

# 官報

(号 外)  
独立行政法人国立印刷局

## 目次

- 電波法施行規則の一部を改正する省令(総務六一)
- 無線局免許手続規則の一部を改正する省令(同六一)
- 無線設備規則の一部を改正する省令(同六三)
- (告 示)
- 小型の船舶等の義務船舶局が備えなければならない無線設備の機器に代えることができる機器を定める件の一部を改正する件(総務二八五)
- 電波法第三十五条の規定による措置をとることを要しない無線設備を定める件の一部を改正する件(同二八六)
- 無線局免許申請書等に添付する無線局事項書及び工事設計書の各欄に記載するためのコード表(無線局の目的コード及び通信事項コードを除く)を定める件の一部を改正する件(同二八七)

○船舶に備えなければならないレーダーの技術的条件を定める件  
(同二八八)

○船舶に設置する無線航行のためのレーダーで無線設備規則の規定を適用することが困難又は不合理であるもの及びその技術的条件を定める件の一部を改正する件(同二八九)

○砂防法第二条の土地を指定する件(国土交通五五二)

○平成二十年度から砂防設備工事を施行する件(同五五三)

○航路標識に関する件  
(海上保安庁二二一〜一三〇)

## (公 告)

### 諸事項

### 裁判所

破産、免責、再生関係

### 特殊法人等

独立行政法人大学入試センター平成十八事業年度財務諸表、独立行政法人産業技術総合研究所特定計量器型式承認、独立行政法人製品評価技術基盤機構計量法第四百三十三条第一項の規定に基づく登録、住宅型式性能認定関係

地方公共団体  
教育職員免許状失効、行旅死亡人間  
会社その他  
会社決算公告

## 省 令

### ○総務省令第六十一号

電波法(昭和二十五年法律第三百一十一号)の規定に基づき、及び同法を実施するため、電波法施行規則の一部を改正する省令を次のように定める。

平成二十年五月八日

総務大臣 増田 寛也

電波法施行規則の一部を改正する省令

電波法施行規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十四号)の一部を次のように改正する。

第二条第一項第三十七号の二中「又は他の船舶」を「若しくは他の船舶」に、「との間又は生存艇相互間」を「若しくは救助艇(船舶救命設備規則(昭和四十年運輸省令第三十六号)第二条第一号の二の一般救助艇及び高速救助艇をいう。以下同じ)との間、生存艇と救助艇との間、生存艇相互間又は救助艇相互間」に改める。

第二十八条中第八項を第九項とし、第五項から第七項までを一項ずつ繰り下げ、第四項の次に次の一項を加える。

5 義務船舶局のある船舶に積載する高速救助艇には、当該高速救助艇ごとに、手で保持しなくても、送信を行うことができるようにするための附属装置を有する双方向無線電話を備えなければならない。

第二十八条の二第一項中「前条第五項」を「前条第六項」に改める。

### 附 則

(施行期日)

- この省令は、平成二十年七月一日から施行する。  
(経過措置)
- 平成二十年六月三十日以前に建造に着手された船舶に積載される高速救助艇については、その積載が継続する限り、この省令による改正後の電波法施行規則第二十八条第五項の規定は、適用しない。

(無線局運用規則の一部改正)

3 無線局運用規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十七号)の一部を次のように改正する。  
第五条第四項中「第二十八条第七項」を「第二十八条第八項」に改める。

### ○総務省令第六十二号

電波法(昭和二十五年法律第三百一十一号)を実施するため、無線局免許手続規則の一部を改正する省令を次のように定める。

平成二十年五月八日

総務大臣 増田 寛也

無線局免許手続規則の一部を改正する省令

無線局免許手続規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十五号)の一部を次のように改正する。

別表第一号の二第6の2の様式を次のように改める。

無線局の区分				
14 無線局の区分				
15 特殊な設備				
機器の種類	台数	検定番号等又は名称	製造番号	補足事項
<input type="checkbox"/> デジタル選択呼出専用受信機(短波帯)	[DSR]			
<input type="checkbox"/> デジタル選択呼出専用受信機(中短波帯)	[DSR]			
<input type="checkbox"/> デジタル選択呼出専用受信機(中短波帯及び短波帯)	[DSR]			
<input type="checkbox"/> ナンテックス受信機(英文)	[NR1]			
<input type="checkbox"/> ナンテックス受信機(和文)	[NRN]			
<input type="checkbox"/> インマルサット高機能グローバル呼出受信機	[EGC]			
<input type="checkbox"/> 双方向無線電話(施行規則第28条第5項に規定するものを除く。)	[LP]			
<input type="checkbox"/> 双方向無線電話(施行規則第28条第5項に規定するもの)	[LP]			
<input type="checkbox"/> 船舶航空機関双方向無線電話	[SAW]			
<input type="checkbox"/> 船上通信設備	[FMB]			
<input type="checkbox"/> レーダー	[R]			
<input type="checkbox"/> 衛星非常用位置指示無線標識	[SE]			
<input type="checkbox"/> 捜索救助用レーダートランスポンダ	[LTL]			
<input type="checkbox"/> 設備規則第46条の3の5に規定する無線設備	[SVDK]			
<input type="checkbox"/> 無線方位測定機	[ADP]			
<input type="checkbox"/> 周波数測定装置	[W]			
<input type="checkbox"/> 地上無線航法装置	[LGN]			
<input type="checkbox"/> 衛星無線航法装置	[GPS]			
<input type="checkbox"/> フラクシミリ受信機	[F]			
<input type="checkbox"/> その他 ( )				

