

○総務省告示第六十九号

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）第四十八条第二項第十六号の規定に基づき、平成二十年総務省告示第二百八十八号（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）の一部を次のように改正する。

令和元年六月二十日

総務大臣 石田 真敏

次の表により、改正前欄に掲げる規定の傍線を付した部分をこれに順次対応する改正後欄に掲げる規定の傍線を付した部分のように改め、改正前欄及び改正後欄に対応して掲げるその標記部分に二重傍線を付した規定（以下「対象規定」という。）は、その標記部分が同一のものは当該対象規定を改正後欄に掲げるもののように改め、その標記部分が異なるものは改正前欄に掲げる対象規定を改正後欄に掲げる対象規定として移動し、改正前欄に掲げる対象規定で改正後欄にこれに対応するものを掲げていないものは、これを削り、改正後欄に掲げる対象規定で改正前欄にこれに対応するものを掲げていないものは、これを加える。

<p>一 指示器は次の条件に合致するものであること。</p> <p>1 指示器の表示画面には、次に掲げるものを表示すること。</p> <p>〔一〕〔三〕略</p> <p>〔四〕 設備規則第四十八条第二項第十三号に掲げる装置から得る方位、位置、船舶識別等の情報</p> <p>〔五〕 物標（指示器の表示画面に表示される海上等の物体をいう。以下同じ。）の捕捉及び追尾状況</p> <p>〔六〕 略</p> <p>〔七〕 信号処理機能（レーダートランスポンダ、レーダービーコン及びレーダターゲットエコーハンサー（受信した船舶用レーダーからの電波に応答して受信信号を増幅し、自動的に送信するレーダー反射器をいう。）の表示を妨げる機能をいう。）を有する九〇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</p> <p>〔八〕 略</p> <p>〔九〕 略</p> <p>〔十〕 略</p> <p>〔十一〕 略</p> <p>〔十二〕 略</p> <p>〔十三〕 略</p> <p>〔十四〕 略</p> <p>〔十五〕 略</p> <p>〔十六〕 略</p> <p>〔十七〕 略</p> <p>〔十八〕 略</p> <p>〔十九〕 略</p> <p>〔二十〕 略</p> <p>〔二十一〕 略</p> <p>〔二十二〕 略</p> <p>〔二十三〕 略</p> <p>〔二十四〕 略</p> <p>〔二十五〕 略</p> <p>〔二十六〕 略</p> <p>〔二十七〕 略</p> <p>〔二十八〕 略</p> <p>〔二十九〕 略</p> <p>〔三十〕 略</p> <p>〔三十一〕 略</p> <p>〔三十二〕 略</p> <p>〔三十三〕 略</p> <p>〔三十四〕 略</p> <p>〔三十五〕 略</p> <p>〔三十六〕 略</p> <p>〔三十七〕 略</p> <p>〔三十八〕 略</p> <p>〔三十九〕 略</p> <p>〔四十〕 略</p> <p>〔四十一〕 略</p> <p>〔四十二〕 略</p> <p>〔四十三〕 略</p> <p>〔四十四〕 略</p> <p>〔四十五〕 略</p> <p>〔四十六〕 略</p> <p>〔四十七〕 略</p> <p>〔四十八〕 略</p> <p>〔四十九〕 略</p> <p>〔五十〕 略</p> <p>〔五十一〕 略</p> <p>〔五十二〕 略</p> <p>〔五十三〕 略</p> <p>〔五十四〕 略</p> <p>〔五十五〕 略</p> <p>〔五十六〕 略</p> <p>〔五十七〕 略</p> <p>〔五十八〕 略</p> <p>〔五十九〕 略</p> <p>〔六十〕 略</p> <p>〔六十一〕 略</p> <p>〔六十二〕 略</p> <p>〔六十三〕 略</p> <p>〔六十四〕 略</p> <p>〔六十五〕 略</p> <p>〔六十六〕 略</p> <p>〔六十七〕 略</p> <p>〔六十八〕 略</p> <p>〔六十九〕 略</p> <p>〔七十〕 略</p> <p>〔七十一〕 略</p> <p>〔七十二〕 略</p> <p>〔七十三〕 略</p> <p>〔七十四〕 略</p> <p>〔七十五〕 略</p> <p>〔七十六〕 略</p> <p>〔七十七〕 略</p> <p>〔七十八〕 略</p> <p>〔七十九〕 略</p> <p>〔八十〕 略</p> <p>〔八十一〕 略</p> <p>〔八十二〕 略</p> <p>〔八十三〕 略</p> <p>〔八十四〕 略</p> <p>〔八十五〕 略</p> <p>〔八十六〕 略</p> <p>〔八十七〕 略</p> <p>〔八十八〕 略</p> <p>〔八十九〕 略</p> <p>〔九十〕 略</p> <p>〔九十一〕 略</p> <p>〔九十二〕 略</p> <p>〔九十三〕 略</p> <p>〔九十四〕 略</p> <p>〔九十五〕 略</p> <p>〔九十六〕 略</p> <p>〔九十七〕 略</p> <p>〔九十八〕 略</p> <p>〔九十九〕 略</p> <p>〔百〕 略</p>	<p>一 指示器は次の条件に合致するものであること。</p> <p>1 指示器の表示画面には、次に掲げるものを表示すること。</p> <p>〔一〕〔三〕略</p> <p>〔四〕 設備規則第四十八条第二項第十三号に掲げる装置から得る方位、位置、船舶識別等の情報</p> <p>〔五〕 物標（指示器の表示画面に表示される海上等の物体をいう。以下同じ。）