

電波法施行規則及び無線設備規則等の一部を改正

～航路標識 AIS の導入に伴う制度整備～

一般社団法人全国船舶無線協会 事務局

総務省は、航路標識 AIS の導入に関して、電波法施行規則及び無線設備規則並びに関連告示の一部を改正し、平成 27 年 3 月 31 日付で公布・施行しました。

1. 改正の背景等

航路上に設置される航路標識については、現在、灯浮標（ブイ）によるものが多く、その識別は目視に頼るため、気象条件に左右されます。

今般導入した航路標識 AIS(※)は、これら灯浮標に AIS 機能を持たせ、灯浮標の種別や位置等を付近の航行船舶に自動的に提供するものであり、船舶は目視による灯浮標の認識のほか、AIS 受信機や AIS 表示機能を有したレーダー画面や電子海図で灯浮標を認識することができ、気象条件に左右されず船舶に有効な指標を提供することができます。

AIS は、世界共通のシステムであるため、本改正は、国際海事機関（IMO）の基準に沿って制度整備を行ったものです。

(※) AIS (Automatic Identification System : 船舶自動識別装置) は、船舶交通の安全確保を目的として、船舶の動静に関する情報を自動的に送受信するものであり、海上における人命の安全のための国際条約(SOLAS 条約)により、一定規模以上の船舶に対しては備え付けが義務化されています。

2. 改正の概要

- (1) 船舶自動識別装置に航路標識 AIS を加える。(電波法施行規則（昭和 25 年電波監理委員会規則第 14 号）第 2 条関係)
- (2) 航路標識 AIS に係る必要な技術的条件について規定する。(無線設備規則（昭和 25 年電波監理委員会規則第 18 号）第 45 条の 3 の 4 及び平成 21 年総務省告示第 312 号（船舶自動識別装置及び簡易型船舶自動識別装置の技術的条件を定める件）関係)

3. 電波法施行規則（昭和 25 年電波監理委員会規則第 14 号）

傍線部分が改正部分

改正後	現行
(定義等) 第二条 電波法に基づく命令の規定の解釈に関しては、別に規定せられるもののほか、次の定義に従うものとする。 一～三十七の三 (略) <u>三十七の四 「船舶自動識別装置」とは、次に掲げるものをいう。</u> <u>(1) 船舶局又は海岸局の無線設備であって、船舶の船名その他の船舶を識別する情報、位置、針路、速度その他の自動的に更新される情報であって航行の安全に関する情報及び目的地、目的地への到着予定時刻その他の手動で更新される情報であって運航に関</u>	(定義等) 第二条 電波法に基づく命令の規定の解釈に関しては、別に規定せられるもののほか、次の定義に従うものとする。 一～三十七の三 (略) <u>三十七の四 「船舶自動識別装置」とは、船舶局又は海岸局の無線設備であって、船舶の船名その他の船舶を識別する情報、位置、針路、速度その他の自動的に更新される情報であって航行の安全に関する情報及び目的地、目的地への到着予定時刻その他の手動で更新される情報であって運航に関する情報を船舶局相互間又は船舶局と海岸局との間において自動的に送受信する機</u>

<p>する情報を船舶局相互間又は船舶局と海岸局との間において自動的に送受信する機能を有するもの</p> <p>(2) <u>海岸局の無線設備であって、航路標識（航路標識法（昭和二十四年法律第九十九号）第一条第二項の航路標識をいう。以下同じ。）の種別、名称、位置その他の情報を自動的に送信する機能を有するもの</u></p> <p>（無線局の種別及び定義）</p> <p>第四条 無線局の種別を次のとおり定め、それぞれ下記のとおり定義する。</p> <p>一～三の三（略）</p> <p>四 <u>海岸局 船舶、遭難自動通報局又は航路標識に開設する海岸局（船舶自動識別装置により通信を行うものに限る。）との通信を行うため陸上に開設する移動しない無線局（航路標識に開設するものを含む。）をいう。</u></p> <p>五～二十九（略）</p> <p>2（略）</p> <p><u>附則</u></p> <p><u>（施行期日）</u></p> <p>1 <u>この省令は、公布の日から施行する。</u></p>	<p><u>能を有するものをいう。</u></p> <p>（無線局の種別及び定義）</p> <p>第四条 無線局の種別を次のとおり定め、それぞれ下記のとおり定義する。</p> <p>一～三の三（略）</p> <p>四 <u>海岸局 船舶又は遭難自動通報局との通信を行うため陸上に開設する移動しない無線局をいう。</u></p> <p>五～二十九（略）</p> <p>2（略）</p>
---	---