長

短

(日本工業規格A列 4番)

別表第二号の二第6の3の様式を次のように改める。

16 無線局の区別		17 附属装置		※ 整理番号	
装 置 の 別	型 式 又 は 名 称	方 式 ・ 規 格 等	補 足 事 項		
<input type="checkbox"/> 選択呼出装置 (デジタル選択呼出装置を除く。)	[S]				
<input type="checkbox"/> フラクシミリ	[F]				
<input type="checkbox"/> 変調信号処理装置	[SM]				
<input type="checkbox"/> 制御装置	[CON]				
<input type="checkbox"/> 注意信号発生装置	[ASG]				
<input type="checkbox"/> 施行規則第28条第5項の装置	[HFS]				
<input type="checkbox"/> デジタル選択呼出装置(超短波帯)	[DSC]				
<input type="checkbox"/> デジタル選択呼出装置(中短波帯)	[DSC]				
<input type="checkbox"/> デジタル選択呼出装置(中短波帯及び短波帯)	[DSC]				
<input type="checkbox"/> 狭帯域直接印刷電信装置	[NDP]				
18 その他の工事設計		20 備考			
<input type="checkbox"/> 電波法第9章に規定する条件に合致する。					
19 添付図面					
<input type="checkbox"/> 無線設備系統図 <input type="checkbox"/> 機器配置図 <input type="checkbox"/> 電源系統図 <input type="checkbox"/> プロシキソグチヤート					

長

辺

(日本工業規格A列4番)

別表第二の二第 6 の注 16 中「及び注意信号発生装置」を「注意信号発生装置及び施行規則第 28 条第 5 項の装置」に改め、同注 16 中「右欄に掲げる事項に該当する事項」を「左欄に掲げる事項に及び、それぞれ右欄の右欄に掲げる事項」に改め、この場合において、選択呼出装置（デジタル選択呼出装置を除く）、フアラウミニ、変調信号処理装置及び注意信号発生装置については記載を要しない。なお、当該装置が送信用及び受信用の区別のあるものについては、補足事項の欄にその区分を記載すること。を附し、同(3)の表を次のように改める。

装置の別	記載事項
1 デジタル選択呼出装置	製造者名、名称、製造番号、信号の伝送速度、送信周波数、受信周波数、スベール周波数、タイムダイバシティ時間間隔及び構成並びに種別(検定番号とする。)
2 制御装置	製造者名、名称、製造番号、方式、信号の伝送速度、送信周波数及び構成並びに種別(検定番号とする。)
3 狭帯域直接印刷電信装置	製造者名、名称、製造番号、方式、信号の伝送速度、送信周波数及び構成並びに種別(検定番号とする。)

附 則

- (施行期日)  
1 この省令は、平成二十年七月一日から施行する。  
(経過措置)  
2 船舶局の工事設計書の様式は、この省令による改正後の無線局免許手続規則別表第二号の二第 6 の 3 の規定にかかわらず、この省令の施行の日から起算して六月を経過する日までは、なお従前の様式によることができる。ただし、電波法施行規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十四号)第二十八条第五項によるものを備える場合にあつては、この限りでない。  
○総務省令第六十三号  
電波法(昭和二十五年法律第百三十一号)第三章の規定に基づき、無線設備規則の一部を改正する省令を次のように定める。  
平成二十年五月八日  
総務大臣 増田 寛也