の捕捉及び追尾状況</p> <p>〔六〕 略</p> <p>〔七〕 信号処理機能（レーダートランスポンダ、レーダービーコン及びレーダターゲットエコーハンサー（受信した船舶用レーダーからの電波に応答して受信信号を増幅し、自動的に送信するレーダー反射器をいう。）の表示を妨げる機能をいう。）を有する九〇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</p> <p>〔八〕 略</p> <p>〔九〕 略</p> <p>〔十〕 略</p> <p>〔十一〕 略</p> <p>〔十二〕 略</p> <p>〔十三〕 略</p> <p>〔十四〕 略</p> <p>〔十五〕 略</p> <p>〔十六〕 略</p> <p>〔十七〕 略</p> <p>〔十八〕 略</p> <p>〔十九〕 略</p> <p>〔二十〕 略</p> <p>〔二十一〕 略</p> <p>〔二十二〕 略</p> <p>〔二十三〕 略</p> <p>〔二十四〕 略</p> <p>〔二十五〕 略</p> <p>〔二十六〕 略</p> <p>〔二十七〕 略</p> <p>〔二十八〕 略</p> <p>〔二十九〕 略</p> <p>〔三十〕 略</p> <p>〔三十一〕 略</p> <p>〔三十二〕 略</p> <p>〔三十三〕 略</p> <p>〔三十四〕 略</p> <p>〔三十五〕 略</p> <p>〔三十六〕 略</p> <p>〔三十七〕 略</p> <p>〔三十八〕 略</p> <p>〔三十九〕 略</p> <p>〔四十〕 略</p> <p>〔四十一〕 略</p> <p>〔四十二〕 略</p> <p>〔四十三〕 略</p> <p>〔四十四〕 略</p> <p>〔四十五〕 略</p> <p>〔四十六〕 略</p> <p>〔四十七〕 略</p> <p>〔四十八〕 略</p> <p>〔四十九〕 略</p> <p>〔五十〕 略</p> <p>〔五十一〕 略</p> <p>〔五十二〕 略</p> <p>〔五十三〕 略</p> <p>〔五十四〕 略</p> <p>〔五十五〕 略</p> <p>〔五十六〕 略</p> <p>〔五十七〕 略</p> <p>〔五十八〕 略</p> <p>〔五十九〕 略</p> <p>〔六十〕 略</p> <p>〔六十一〕 略</p> <p>〔六十二〕 略</p> <p>〔六十三〕 略</p> <p>〔六十四〕 略</p> <p>〔六十五〕 略</p> <p>〔六十六〕 略</p> <p>〔六十七〕 略</p> <p>〔六十八〕 略</p> <p>〔六十九〕 略</p> <p>〔七十〕 略</p> <p>〔七十一〕 略</p> <p>〔七十二〕 略</p> <p>〔七十三〕 略</p> <p>〔七十四〕 略</p> <p>〔七十五〕 略</p> <p>〔七十六〕 略</p> <p>〔七十七〕 略</p> <p>〔七十八〕 略</p> <p>〔七十九〕 略</p> <p>〔八十〕 略</p> <p>〔八十一〕 略</p> <p>〔八十二〕 略</p> <p>〔八十三〕 略</p> <p>〔八十四〕 略</p> <p>〔八十五〕 略</p> <p>〔八十六〕 略</p> <p>〔八十七〕 略</p> <p>〔八十八〕 略</p> <p>〔八十九〕 略</p> <p>〔九十〕 略</p> <p>〔九十一〕 略</p> <p>〔九十二〕 略</p> <p>〔九十三〕 略</p> <p>〔九十四〕 略</p> <p>〔九十五〕 略</p> <p>〔九十六〕 略</p> <p>〔九十七〕 略</p> <p>〔九十八〕 略</p> <p>〔九十九〕 略</p> <p>〔百〕 略</p>
<p>二 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。</p> <p>〔1〕 略</p> <p>2 物標は、距離の遅延がない状態において、変化の割合が一定の比率で表示されること。距離の測定にあつては、海里単位（一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。</p> <p>〔3〕 略</p> <p>三 次の精度を有するものであること。</p> <p>1 船首方位は、ジャイロコンパス又は船首方位伝達装置と正確に連動し、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。</p> <p>2 固定距離環及び可変距離マークは、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。</p> <p>3 電子方位線は、指示器の表示画面の外周で、物標の方位を最大一度の誤差で測定できること。</p> <p>4 方位目盛は、少なくとも五度ごとに区切られており、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。</p>	<p>一 〔同上〕</p> <p>1 〔同上〕</p> <p>〔一〕〔三〕 同上</p> <p>〔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</p> <p>〔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</p> <p>〔六〕 同上</p> <p>〔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。）