

Bruselas, 13 de mayo de 2025
(OR. en)

**Expediente interinstitucional:
2025/0106(COD)**

**8775/25
ADD 1**

**PECHE 119
CODEC 577**

NOTA DE TRANSMISIÓN

De: Por la secretaria general de la Comisión Europea, D.^a Martine DEPREZ, directora

Fecha de recepción: 12 de mayo de 2025

A: D.^a Thérèse BLANCHET, secretaria general del Consejo de la Unión Europea

N.º doc. Ción.: COM(2025) 195 final annex

Asunto: ANEXO
de la
propuesta de
REGLAMENTO DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO
que modifica el Reglamento (UE) 2017/2107, por el que se establecen
medidas de gestión, conservación y control aplicables en la zona del
Convenio de la Comisión Internacional para la Conservación del Atún
Atlántico (CICAA), el Reglamento (UE) 2018/975, por el que se
establecen las medidas de gestión, conservación y control aplicables en
la zona de la Convención de la Organización Regional de Ordenación
Pesquera del Pacífico Sur (SPRFMO), el Reglamento (UE) 2019/833,
por el que se establecen medidas de conservación y ejecución
aplicables en la zona de regulación de la Organización de Pesquerías
del Atlántico Noroeste, el Reglamento (UE) 2021/56, por el que se
establecen medidas de ordenación, conservación y control aplicables
en la zona de la Convención Interamericana del Atún Tropical, el
Reglamento (UE) 2022/2056, por el que se establecen medidas de
conservación y ordenación aplicables en la zona de la Convención de
Pesca del Pacífico Occidental y Central, el Reglamento (UE)
2022/2343, por el que se establecen medidas de ordenación,
conservación y control aplicables en la zona de competencia de la
Comisión del Atún para el Océano Índico (CAOI), y el Reglamento (UE)
2023/2053, por el que se establece un plan de ordenación plurianual
para el atún rojo del Atlántico oriental y el Mediterráneo

Adjunto se remite a las delegaciones el documento COM(2025) 195 final annex.

Bruselas, 12.5.2025
COM(2025) 195 final

ANNEX

ANEXO

de la

propuesta de

REGLAMENTO DEL PARLAMENTO EUROPEO Y DEL CONSEJO

que modifica el Reglamento (UE) 2017/2107, por el que se establecen medidas de gestión, conservación y control aplicables en la zona del Convenio de la Comisión Internacional para la Conservación del Atún Atlántico (CICAA), el Reglamento (UE) 2018/975, por el que se establecen las medidas de gestión, conservación y control aplicables en la zona de la Convención de la Organización Regional de Ordenación Pesquera del Pacífico Sur (SPRFMO), el Reglamento (UE) 2019/833, por el que se establecen medidas de conservación y ejecución aplicables en la zona de regulación de la Organización de Pesquerías del Atlántico Noroeste, el Reglamento (UE) 2021/56, por el que se establecen medidas de ordenación, conservación y control aplicables en la zona de la Convención Interamericana del Atún Tropical, el Reglamento (UE) 2022/2056, por el que se establecen medidas de conservación y ordenación aplicables en la zona de la Convención de Pesca del Pacífico Occidental y Central, el Reglamento (UE) 2022/2343, por el que se establecen medidas de ordenación, conservación y control aplicables en la zona de competencia de la Comisión del Atún para el Océano Índico (CAOI), y el Reglamento (UE) 2023/2053, por el que se establece un plan de ordenación plurianual para el atún rojo del Atlántico oriental y el Mediterráneo

ANEXO

Se modifican los siguientes anexos del Reglamento (UE) 2018/975:

1) El anexo IV se sustituye por el texto siguiente:

«ANEXO IV

Directrices para la preparación y la presentación de las notificaciones de descubrimiento de ecosistemas marinos vulnerables (EMV) potenciales

1. Información general

- a) Datos de contacto
- b) Pabellón
- c) Nombre del buque
- d) Fechas del esfuerzo pesquero y la notificación
- e) Hora de inicio del arrastre (UTC)
- f) Hora de finalización del arrastre (UTC)
- g) Artes de pesca utilizados

2. Información sobre la ubicación

- a) Redes de arrastre de fondo o redes de arrastre pelágico
- b) Posición inicial y final de la red de arrastre (al grado decimal de 0,01 más próximo)

3. Información sobre el EMV

- a) Información resumida:
 - i) Número de taxones indicadores de EMV encontrados.
 - ii) Peso total de los taxones indicadores de EMV encontrados.
- b) Información detallada:
 - i) Peso de cada taxón indicador de EMV en el arrastre (incluidos los que se encuentren por debajo del umbral).».

2) El anexo X se modifica como sigue:

- 1. En la sección A, punto 1, el texto de la letra g) se sustituye por el texto siguiente:
«g) Número del identificador único del buque / número de Lloyd / número OMI».
- 2. En la sección B, punto 2, el texto de las letras c) y d) se sustituye por el texto siguiente:
 - «c) Posición de inicio del arrastre (lat./long., grado 1/100° más próximo para la pesca de arrastre de fondo y 1/10° para la pesca de arrastre pelágico — decimales)
 - d) Posición de finalización del arrastre (lat./long., grado 1/100° más próximo para la pesca de arrastre de fondo y 1/10° para la pesca de arrastre pelágico — decimales)».