- 無線設備規則の一部を改正する省令  
無線設備規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十八号)の一部を次のように改正する。  
第四十八条第二項を次のように改める。  
2 船舶安全法第二条の規定に基づく命令により船舶に備えなければならないレーダーであつて、無線航行のためのものは、前項各号(第四号、第七号口及び第八号を除く。)の条件のほか、次の各号の条件に適合するものでなければならない。  
一 電源投入後、四分以内に完全に動作するものであり、かつ、一時停止の状態から五秒以内に完全に動作するものであること。  
二 指示器は、次の条件に合致するものであること。  
イ レーダーを適正に動作させるために必要な信号以外の信号を受信した場合にあつては、当該信号を抑制する機能を有するものであること。  
ロ 前項第七号イの装置には、手動及び自動で反射波による不要な表示を減少させる機能を有するものであること。  
三 偽像をできる限り表示しないものであること。  
四 空中線は、方位角三六〇度にわたつて連続して自動的に毎分二〇回以上回転し、かつ、空中線に対する風速が毎秒五一・五メートルの状態においても支障なく動作すること。

五 探知性能は、次の条件に合致するものであること。

- イ 一〇回の走査のうち少なくとも八回の走査で物標(指示器の表示画面上に表示される海上の物体をいう。以下この項において同じ。)を表示することができる。かつ、物標の探知誤り率が一万分の一以下の状態であつて、空中線が海面から一五メートルの高さにある場合において、次に掲げるものを明確に表示することができること。  
(1) 二〇海里の距離における海面からの高さ六〇メートルの岸壁  
(2) 八海里の距離における海面からの高さ六メートルの岸壁  
(3) 六海里の距離における海面からの高さ三メートルの岸壁  
(4) 一海里の距離における海面からの高さ一〇メートルの総トン数五、〇〇〇トンを超える船舶  
(5) 八海里の距離における海面からの高さ五メートルの総トン数五〇〇〇トンを超える船舶  
ロ 3GHz の周波数の電波を使用するレーダーにあつては、イの(1)から(5)までに掲げるものほかに次に掲げる物標を明確に表示することができること。  
(1) 三・七海里の距離における海面からの高さ四メートルの船舶であつて、レーダー反射器を備え付けたもの  
(2) 三・六海里の距離における海面からの高さ三・五メートルの航路用ブイであつて、レーダー反射器を備え付けたもの  
(3) 三海里の距離における海面からの高さ三・五メートルの航路用ブイ  
(4) 三海里の距離における海面からの高さ二メートルの船舶であつて、レーダー反射器を備え付けない長さ一〇メートルのもの  
ハ 9GHz の周波数の電波を使用するレーダーにあつては、次の条件に合致すること。  
(1) イの(1)から(5)までに掲げるものほか、次に掲げる物標を明確に表示することができること。  
(イ) 五海里の距離における海面からの高さ四メートルの船舶であつて、レーダー反射器を備え付けたもの  
(ロ) 四・九海里の距離における海面からの高さ三・五メートルの航路用ブイであつて、レーダー反射器を備え付けたもの  
(ハ) 四・六海里の距離における海面からの高さ三・五メートルの航路用ブイ  
(ニ) 三・四海里の距離における海面からの高さ二メートルの船舶であつて、レーダー反射器を備え付けない長さ一〇メートルのもの  
(2) 9GHz の周波数の電波を使用するレーダーにあつては、9GHz の周波数の電波を使用するレーダービーコン及び捜索救助用レーダートランスポンダからの信号を探知できること。  
六 分解能は、次の条件に合致するものであること。  
イ 一・五海里以下の距離レンジであつて、選定した距離レンジの二分の一以上の値の位置において測定位置から等距離にあり、かつ、方位角二・五度以内にある二の物標を区別して表示できること。  
ロ 一・五海里以下の距離レンジであつて、選定した距離レンジの二分の一以上の値の位置において同一の方向にあり、かつ、相互に四〇メートル離れた二の物標を区別して表示できること。  
七 電波を発射しない範囲を任意に設定できる機能を有するものであること。  
八 自船上に測定の高さとなる位置を設定できる機能を有するものであること。  
九 レーダーの性能が低下したことを確認することができる機能を有するものであること。  
十 目標となる物標が存在していない場合でも、動作していることを確認することができる機能を有するものであること。

十一 目標となる物標を手動又は自動(総トン数一〇、〇〇〇トン以上の船舶にあつては、手動及び自動)で捕捉することができ、かつ、捕捉した物標を自動的に追尾することができる機能をもつものであること。

十二 次に掲げる装置を船舶に備える場合は、連動して方位、位置、船舶識別等の情報を得ることができものであること。

イ ジャイロコンパス(真方位を基準とした船首方位を表示する機器)又は船首方位伝達装置(衛星無線航法装置から得られる船首の方位を検出する装置)

ロ 船速距離計(船の速力又は距離を測る装置)