を有する九〇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</p> <p>〔八〕 同上</p> <p>〔九〕 同上</p> <p>〔十〕 同上</p> <p>〔十一〕 同上</p> <p>〔十二〕 同上</p> <p>〔十三〕 同上</p> <p>〔十四〕 同上</p> <p>〔十五〕 同上</p> <p>〔十六〕 同上</p> <p>〔十七〕 同上</p> <p>〔十八〕 同上</p> <p>〔十九〕 同上</p> <p>〔二十〕 同上</p> <p>〔二十一〕 同上</p> <p>〔二十二〕 同上</p> <p>〔二十三〕 同上</p> <p>〔二十四〕 同上</p> <p>〔二十五〕 同上</p> <p>〔二十六〕 同上</p> <p>〔二十七〕 同上</p> <p>〔二十八〕 同上</p> <p>〔二十九〕 同上</p> <p>〔三十〕 同上</p> <p>〔三十一〕 同上</p> <p>〔三十二〕 同上</p> <p>〔三十三〕 同上</p> <p>〔三十四〕 同上</p> <p>〔三十五〕 同上</p> <p>〔三十六〕 同上</p> <p>〔三十七〕 同上</p> <p>〔三十八〕 同上</p> <p>〔三十九〕 同上</p> <p>〔四十〕 同上</p> <p>〔四十一〕 同上</p> <p>〔四十二〕 同上</p> <p>〔四十三〕 同上</p> <p>〔四十四〕 同上</p> <p>〔四十五〕 同上</p> <p>〔四十六〕 同上</p> <p>〔四十七〕 同上</p> <p>〔四十八〕 同上</p> <p>〔四十九〕 同上</p> <p>〔五十〕 同上</p> <p>〔五十一〕 同上</p> <p>〔五十二〕 同上</p> <p>〔五十三〕 同上</p> <p>〔五十四〕 同上</p> <p>〔五十五〕 同上</p> <p>〔五十六〕 同上</p> <p>〔五十七〕 同上</p> <p>〔五十八〕 同上</p> <p>〔五十九〕 同上</p> <p>〔六十〕 同上</p> <p>〔六十一〕 同上</p> <p>〔六十二〕 同上</p> <p>〔六十三〕 同上</p> <p>〔六十四〕 同上</p> <p>〔六十五〕 同上</p> <p>〔六十六〕 同上</p> <p>〔六十七〕 同上</p> <p>〔六十八〕 同上</p> <p>〔六十九〕 同上</p> <p>〔七十〕 同上</p> <p>〔七十一〕 同上</p> <p>〔七十二〕 同上</p> <p>〔七十三〕 同上</p> <p>〔七十四〕 同上</p> <p>〔七十五〕 同上</p> <p>〔七十六〕 同上</p> <p>〔七十七〕 同上</p> <p>〔七十八〕 同上</p> <p>〔七十九〕 同上</p> <p>〔八十〕 同上</p> <p>〔八十一〕 同上</p> <p>〔八十二〕 同上</p> <p>〔八十三〕 同上</p> <p>〔八十四〕 同上</p> <p>〔八十五〕 同上</p> <p>〔八十六〕 同上</p> <p>〔八十七〕 同上</p> <p>〔八十八〕 同上</p> <p>〔八十九〕 同上</p> <p>〔九十〕 同上</p> <p>〔九十一〕 同上</p> <p>〔九十二〕 同上</p> <p>〔九十三〕 同上</p> <p>〔九十四〕 同上</p> <p>〔九十五〕 同上</p> <p>〔九十六〕 同上</p> <p>〔九十七〕 同上</p> <p>〔九十八〕 同上</p> <p>〔九十九〕 同上</p> <p>〔百〕 同上</p>
<p>二 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。</p> <p>〔1〕 略</p> <p>2 物標は、距離の遅延がない状態において、変化の割合が一定の比率で表示されること。距離の測定にあつては、海里単位（一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。</p> <p>〔3〕 略</p> <p>三 次の精度を有するものであること。</p> <p>1 船首方位は、ジャイロコンパス又は船首方位伝達装置と正確に連動し、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。</p> <p>2 固定距離環及び可変距離マークは、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。</p> <p>3 電子方位線は、指示器の表示画面の外周で、物標の方位を最大一度の誤差で測定できること。</p> <p>4 方位目盛は、少なくとも五度ごとに区切られており、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。</p>	<p>二 歪<small>ひずみ</small>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（一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。</p> <p>〔3〕 同上</p> <p>〔同上〕</p> <p>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。</p> <p>2 固定距離環、可変距離マーク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。</p> <p>〔新設〕</p> <p>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。</p>

