

國際海事組織建立海上自駕船舶監理架構



國際海事組織（International Maritime Organization, IMO）所屬之海事安全委員會（Maritime Safety Committee, MSC）於2018年12月召開第100屆大會（MSC 100），本屆會議批准海上自駕船舶監管架構，要點如下：

一、盤點相關國際海事組織規範，以確認該規範：

1. 是否適用於海上自駕船舶（Maritime Autonomous Surface Ships, MASS）及是否妨礙其運作與航行；或
2. 是否適用於海事海上自駕船舶且不妨礙其運作；或
3. 是否適用於海事海上自駕船舶且不妨礙其運作，但需要進一步調修。

MSC預計相關規範之盤點結論將於2019年6月前完成，並期待於2020年完成相關法規調適，盤點範圍包括：安全規範（SOLAS）、碰撞規範（COLREG）、載重線與穩度（Load Lines Convention）、海員與漁夫訓練（STCW, STCW-F）、搜尋與救援（SAR）、噸位丈量（Tonnage Convention）、貨櫃安全（CSC）、以及特殊貿易客船（SPACE STP, STP）。

二、定義海上自駕船舶之自動化等級：

1. 等級1：配備有自動化處理與決策支援船舶，海員仍於船上對船舶系統及相關功能進行控制。某些功能可以於無人監控下自動化運作，但船員於船舶上仍應於自動駕駛系統發生故障時進行人為介入。
2. 等級2：有船員隨船之遙控控制船。該船舶係由岸上人員控制，惟船上之船員可於必要時介入並接手運作該船舶之自動駕駛系統與功能。
3. 等級3：未有船員隨船之遙控控制船，該船舶由岸上人員控制。
4. 等級4：全自動化船舶，船舶之自動駕駛系統可自行做出決策並反應。

此外，MSC預計提出海事海上自駕船舶航行指引（Guidelines on MASS trials），該指引將於下一會期（MSC101）之國際海事委員會會議進行草擬。

本文為「經濟部產業技術司科技專案成果」

相關連結

[Maritime Safety Committee \(MSC\), 100th session, 3-7 December 2018](#)

余和謙

法律研究員 編譯整理

上稿時間：2019年3月

資料來源：

IMO, Maritime Safety Committee (MSC), 100th session, 3-7 December 2018, Dec.12, 2018, www.imo.org/en/MediaCentre/MeetingSummaries/MSC/Pages/MSC-100th-session.aspx (last visited: March.12, 2018)

文章標籤

無人載具

自駕車/自動駕駛

 推薦文章