ハ 衛星無線航法装置

ニ 船舶自動識別装置

十三 総トン数一〇、〇〇〇トン以上の船舶に備えるレーダーは、自船の航行を予測するための機能を有するものであること。

十四 総トン数三、〇〇〇トン以上の船舶に設置する複数のレーダーのうち二台のレーダーは、独立し、かつ、同時に使用することができること。

十五 前各号に掲げる条件のほか、総務大臣が別に告示する技術的条件に適合するものであること。

第四十八條第三項を削り、同条第四項中「第一項」を削り、同項を同条第三項とする。

附則

(施行期日)

1 この省令は、平成二十年七月一日から施行する。

(経過措置)

2 この省令の施行の際現に免許若しくは予備免許を受け、又は免許を申請しているこの省令による改正前の無線設備規則第四十八條第二項のレーダー及び平成二十四年十一月三十日までに免許を受けた同条第三項のレーダーの条件については、この省令による改正後の同令第四十八條第二項の規定にかかわらず、それらのレーダーの設置が継続する限り、なお従前の例によることができる。(特定無線設備の技術基準適合証明等に関する規則の一部改正)

3 特定無線設備の技術基準適合証明等に関する規則(昭和五十六年郵政省令第五十七号)の一部を次のように改正する。

第二条第一項第二十九号中「第四十八條第四項」を「第四十八條第三項」に改める。

告

示

○総務省告示第二百八十五号

電波法施行規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十四号)第二十八條第九項の規定に基づき、平成十八年総務省告示第六百号(小型の船舶等の義務船舶局が備えなければならない無線設備の機器に代えることができる機器を定める件)の一部を次のように改め、平成二十年七月一日から施行する。

平成二十年五月八日

総務大臣 増田 寛也

本文中「第28條第8項」を「第28條第9項」に改める。

○総務省告示第二百八十六号

電波法施行規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十四号)第二十九條第一号の規定に基づき、平成四年郵政省令告示第百十三号(電波法第三十五條の規定による措置をとることを要しない無線設備を定める件)の一部を次のように改め、平成二十年七月一日から施行する。

平成二十年五月八日

総務大臣 増田 寛也

第二項中「同条第五項及び第八項」を「同条第六項及び第九項」に改める。

○総務省告示第二百八十七号

無線局免許手続規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十五号)別表第二号第3、別表第二号の第三及び別表第二号の四の規定に基づき、平成十六年総務省告示第八百五十九号(無線局免許申請書等に添付する無線局事項書及び工事設計書の各欄に記載するためのコード表(無線局の目的コード及び通信事項コードを除く)を定める件)の一部を次のように改正し、平成二十年七月一日から施行する。

平成二十年五月八日

総務大臣 増田 寛也

別表第八号の表中「第28條第5項」を「第28條第6項」に改める。

別表第二十三号の表を次のように改める。

項目	コード
設備規則第58條2の13第1項に規定する固定局の無線設備	F X
設備規則第49條6の2に規定する陸上移動局の無線設備	T D M A
設備規則第49條6の3に規定する陸上移動局の無線設備	C D M A 1
設備規則第49條6の4に規定する陸上移動局の無線設備	C D M A 2
設備規則第49條6の5に規定する陸上移動局の無線設備	C D M A 3
設備規則第49條6の6に規定する陸上移動局の無線設備	C D M A 4
設備規則第49條7に規定する陸上移動局の無線設備	M C A
設備規則第49條7の2に規定する陸上移動局の無線設備	D M C A 1
設備規則第49條7の3に規定する陸上移動局の無線設備	D M C A 2
設備規則第49條15の2第1項に規定する陸上移動局の無線設備	D A P T
設備規則第49條19第1項及び第2項に規定する陸上移動局の無線設備	F W A
設備規則第49條21第1項に規定する陸上移動局の無線設備	F W A 5
設備規則第49條25に規定する陸上移動局の無線設備	R U
設備規則第49條28に規定する陸上移動局の無線設備	B W A 1
設備規則第49條29に規定する陸上移動局の無線設備	B W A 2
設備規則第49條30に規定する陸上移動局の無線設備	B W A 3
設備規則第57條2の2第1項及び第2項に規定する陸上移動局の無線設備	R Z 1
設備規則第57條2の2第1項から第3項までに規定する陸上移動局の無線設備	R Z 2
設備規則第57條3の2第1項及び第2項に規定する陸上移動局の無線設備	D N 1
設備規則第57條3の2第1項から第3項までに規定する陸上移動局の無線設備	D N 2
設備規則第54條3に規定する地球局の無線設備	V S A T
設備規則第49條18第1号に規定する携帯移動地球局の無線設備	G E O D