<p>5 船首線は、一時的に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・一度以内に行うことができること。</p> <p>6 指示器に複数の空中線が接続されている場合は、空中線ごとに設定されている船首方位のずれの補正值が空中線の選択において自動的に適用されるものであること。</p> <p>四 電子方位線は、次の条件に合致するものであること。</p> <p>1 前項第三号に規定する誤差で表示できること。 〔2〕4 略〕</p> <p>5 左旋及び右旋の方向にも滑らかに動かすことができること。 〔五 略〕</p> <p>六 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。 〔1 略〕</p> <p>2 カーソルの位置は、CCRPから測定した距離及び方位又は緯度経度により連続的に示されること。</p> <p>3 表示領域で物標図形等を選択する機能を有すること。</p> <p>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。</p> <p>1 手動で行う場合は、空中線の位置を表示画面の中心から少なくとも指示器の半径五〇パーセントまでの範囲において動かすことができること。</p> <p>2 自動で行う場合は、空中線の位置を表示画面の中心から少なくとも指示器の半径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動かすことができること。</p> <p>3 真運動モードの場合は、表示領域内において針路に沿って最大視界が得られる半径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動かすことができること。</p> <p>八 CCRPは、オフセンタ機能を使用していない場合は、表示画面の中心にあること。</p> <p>九 航跡は、次の条件に合致するものであること。 〔1 略〕</p> <p>2 航跡及び第一項第一号(七)及び(八)に掲げるものの表示を有し、航跡の時間上の長さは可変できること。 〔3 略〕</p> <p>4 航跡又は追跡物標の過去の位置及び自船の過去の位置は、次の操作後において二回以内の走査で表示できること。</p> <p>(一) 現在使用している距離レンジから上下に一段のレンジの切替え</p> <p>(二) レーダーに表示される物標の位置のオフセット及びピセット</p> <p>(三) 真運動及び相対運動の切替え</p> <p>十 物標の表示、捕捉機能及び追尾機能は、次の条件に合致するものであること。</p>	<p>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・一度以内に行うことができること。 〔新設〕</p> <p>四 〔同上〕</p> <p>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〕4 同上〕</p> <p>〔新設〕</p> <p>〔五 同上〕</p> <p>六 〔同上〕</p> <p>〔1 同上〕</p> <p>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。 〔新設〕</p> <p>七 〔同上〕</p> <p>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。</p> <p>2 真運動モードの場合は、自船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。 〔新設〕</p> <p>八 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。） 〔同上〕</p> <p>〔1 同上〕</p> <p>2 航跡した時間は可変できること。</p> <p>〔3 同上〕</p> <p>4 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。</p> <p>十 捕捉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。</p>
---	--