4. 無線設備規則（昭和25年電波監理委員会規則第18号）

傍線部分が改正部分

改正後	現行
<p>（船舶自動識別装置等）</p> <p>第四十五条の三の四 船舶局に備える船舶自動識別装置は、次に掲げる条件に適合するものでなければならない。</p> <p>一～五（略）</p> <p>2 海岸局に備える船舶自動識別装置は、次に掲げる条件に適合するものでなければならない。</p> <p><u>一 施行規則第二条第三十七号の四(1)に掲げるもの</u></p> <p><u>イ 前項第一号（ハ及びホからカまでを除く。）、第二号、第三号（ロを除く。）及び第四号に規定する条件に適合すること。</u></p> <p><u>ロ 船舶局が間接的に同期をとるために時刻、位置の情報を周期的に送信できること。</u></p> <p><u>ハ 船舶局に対して送信スロットの割当てを行うことができること。</u></p> <p><u>ニ イからハまでに掲げるもののほか、総務大臣が別に告示する技術的条件に適合すること。</u></p> <p><u>二 施行規則第二条第三十七号の四ロに掲げるもの</u></p> <p><u>イ 前項第一号（ロ、ハ及びホからカまでを除く。）及び第二号に規定する条件に適合すること。</u></p> <p><u>ロ イに掲げるもののほか、総務大臣が別に告示する技術的条件に適合すること。</u></p>	<p>（船舶自動識別装置等）</p> <p>第四十五条の三の四 船舶局に備える船舶自動識別装置は、次に掲げる条件に適合するものでなければならない。</p> <p>一～五（略）</p> <p>2 海岸局に備える船舶自動識別装置は、<u>前項(第一号ホからカまで及び第五号を除く。)</u>の規定によるほか、次に掲げる条件に適合するものでなければならない。</p> <p><u>一 船舶局が間接的に同期をとるために時刻、位置の情報を周期的に送信できること。</u></p> <p><u>二 船舶局に対して送信スロットの割当てを行うことができること。</u></p> <p><u>三 前二号に掲げるもののほか、総務大臣が別に告示する技術的条件に適合すること。</u></p>

<p>3 (略)</p> <p>附則</p> <p><u>(施行期日)</u></p> <p>1 この省令は、公布の日から施行する。</p> <p><u>(経過措置)</u></p> <p>2 この省令の施行の際現に免許又は予備免許を受けている海岸局に備える船舶自動識別装置に係る無線設備の条件は、<u>第二条の規定による改正後の設備規則の規定にかかわらず、なお従前の例によることができる。</u></p>	<p>3 (略)</p>
---	--------------

5. 船舶自動識別装置及び簡易型船舶自動識別装置の技術的条件を定める件(平成21年総務省告示第312号)