設備規則第49条の18第2号に規定する携帯移動地球局の無線設備	LEOD
設備規則第49条の23第1号に規定する携帯移動地球局の無線設備	CEO
設備規則第49条の23第2号に規定する携帯移動地球局の無線設備	LEO
設備規則第49条の24第1項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMC
設備規則第49条の24第2項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMB
設備規則第49条の24第3項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMM
設備規則第49条の24第4項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMMM
設備規則第49条の24第5項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMF
設備規則第49条の24第6項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMD
設備規則第49条の24第7項に規定する携帯移動地球局の無線設備	IMBGN
設備規則第49条の24の2に規定する携帯移動地球局の無線設備	ESV
設備規則第45条の2に規定する航空機地球局の無線設備	AES

無線設備規則(昭和二十五年電波監理委員会規則第十八号)第四十八条第二項第十五号の規定に基づき、船舶安全法(昭和八年法律第十一号)第二条の規定に基づき命令により船舶に備えなければならないレーダーの技術的条件を次のように定め、平成二十年七月一日から施行する。

なお、平成十年郵政省告示第五百八十七号(船舶に備えなければならないレーダーであつて、総トン数五〇〇トン以上の船舶に設置する無線航行のためのもの)の技術的条件を定める件)及び平成十四年総務省告示第三百九十号(レーダープロット機能有するレーダーの指示器の技術的条件を定める件)は、平成二十年六月三十日限り廃止する。

平成二十年五月八日

総務大臣 増田 寛也

- 一 指示器は次の条件に合致するものであること。
- 1 指示器の表示画面には、次に掲げるものを表示できること。
- (一) 使用中の電波の周波数帯
  - (二) 空中線の位置、CCRP(自船上に設定された測定の基準となる位置をいう。以下同じ)、距離レンジ、固定距離環(CCRPを中心とした電氣的に表す円の輝線によつて一定の距離を示す環をいう。以下同じ)、可変距離マーカー、方位目盛(方位を示すために指示器の表示面の周辺に置かれた目盛をいう。以下同じ)、船首線(CCRPから船首方位を示す線をいう。以下同じ)、平行線(表示画面の平行な輝線をいう。以下同じ)、ユーザーカーソル(表示画面で任意の位置に表示できる輝点をいう。以下同じ)及び電子方位線
  - (三) クラッタ(反射波による不要な表示をいう。以下同じ)を減少させる機能の動作状況
  - (四) 設備規則第四十八条第二項第十二号に掲げる装置から得る方位、位置、船舶識別等の情報
  - (五) 物標(指示器の表示画面に表示される海上の物体をいう。以下同じ)の捕捉及び追尾状況
  - (六) 自船以外の他の航跡又は船舶の過去の位置(船舶自動識別物標(船舶自動識別装置により得られる物標の情報)をいう。以下同じ)にあつては、起動状態(運動ベクトルとして物標が表示される状態)をいう。以下同じ)に限る。
  - (七) 信号処理機能(レーダートランスポンダ及びレーダービーコンの表示を妨げる機能をいう。を有する九H帯の周波数の電波を使用するレーダーにあつては、当該処理機能を停止した状態
  - (八) 船舶自動識別物標が消失した最後の位置

2 船舶の総トン数別によるレーダーの指示器の表示画面の直径、表示領域及び捕捉すべき物標数は、次のとおりであること。

船舶の総トン数	総トン数一〇〇〇〇以上一〇、〇〇〇トンの船舶	総トン数五〇〇〇トンの船舶	総トン数五〇〇トンの船舶
船舶の総トン数	三三センチメートル	二五センチメートル	一八センチメートル
指示器の映像表示画面の最小直径	三四センチメートル	二七センチメートル	一九・五センチメートル
指示器の最小表示領域	四方	四方	トル四方
最少捕捉物標数	四〇	三〇	二〇
船舶自動識別物標が起動状態にあるときの捕捉物標数	四〇以上	三〇以上	二〇以上
船舶自動識別物標が停止状態にあるときの捕捉物標数	一〇〇以上	一五〇以上	一〇〇以上