- 1 物標の表示、捕捉及び追尾
- (一) 第一項第二号の表に掲げる数の物標を捕捉及び追尾並びに表示することができること。
- (二) 物標は、国際海事機関で採択された「船舶航海情報表示装置における航海関連情報に関する表示基準」及びIMO性能基準（国際海事機関で定められた性能基準を言う。以下同。）SN/Circ. 243に規定する関連シンボルに従って表示されるものであること。
- (三) 物標の情報は、物標の追尾機能及び船舶自動識別装置から得られる物標の情報により提供されるものであること。
- (四) 物標の情報が指示器の処理容量の九五パーセント以上の場合に注意が表示され、処理容量を超えている場合に警告を発すること。
- (五) 表示される船舶自動識別装置、追尾情報、ユーザインターフェース及びデータフォーマットは同一性があること。
- (六) レーダーに表示される物標の信号は、付属されているクラッタの制御機能により処理することができること。
- (七) 物標の追尾において行われる自動計算は、レーダーに表示される物標の相対位置及び自船の動きに基づく測定位置に基づき実施されること。
- 2 捕捉能力
- (一) レーダーに表示される物標を手動（総トン数10,000トン以上の船舶に搭載されるレーダーを除く。）又は自動で捕捉できること。
- (二) 略
- (三) 自動捕捉機能を有する場合、自動捕捉海域の範囲を設定する手段を有すること。
- (四) 対地基準（固定に設置された追尾物標を参照基準とする基準をいう。以下同じ。）機能を有すること。
- (五) 対地基準の表示は、IMO性能基準SN/Circ. 243で規定されているシンボルにより表示されること。
- 3 追尾能力
- (一) 略
- (二) (一)の追尾距離は、十二海里以上であること。
- (三) 略
- (四) 三〇ノットを超え七〇ノットまでの速力が出せる船舶に搭載するレーダーは、静定状態の物標の追尾を開始してから三分後において一四〇ノットまでの相対速力で維持される精度を有すること。
- (五) 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捉した識別可能な物標を継続して追尾することができること。
- (六) 物標の動きを速やかに探知し、物標のベクトルとデータを最適に平準化すること。

