

検査の方法へのご意見と対応案

委員からのご意見と対応案(1/3)

第5回安全基準・検査WG及びその後寄せられたご意見

● 検査の方法(一般)

◆ 検査の方法のなかで申請者を明示しないのか。

→船舶検査における申請者については、船舶検査の根拠となる船舶安全法第5条において船舶所有者と明示していることから、検査の方法では示していない。

◆ 検査の方法に書かれている初期段階の検査証書はどのステップで交付されるのか。

→初期段階の自動運航船としての船舶検査証書はステップ3の検査後に交付される。該当箇所を修正して分かりやすく記載する。

● 設計段階の検査 [Ⅱ.(1)]

◆ 自動運航システム等の機能要求仕様書及び設計書について、設計書に記載すべき内容を検査することは可能なのか。

→設計書に記載される内容については、内容自体が検査の対象ならないものもあるが、機能の検査において必要となると考えている。

◆ 設計開発体制に関する資料で「自動運航システムのライフサイクルにわたって」とあるが、システム供給者は対応可能なのか。

→求めたいのはバージョンアップや欠陥発見時の対応であるため、そのことが明確になるよう修正する。

◆ 状況認識の検査について確認事項の「機能」は不要ではないか。

→ご指摘のとおりであるため修正する。

◆ 衝突・座礁回避の検査について自動離着岸の計画についても確認する必要があるのではないか。

→安全基準で求める機能を超えるものと考えするため、安全基準の確認を行う検査に馴染まないと考える。

◆ 衝突・座礁回避の検査について「状況認識に基づき」とあるがカメラを用いる場合の附属書Ⅰのシミュレーション試験はどのように行われるのか。

→衝突・座礁回避機能として状況認識に基づき判断されなければならないが、附属書Ⅰのシミュレーション試験においては模擬したデータや実際に取得したデータからシナリオを作成して行う。

委員からのご意見と対応案(2/3)

第5回安全基準・検査WG及びその後寄せられたご意見

● 設計段階の検査 [Ⅱ.(1)] (つづき)

- ◆ リスクアセスメントについて、附属書Ⅲに示す「リスク解析手順書」以外の手法(ISO等)は認められないのか。
→ 附属書Ⅲに示す「自動運航船/無人運航船のリスク解析手順書」は参考であるため他の手法も認められるよう修正する。

● 運航時の検査 [Ⅲ]

- ◆ 「実際に船舶が航行している環境下」が何を指すのか分かりにくい、「洋上」と一括りにしてはどうか。
→ ご意見を踏まえ「洋上において確認すること」と修正する。
- ◆ 運航時の検査を終えた後の中間検査等では何を検査するのか。
→ ご意見を踏まえ、ステップ4の検査を合格し船舶検査証書を交付した後の定期的検査の方法を追記する。

● 附属書Ⅰ 衝突・座礁回避機能の試験

- ◆ 評価指標について整理すべきではないか。
→ 評価指標について、誤記を修正の上で以下のとおり取り扱うこととする。
 - ・ 評価指標①から④を必須の値、⑤から③を参考値とするが、MEGURI実証船4隻については、①から③の全てを出力し、専門家評価を実施する。
 - ・ 評価実施後に改めて各参考値の要否も含め検討することとしたい。
- ◆ 専門家の資格要件1について、4年以上の乗船履歴を有する船長は非常に少ないのではないか。
→ 専門家を確保することを確実にするため乗船履歴の年数を削除し経験を有する者と修正、特に経験については、自動運航システムが搭載される船舶が運用される海域のうち、海上交通安全法、港則法の航法が適用される航路、水域での操船を求める。専門家の資格要件についても、評価指標同様にMEGURI船4隻の評価実施後に改めて検討することとしたい。

委員からのご意見と対応案(3/3)

第5回安全基準・検査WG及びその後寄せられたご意見

● 附属書Ⅱ 経路の実行・監視機能の試験

- ◆ 離着棧操船の操船パターンにおいて、くし型棧橋への離着棧が考慮されていないのではないか。
→各操船パターンは、スラスター等の設備に応じた運動制御ごとにパターン分けしている。くし型棧橋の離着棧においては、前後方向の運動制御＋回頭制御で対応可能と考えるところ、(e)、(f)のパターン若しくは(e)、(f)に(d)を加えたパターンになると考える。
- ◆ 着岸は岸壁に安全につける作業であり、その点を考慮した指標が必要ではないか。
→安全基準で求める機能を超えるものと考えするため、安全基準の確認を行う検査に馴染まないと考える。