傍線部分が改正部分

改正後	現行																																
<p>第一 船舶局に備える船舶自動識別装置の技術的条件</p> <p>一 一般的条件</p> <p>1 自動モードにおける情報の送信時間間隔は、静的情報及び航行関連情報の送信においては六分とし、動的情報の送信においては、次表の上欄に掲げる船舶の状態に応じて、それぞれ下欄のとおりであること。</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th>船舶の状態</th> <th>送信時間間隔</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>停泊中又は係留中であって、<u>速度三ノット以下</u>で動いている場合</td> <td>三分</td> </tr> <tr> <td>停泊中又は係留中であって、<u>速度三ノットを超えて</u>動いている場合</td> <td>一〇秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノット以下</u>で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)</td> <td>一〇秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノット以下</u>で航行中であり、針路変更中の場合</td> <td>三分の十秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノットを超え二三ノット以下</u>で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)</td> <td>六秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノットを超え二三ノット以下</u>で航行中であり、針路変更中の場合</td> <td>二秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度二三ノットを超えて</u>航行中の場合</td> <td>二秒</td> </tr> </tbody> </table> <p>2・3 (略)</p> <p>二～四 (略)</p> <p>第二 海岸局に備える船舶自動識別装置の技術的条件</p> <p>二 <u>設備規則第四十五号の三の四第二項第一号に掲げるもの</u></p> <p><u>1</u> 船舶局に対して情報の送信時間間隔を任意に指定することができること。</p> <p><u>2</u> チャネル管理メッセージを使用することができること。</p> <p><u>3</u> 船舶局の送信信号に対してレピータ動作を行うこと</p>	船舶の状態	送信時間間隔	停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノット以下</u> で動いている場合	三分	停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノットを超えて</u> 動いている場合	一〇秒	<u>速度一四ノット以下</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	一〇秒	<u>速度一四ノット以下</u> で航行中であり、針路変更中の場合	三分の十秒	<u>速度一四ノットを超え二三ノット以下</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	六秒	<u>速度一四ノットを超え二三ノット以下</u> で航行中であり、針路変更中の場合	二秒	<u>速度二三ノットを超えて</u> 航行中の場合	二秒	<p>第一 船舶局に備える船舶自動識別装置の技術的条件</p> <p>一 一般的条件</p> <p>1 自動モードにおける情報の送信時間間隔は、静的情報及び航行関連情報の送信においては六分とし、動的情報の送信においては、次表の上欄に掲げる船舶の状態に応じて、それぞれ下欄のとおりであること。</p> <table border="1" style="width: 100%;"> <thead> <tr> <th>船舶の状態</th> <th>送信時間間隔</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>停泊中又は係留中であって、<u>速度三ノット未満</u>で動いている場合</td> <td>三分</td> </tr> <tr> <td>停泊中又は係留中であって、<u>速度三ノット以上</u>で動いている場合</td> <td>一〇秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノット未満</u>で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)</td> <td>一〇秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノット未満</u>で航行中であり、針路変更中の場合</td> <td>三分の十秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノット以上二三ノット以下</u>で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)</td> <td>六秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度一四ノット以上二三ノット以下</u>で航行中であり、針路変更中の場合</td> <td>二秒</td> </tr> <tr> <td><u>速度二三ノットを超えて</u>航行中の場合</td> <td>二秒</td> </tr> </tbody> </table> <p>2・3 (略)</p> <p>二～四 (略)</p> <p>第二 海岸局に備える船舶自動識別装置の技術的条件</p> <p>二 船舶局に対して情報の送信時間間隔を任意に指定することができること。</p> <p>三 チャネル管理メッセージを使用することができること。</p> <p>三 船舶局の送信信号に対してレピータ動作を行うこと</p>	船舶の状態	送信時間間隔	停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノット未満</u> で動いている場合	三分	停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノット以上</u> で動いている場合	一〇秒	<u>速度一四ノット未満</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	一〇秒	<u>速度一四ノット未満</u> で航行中であり、針路変更中の場合	三分の十秒	<u>速度一四ノット以上二三ノット以下</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	六秒	<u>速度一四ノット以上二三ノット以下</u> で航行中であり、針路変更中の場合	二秒	<u>速度二三ノットを超えて</u> 航行中の場合	二秒
船舶の状態	送信時間間隔																																
停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノット以下</u> で動いている場合	三分																																
停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノットを超えて</u> 動いている場合	一〇秒																																
<u>速度一四ノット以下</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	一〇秒																																
<u>速度一四ノット以下</u> で航行中であり、針路変更中の場合	三分の十秒																																
<u>速度一四ノットを超え二三ノット以下</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	六秒																																
<u>速度一四ノットを超え二三ノット以下</u> で航行中であり、針路変更中の場合	二秒																																
<u>速度二三ノットを超えて</u> 航行中の場合	二秒																																
船舶の状態	送信時間間隔																																
停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノット未満</u> で動いている場合	三分																																
停泊中又は係留中であって、 <u>速度三ノット以上</u> で動いている場合	一〇秒																																
<u>速度一四ノット未満</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	一〇秒																																
<u>速度一四ノット未満</u> で航行中であり、針路変更中の場合	三分の十秒																																
<u>速度一四ノット以上二三ノット以下</u> で航行中の場合(針路変更中の場合を除く。)	六秒																																
<u>速度一四ノット以上二三ノット以下</u> で航行中であり、針路変更中の場合	二秒																																
<u>速度二三ノットを超えて</u> 航行中の場合	二秒																																

ができること。

4 施行規則第六条の五第三号に規定する海上移動業務識別（以下「海上移動業務識別」という。）を用いて個々の船舶局に対してメッセージを送信することができること。

5 一斉同報メッセージを送信することができること。

6 デジタル選択呼出装置による受信が可能であるものにあつては、設備規則第四十五条の三の四第一項第三号ロの条件に適合するものであること。

二 設備規則第四十五条の三の四第二項第二号に掲げるもの

1 一の4及び5の条件に適合すること。

2 海上移動業務識別は、ITU-R 勧告M.585 に従うものであること。

第三（略）

ができること。

四 施行規則第六条の五第三号に規定する海上移動業務識別を用いて個々の船舶局に対してメッセージを送信することができること。

五 一斉同報メッセージを送信することができること。

第三（略）