

操舵装置における制御システムの故障に対する措置に関する事項

改正規則等

鋼船規則 D 編
高速船規則
鋼船規則検査要領 D 編

改正理由

IACS 統一規則 E25 においては、操舵装置における制御システムの故障検知対象及び故障検知時の応答について規定されている。しかしながら、故障検知時の舵の停止方法について不明確な要件となっていた。このため、IACS は、当該取扱いを明確に規定すべく同統一規則の見直しを行い、2019 年 12 月に IACS 統一規則 E25(Rev.1)を採択した。

今般、IACS 統一規則 E25 (Rev.1)に基づき、関連規定を改めた。

併せて、鋼船規則等の総合的見直しの一環として、検査要領に規定していた操舵装置における制御システム故障時の警報に関する要件を規則に移設した。

改正内容

主な改正内容は次の通り。

- (1) 操舵装置における制御システム故障時において、手動操作を行うことなく、故障時の舵角にて停止する旨規定した。
- (2) 検査要領に規定している、操舵装置における制御システム故障時の警報に関する要件を規則に移設した。

改正条項

鋼船規則 D 編 15.1.3, 15.2.8, 15.3, 15.3.1, 15.4.8, 15.6.2
高速船規則 9 編 9.3
鋼船規則検査要領 D 編 D15.2.8, D15.3, D15.3.1