3 指示器の前方に視界を妨げるものがなく、かつ、表示画面を照らす周囲の明るさが最小である場所に設置されること。

4 指示器は次に掲げる機能を有するものであること。

- (一) 〇・二五海里、〇・五海里、〇・七五海里、一・五海里、三海里、六海里、十二海里及び二十四海里の距離レンジ
  - (二) 等間隔の固定距離環
  - (三) 二以上の可変距離マーカー
  - (四) 二以上の電子方位線
  - (五) 独立した四本以上の平行線
  - (六) オフセンタ機能(自船の位置を表示画面の中心以外に設定できる機能をいう。以下同じ)。
  - (七) 対地安定モード(衛星無線航法装置及び船速距離計を利用して、陸地に対する速度及び針路を定めて表示する方式をいう。以下同じ)及び対水安定モード(ジャイロコンパス及び船速距離計を利用して海面に対する速度及び針路を定めて表示する方式をいう。以下同じ)。
  - (八) 真運動モード(地理的表示が固定された状態で表示画面に物標が表示される方式をいう。以下同じ)。以下同じ)。
  - (九) コースアップモード(表示画面の中心からその上部を結ぶ線が自船の予定する針路方向を示す方式をいう。以下同じ)。
  - (十) 方位、真ベクトル(地表を基準とする目標の針路及び速度のベクトルをいう。以下同じ)及び相対ベクトル(自船を基準とする目標の針路及び速度のベクトルをいう。以下同じ)。
- 2 物標の測定に当たっては、次の条件に合致するものであること。
- 1 表示画面で選択した任意の位置から、別に選択した任意の位置までの距離及び方位を測定できること。
- 2 歪のない直線距離上にあり、距離の遅延がない状態の物標を対象とするものであること。距離の測定にあつては、海里単位(海里未満の場合の単位はメートルによることができる)の値で明瞭に表示されること。
- 3 空中線が海面からの高さ一五メートルにある場合において、最小水平距離四〇メートルから一海里までの間にある航路用パイとの距離を距離レンジの切替えのみで測定することができるものであること。

- 三 次の精度を有するものであること。
  - 1 船首方位は、ジャイロコンパスと正確に連動し、ジャイロコンパスの示す方位に対して〇・五度以内の誤差であること。
  - 2 固定距離環 可変距離マーカー及びユーザーカーソルは、三〇メートル以内又は現に使用している距離レンジ値の一パーセント以内の誤差であること。
  - 3 方位目盛は、少なくとも五度ごとに区切られていること。また、少なくとも三〇度ごとの区切りは、数値で表示できるものであること。
  - 4 船首線は、消去することができ、ジャイロコンパスから出力される信号(デジタル信号に限る。)に対して、船首方向の誤差を〇・一度以内にするることができること。
- 四 電子方位線は、次の条件に合致するものであること。
  - 1 指示器の表示画面の物標を一度以内の誤差で表示できること。
  - 2 指示器の表示画面の方位)又は真方位の区別が明確に参照できること。
  - 3 指示器の表示画面において、CCRPから任意の位置まで移動することができ、かつ、簡易な操作により直ちにCCRPまで戻ることができること。
  - 4 指示器の表示画面に起点を固定することができること。かつ、船舶の速力に応じて起点を動かすことができること。
- 五 平行線は、迅速かつ簡易に操作することができること。また、平行線の消去及び長さを変更することができるものであること。
  - 1 ユーザーカーソルは、次の条件に合致するものであること。
  - 2 カーソルの位置を緯度経度で表示し、CCRPから測定した距離及び方位を示すことができること。
- 七 オフセンタ機能は、次の条件に合致するものであること。
  - 1 空中線の位置を表示画面の中心から指示器の有効直径の五〇パーセント以上、七五パーセント以下の範囲において任意に動かすことができること。
  - 2 真運動モードの場合は、船舶の航路に沿って視界が得られると判断された表示画面の中心から指示器の有効直径の五〇パーセントまでの位置に自動的に戻すことができること。
  - 3 CCRPは表示画面の中心にあること(オフセンタ機能を使用している場合を除く)。
  - 4 航跡は、次の条件に合致するものであること。
  - 5 表示画面において物標と区別できること。
- 九 八
  - 1 航跡は、次の条件に合致するものであること。
  - 2 真運動モードにおいて、停止状態から真運動の航跡及び相対運動の航跡が選択できること。
  - 3 航跡又は過去の自船の位置は、距離レンジの一回の切替え又は真運動及び相対運動の切替えの後に二回以内の走査で表示できること。
  - 4 捕獲能力及び追尾能力は、次の条件に合致するものであること。
- 十
  - 1 物標の捕獲及び追尾
    - (一) 第一項第二号の表に掲げる数の物標を捕獲及び追尾することができること。
    - (二) 追尾物標(レーダー及び船舶自動識別装置から得られる情報を用いて追尾する物標をいう。以下同じ)は、数字、文字、図形又はこれらの組合せにより表示されるものであって、レーダー物標又は船舶自動識別物標の区別ができること。
    - (三) 追尾物標が複数ある場合にあっては、それぞれ物標の情報を区別することができること。
    - (四) 物標の情報が指示器の処理容量の限界値を超えようとする場合又は超えた場合は、その場合が表示画面で判別することができること。
  - 2 捕獲能力
    - (一) 目標の物標を自動で捕獲する範囲の設定が可能であり、捕獲した当該物標の方位を一分以内に表示し、三分以内に運動ベクトルを予測することができること。
    - (二) 捕獲したすべての追尾物標の情報の更新を自動的に行うことができること。
  - 3 追尾能力
    - (一) 三海里、六海里及び十二海里の距離レンジにおいて、物標を追尾することができること。
    - (二) 相対最高速力一〇〇ノットで移動する物標を追尾することができること。
    - (三) 連続する十回の走査中、連続する五回以上の走査において捕獲した物標を継続して追尾することができること。

