much lighter than its traditional deep-sea cousins, it requires much less surface infrastructure--meaning smaller mother ships--and therefore, a great deal less financial investment for a mission.

source: news.cnet.com



Conference on Sustainable Fisheries for Food Security Towards 2020

13-17 June 2011 Sofitel Centara Grand Bangkok Hotel, Thailand www.ffp2020.org

Advisory Board:

Dr. Chumnarn Pongsri

Mr. Kenji Matsumoto

Mr. Aussanee Munprasit

Mr. Suppachai Ananpongsuk

Dr. Yuttana Theparoonrat

Mr. Sutee Rajruchithong

Editors in Chief:

Mr. Bundit Chokesanguan Dr. Worawit Wanchana

Editors:

Dr. Natinee Sukramongkol

Mr. Kongpathai Saraphaivanich

Ms. Namfon Imsamrarn

Ms. Yanida Suthipol

Ms. Virgilia T. Sulit

Proof reader:

Mr. Sonthikan Soetpannuk

Southeast Asian Fisheries
Development Center/Training
Department
P.O. Box 97, Phrasamutchedi, Samut

Prakan 10290, Thailand Tel: +66 (0) 2425 6100

Fax: +66 (0) 2425 6110 to 11 www.seafdec.or.th