- 1 物標の捕捉及び追尾
- (一) 第一項第二号の表に掲げる数の物標を捕捉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つては、それぞれの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。
- 〔新設〕
- 〔新設〕
- 〔新設〕
- 2 〔同上〕
- (一) 目標の物標を自動で捕捉する範囲の設定が可能であり、捕捉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) 同上
- 〔新設〕
- 〔新設〕
- 〔新設〕
- 3 〔同上〕
- (一) 同上
- 〔新設〕
- (二) 同上
- 〔新設〕
- (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捉した物標を継続して追尾することができること。
- 〔新設〕

(七) 物標の追尾エラーを最小限にすること。

(八) 任意の一つの物標及び全ての物標の追尾を取り消す独立した機能を備えること。

(九) 物標の過多により、レーダー装置の性能が低減しないこと。

(十) 捕捉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。

(十一) 速力三十ノットまでの船舶に対しては、次の表に掲げる九十五パーセント確率値による精度をもって、捕捉した当該物標が安定追尾状態に入ってから一分以内に相対的な動きを表示し、三分以内に動きの予測を表示することができること。

〔表略〕

(十二) 〔略〕

十一 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。

1 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。）できること。この場合において、船舶自動識別物標は休眠状態（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。）又は活性化状態（船舶自動識別物標が運動ベクトルとして表示される状態をいう。以下同じ。）のいずれかであり、活性化状態で表示される物標は、捕捉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 休眠状態にある船舶自動識別物標を活性化状態にすることができ、かつ、活性化状態にある当該物標を休眠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は、IEC規格（国際電気標準会議の規格をいう。以下同じ。）63388の規定に従い表示できること。

〔新設〕

〔新設〕

〔新設〕

〔新設〕

(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。

〔表同上〕

(五) 〔同上〕

十一 〔同上〕

1 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、捕捉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	船舶自動識別装置の動作状態（スイッチのオン／オフ）	停止状態にある船舶自動識別物標	CPA/T CPA警報	物標消失警報	レーダー物標との同一化
表示されるスケイス	船舶自動識別物標表示の機能のスイッチ及び図形表示のスイッチがオフ	フルディスプレイ	グランド状態	機能のオン／オフ	機能のオン／オフ
船舶自動識別	船舶自動識別物標表示の機能のスイッチがオフ	フルディスプレイ	グランド状態	機能のオン／オフ	機能のオン／オフ
捕捉範囲	捕捉範囲	捕捉範囲	捕捉範囲	捕捉範囲	捕捉範囲
機能のオ	機能のオ	機能のオ	機能のオ	機能のオ	機能のオ
標準表示の物	標準表示の物	標準表示の物	標準表示の物	標準表示の物	標準表示の物

- 4 4 フィルタの設定状態を表示するとともに、休眠状態の物標の表示をフィルタリングする手段を有し、個々の物標を表示から削除できないこと。
- 5 5 「略」
- 6 6 「略」
- 7 7 「削る」
- 7 7 受信した船舶自動識別物標の情報に欠損がある場合は、欠損した情報を「Missing」として表示することができること。
- 12 12 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。
- 1 1 設備規則第四十八条第二項第十三号に掲げる装置から得る情報
「2・3 略」
- 13 13 警報は、次の条件に合致するものであること。
- 1 1 次に掲げる場合は、警報する機能を有するものであること。
「(一)・(二) 略」
- (三) 追尾物標又は船舶自動識別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っては、消失警報が有効となっている場合及び消利物標フィルタで検出対象である場合に限る。）
- 2 2 CPA及びTCPA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っては、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CPA及びTCPAの設定値は船舶自動識別物標と同一であること。
- 3 3 警報及び表示は、IMO決議（国際海事機関の海上安全委員会が定める決議をいう。以下同じ。）MSC.191（79）及びIMO決議MSC.302（87）並びにIEC規格622838の規定に従うこと。
- 14 14 追尾物標は、次の条件に合致するものであること。
- 1 1 追尾物標と活性化状態にある船舶自動識別物標が同一である場合にあっては、一つの物標として表示されること。初期設定の状態にあっては、船舶自動識別物標を数字、文字及び図形により自動的に選択できること。

- | | | | | | |
|------|---------------------|-----------|-----------|-----------|--------|
| 表示方式 | 別物標表示及び図形表示のスイッチがオン | | | | |
| 又は図形 | 文字、数字 | 文字、数字又は図形 | 図形 | 文字、数字又は図形 | 文字又は数字 |
| は図形 | 数字又は図形 | 図形 | 文字、数字又は図形 | 文字、数字又は図形 | 文字又は数字 |
| | | | | | 優先順位 |
- 4 4 「同上」
- 5 5 「同上」
- 6 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。
「新設」
- 12 12 「同上」
- 1 1 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
「2・3 同上」
- 13 13 「同上」
- 1 1 「同上」
「(一)・(二) 同上」
- (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っては、消失警報が有効となっている場合及びフィルタリングしている状態に限る。）
- 2 2 CPA又はTCPA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っては、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CPA又はTCPAの設定値は同一であること。
「新設」
- 14 14 追尾物標は次の条件に合致するものであること。
- 1 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っては、一つの物標として表示されること。初期設定の状態にあっては、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。