(四) 最大速力三〇ノット以下の船舶に対する追尾物標は、次の表に掲げる精度(九五パーセント確率値)であること。

項目	状況
追尾時間(分)	一
相対針路	傾向(二分)
相対速力	十一度
目標と船舶との最接近予測距離(以下「CPA」という)	一・五ノット又は一〇パーセントのいずれか大きい値
目標と船舶との最接近するまでの予測時間(以下「TCPA」という)	〇・三海里
真針路	〇・五分
真速力	五度
	〇・五ノット又は一パーセントのいずれか大きい値

(五) 追尾物標は、五〇メートル以内の距離又は追尾物標に対する距離の(±)一パーセント及び二度以内の方位の精度で表示することができること。

船舶自動識別物標は、次の条件に合致するものであること。

船舶自動識別物標をフィルタリング(不要な物標を指示器の表示画面に表示しないようにできる機能をいう。以下同じ)でできること。この場合において、船舶自動識別物標は停止状態(船舶自動識別物標が運動ベクトルとして表示されない状態をいう。以下同じ)又は起動状態のいずれかであり、起動状態で表示される物標は、捕獲範囲も含めてレーダーの追尾物標と同様に扱われること。

2 停止状態にある船舶自動識別物標を起動状態にすることができ、かつ、起動状態にある当該物標を停止状態にすることができること。

3 指示器の表示画面において船舶自動識別装置の状態を次のように表示できること。

機能	表示されるスケ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ
船舶自動識別装置の動作状態(オン/オフ)	船舶自動識別物標表示の機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ
停止状態にある船舶自動識別物標のフィルタリング	フィルタリングの状態のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ
物標の動的起動	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ
CPA/TTC 警報	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ
物標消失警報	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ
レーダー物標との同一化	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ	機能のオン/オフ

表示方式は文字、数字又は図形



- 4 予測する追尾物標の針路及び速度は、ベクトルで表示されること。この場合において予測時間  
は可変することができること。
- 5 船舶自動識別物標以外の他の物標の情報を同一のものとする場合にあつては、C C R Pを基  
とすること。
- 6 船舶自動識別物標に欠損情報がある場合は、欠損として表示することができること。
- 十二 次に掲げるレーダー物標及び船舶自動識別物標は、英数字で表示されるものであること。  
設備規則第四十八条第二項第十二号に掲げる装置から得る情報
- 1 C P A及びT C P A
- 2 C P A及びT C P A
- 3 船舶自動識別物標にあつては、船舶の識別信号、航海状況、船位、対地針路、対地速度、物標  
の船首方位及び回頭率（船首の回頭方向の変化率）、その他の物標情報
- 十三 警報は、次の条件に合致するものであること。
- 1 次に掲げる場合は、警報を有するものであること。
- (一) 使用中の信号の故障により、表示画面の映像が停止の状態となつた場合
- (二) 自動的に物標が捕捉されない状態又は船舶自動識別物標が起動状態となる範囲を設定した状態  
であつて、捕捉されていない物標が設定した範囲内で探知された場合又は起動状態でない船舶  
自動識別物標が範囲内に侵入してきた場合
- (三) 追尾物標が表示画面から消失した場合（船舶自動識別物標にあつては、消失警報が有効となつ  
ている場合及びフィルタリングしている状態に限る。）
- 2 C P A又はT C P Aがあらかじめ設定された値以内の対象物標がある場合にあつては、可視可  
聴の警報を発するとともに、その物標は他の物標と区別され表示されること。この場合において、  
追尾物標に対するC P A又はT C P Aの設定値は同一であること。
- 十四 追尾物標は次の条件に合致するものであること。
- 1 レーダー物標と起動状態にある船舶自動識別物標が同一である場合にあつては、一つの物標と  
して表示されること。初期設定の状態にあつては、船舶自動識別物標を数字、文字又は図形によ  
り自動的に選択できること。
- 2 目標となる物標が船舶自動識別物標の場合にあつては、設定している時間以内に目標となる当  
該物標が受信されなければ当該物標は消失状態となること。ただし、消失した船舶自動識別物標  
の信号を再度受信した場合又は警報が認知された場合においては、この限りでない。
- 3 消失した物標は、再現できること。
- 十五 マップ（自船又は選定された特定の参照位置を基点として、航海上重要な境界線及び海峡等を  
表示するためにレーダーの利用者により作成された簡易な海図）のデータは次の条件に合致するも  
のであること。
- 1 設定、変更、データの保存及びデータの呼出しが手動により行うことができること。
- 2 簡易な方法によりデータの表示が消去でき、電源が停止した場合においても設定した状態は保  
持できること。
- 3 データの使用によりレーダーの機能に影響を与えないこと。
- 十六 海図データ（航海用電子海図を情報源として、指示器の表示画面に表示される海図をいう。以  
下同じ。）は、次の条件に合致するものであること。
- 1 一の操作で、指示器の表示画面から海図データを削除することができること。
- 2 現在の状況及び更新状況を確認することができること。
- 3 海図データよりレーダー情報が優先され、かつ、その状態を指示器の表示画面において明確に  
確認することができること。
- 4 海図データの不具合が、レーダー及び船舶自動識別装置の動作に影響を与えないこと。

- 十七 設備規則第四十八条第二項第十二号に掲げる装置から情報が得られない場合は、次に掲げる手  
段を有するものであること。
  - 1 船首方位情報が欠落した場合は、次の条件に合致すること。
  - (一) 非安定ヘッドアップモード（自船の方位が指示器の表示画面において最上方にある非安定な  
方式）において動作すること。
  - (二) ノースアップモード及びコースアップモードの場合において船首方位情報が欠落した場合  
は、一分以内に自動的に非安定ヘッドアップモードに切り替わることができること。
  - (三) においてクラッタを除去する機能が物標の探知を妨害する場合は、方位安定が無効になつ  
た一分以内に自動的に停止する機能を有すること。
  - 2 対水安定モードの故障により情報が欠落した場合は、手動により速度を入力できる手段を有し、  
その旨を表示できること。
  - 3 選択された基準となる物標が単一の場合又は物標の位置が手動で入力されている場合におい  
て、船位入力情報が故障したときは、海図データと地理的情報の重ね合わせはできないこと。
  - 4 レーダー情報の欠落により情報が得られない場合は、船舶自動識別物標を表示すること。
  - 5 船舶自動識別物標が得られない場合にあつては、レーダーによる物標が表示されること。
  - 十八 設備規則第四十八条第二項第十三号に掲げる自船の航行を予測するための機能（以下「模擬操  
船」という。）は、次の条件に合致するものであること。
  - 1 模擬操船の状態が指示器の表示画面において確認できること。
  - 2 自船の速度は可変であること。
  - 3 模擬操船を開始するまでの時間は、数字によつて確認できること。
  - 4 追尾物標を表示できること。
  - 5 模擬操船時の追尾物標は、レーダー追尾物標及び起動状態にある船舶自動識別物標であること。
- 〇総務省告示第二八十九号  
無線設備規則（昭和二十五年電波監理委員会規則第十八号）第四十八条第三項の規定に基づき、昭  
和五十五年郵政省告示第三二九号（船舶に設置する無線航行のためのレーダーで無線設備規則の  
規定を適用することが困難又は不合理であるもの及びその技術的条件を定める件）の一部を次のよう  
に改正する。
- 平成二十年五月八日 総務大臣 増田 寛也
- 第一項中「第四十八条第四項」を「第四十八条第三項」に、「第二項又は第三項の規定を適用する  
ことが困難又は不合理」を「又は第二項の規定を適用することが困難又は不合理」に改める。
- 〇国土交通省告示第五五十二号  
砂防法（明治三十年法律第二十九号）第二条の  
規定により、同条の土地を次のとおり指定するの  
で、砂防法施行規程（明治三十年勅令第三百八  
十二号）第一条の規定に基づき、告示する。
- 平成二十年五月八日 国土交通大臣 冬柴 鐵三
- 一（一）砂防法第二条の土地に係る河川の名称  
相川川  
新潟県北魚沼郡川口町大字和南津字女道一  
九九一番一内三等三角点と南津を基準点と  
し、次に掲げる土地に存する標柱一号から二
- 一（二）砂防法第二条の土地の表示  
相川川  
新潟県北魚沼郡川口町大字和南津字女道一  
九九一番一内三等三角点と南津を基準点と  
し、次に掲げる土地に存する標柱一号から二
- 十八号までを順次結んだ線及び標柱一号と二  
十八号を結んだ線に囲まれた土地の区域（昭  
和二十九年建設省告示第五五五号で指定し  
た土地の区域、昭和五十四年建設省告示第八  
百五十号で指定した第十一号に掲げる土地の  
区域、平成元年建設省告示第七百三十七号  
で指定した第四号に掲げる土地の区域、平成  
四年建設省告示第七百二十二号で指定した第  
六号に掲げる土地の区域及び平成十八年国土  
交通省告示第七百十八号で指定した第二号に  
掲げる土地の区域を除く。）