<p>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。</p>	<p>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。</p>
<p>3 物標が消失した場合の警報機能が利用可能な状態、物標が消失物標フィルタ基準に従っている状態及びIEC規格508の規定で定められた物標が定められた設定時間の間にメッセージが受信されない状態において、消失した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。</p>	<p>3 消失した物標は、再現できること。</p>
<p>(一) 最後の確認又は予測した物標位置を消失物標として動作表示領域内に明確に表示し、警報を発すること。</p> <p>(二) 物標が再表示された場合又は警報が認知された場合は、消失物標表示は消えること。</p> <p>(三) 一定期間内の過去の船舶自動識別メッセージデータを回復する手段を有すること。</p>	<p>15 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使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。</p> <p>〔1〕3 略</p> <p>〔新設〕</p> <p>〔新設〕</p> <p>〔新設〕</p>
<p>4 関連モジュールを取り換えるときは、マップデータが移せること。</p> <p>5 線、色及びシンボルの表記は、IMO性能基準SN/Circ. 243の規定に従うこと。</p>	<p>16 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。</p> <p>〔1〕4 略</p> <p>〔新設〕</p> <p>〔新設〕</p> <p>〔新設〕</p>
<p>5 国際水路機関の関連基準に従い、主に用いる海図データ以外の海図データの状態は、常時表示され識別できること。</p> <p>6 最小限、電子海図情報表示装置の標準表示の各要素が、個々の対象ごとではなく、カテゴリ又は階層ごとに、個別選択して利用できること。</p>	<p>17 設備規則第四十八條第二項第十三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。</p> <p>〔1〕5 略</p> <p>〔1〕5 同上</p>
<p>7 AISレーダー（船舶自動識別装置と接続して船舶自動識別物標を表示できるレーダーをいう。）からの情報（基準点、スケール、位置、CCRP及び安定モードのものを含む。）と同じ参照基準及び座標基準を使用していること。</p> <p>17 設備規則第四十八條第二項第十三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。</p>	<p>18 設備規則第四十八條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。</p> <p>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。</p>
<p>18 設備規則第四十八條第二項第十四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。</p> <p>1 模擬操船であることを示す状態を明確に区別するため、模擬操船実施中は、表示画面の見</p>	<p>18 設備規則第四十八條第二項第十四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。</p> <p>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。</p>

<p>やすい場所に大文字「T」を表示し、模擬操船の読み取り値及び図示は、IEC規格61888の規定に従って表示されること。</p> <p>〔2・3 略〕</p> <p>4 模擬操船実施中においても物標の追尾を継続し、表示できること。</p> <p>〔5 略〕</p> <p>十九 設備規則第四十八条第一項第十号に掲げる三GHz帯及び九GHz帯の周波数の電波を使用するレーダーであって、施行規則第三十一条第二項第一号から第四号までに掲げるものに替えて半導体を使用するものは、次の条件に合致するものであること。</p> <p>〔1〜3 略〕</p> <p>〔削る〕</p> <p>4 略</p> <p>5 略</p>	<p>〔2・3 同上〕</p> <p>4 追尾物標を表示できること。</p> <p>〔5 同上〕</p> <p>十九 設備規則第四十八条第二項第十五号に掲げる三GHz帯の周波数の電波を使用するレーダーであって、現用する施行規則第三十一条第二項第一号から第四号までに掲げるものに替えて半導体を使用するものは、次の条件に合致するものであること。</p> <p>〔1〜3 同上〕</p> <p>4 デューティ比は、三・一パーセント以下であること。</p> <p>5 同上</p> <p>6 同上</p>
<p>備考 表中の「」の記載及び対象規定の二重傍線を付した標記部分を除く全体に付した傍線は注記である。</p>	

附 則

この告示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無線設備規則第四十八条第二項に規定する船舶に設置する無線航行のためのレーダーの技術的条件については、この告示による改正後の告示の規定にかかわらず、なお従前の例によることができる。