3. En la sección B, punto 2, el texto de las letras n), o), p) y q) se sustituye por el texto siguiente:
- «n) Si se han capturado mamíferos marinos, aves marinas, reptiles u otras especies preocupantes, informar con arreglo a los requisitos descritos en la sección G
 - o) Si se ha capturado material bentónico, incluidos los taxones indicadores de EMV¹, consignar con arreglo a los requisitos descritos en la sección H
 - p) Capturas estimadas de todas las especies (código de especies de la FAO) descartadas, desglosadas por especies, en peso vivo (al kg más próximo), incluidos todos los taxones bentónicos
 - q) Consignar cualquier medida de mitigación de capturas accesorias utilizada, según se indica a continuación:
 - i) Líneas espantapájaros — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección L
 - ii) Cortinas espantapájaros — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección N
 - iii) Gestión de los despojos — en caso afirmativo, consignar según se indica a continuación:
 - i) No hay vertidos durante el calado y la recogida
 - ii) Únicamente vertidos líquidos
 - iii) Lotes de residuos > 2 horas/otros/ninguno
 - iv) Otra — en caso afirmativo, consignar detalles».
4. En la sección C, punto 2, el texto de la letra d) se sustituye por el texto siguiente:
- «d) Posición de inicio del lance (lat./long., resolución del grado 1/100° más próximo)».
5. En la sección C, punto 2, el texto de las letras j), k), l) y m) se sustituye por el texto siguiente:
- «j) Si se han capturado mamíferos marinos, aves marinas, reptiles u otras especies preocupantes, informar con arreglo a los requisitos descritos en la sección G
 - k) Si se ha capturado material bentónico, incluidos los taxones indicadores de EMV², consignar con arreglo a los requisitos descritos en la sección H
 - l) Capturas estimadas de todas las especies (código de especies de la FAO) descartadas, desglosadas por especies, en peso vivo (al kg más próximo), incluidos todos los taxones bentónicos
 - m) Consignar cualquier medida de mitigación de capturas accesorias utilizada, valiéndose de los tipos que se describen a continuación y facilitando detalles según sea necesario:
 - i) Líneas espantapájaros — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección L

¹ Los taxones indicadores de EMV se definen en el anexo XVII.

² Los taxones indicadores de EMV se definen en el anexo XVII.

- ii) Cortinas espantapájaros — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección N
 - iii) Gestión de los despojos — en caso afirmativo, consignar según se indica a continuación:
 - i) No hay vertidos durante el calado y la recogida
 - ii) Únicamente vertidos líquidos
 - iii) Lotes de residuos > 2 horas/otros/ninguno
 - iv) Lances nocturnos (cuando los lances se limitan al período entre el anochecer náutico y el amanecer náutico)
 - v) Otra — en caso afirmativo, consignar detalles».
6. En la sección D, punto 2, el texto de las letras c) y d) se sustituye por el texto siguiente:
- «c) Posición de inicio del lance (lat./long., grado 1/100° más próximo — formato decimales)
 - d) Posición de finalización del lance (lat./long., grado 1/100° más próximo — formato decimales)».
7. En la sección D, punto 2, el texto de las letras k), l), m) y n) se sustituye por el texto siguiente:
- «k) Si se han capturado mamíferos marinos, aves marinas, reptiles u otras especies preocupantes, informar con arreglo a los requisitos descritos en la sección G
 - l) Si se ha capturado material bentónico, incluidos los taxones indicadores de EMV, consignar con arreglo a los requisitos descritos en la sección H
 - m) Capturas estimadas de todas las especies (código de especies de la FAO) descartadas, desglosadas por especies, en peso vivo (al kg más próximo), incluidos todos los taxones bentónicos
 - n) Consignar cualquier medida de mitigación de capturas accesorias utilizada y el tipo de cebo, valiéndose de los tipos que se describen a continuación y facilitando detalles según sea necesario:
 - i) Líneas espantapájaros — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección M
 - ii) Cortinas espantapájaros — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección O
 - iii) Gestión de los despojos — en caso afirmativo, consignar según se indica a continuación:
 - i) No hay vertidos durante el calado y la recogida
 - ii) Únicamente vertidos líquidos
 - iii) Lotes de residuos > 2 horas/otro/ninguno
 - iv) Lances nocturnos (cuando los lances se limitan al período entre el anochecer náutico y el amanecer náutico)
 - i) Palangres con lastres — en caso afirmativo, consignar los datos descritos en la sección M

- vi) Tipo de cebo — consignar si es de pescado/calamar/mixto; vivo/muerto/mixto; congelado/descongelado/mixto; sintético
- vii) Otra — en caso afirmativo, consignar detalles».

8. En la sección D, punto 2, se suprimen las letras p), q) y r).

9. La sección E se sustituye por el texto siguiente:

«E. Datos sobre la frecuencia de las tallas que deben recogerse

Se recogerán datos sobre la frecuencia de las tallas que sean representativos, a partir de una muestra aleatoria, para las especies objetivo y, en función del tiempo disponible, para otras especies accesorias principales. Los datos sobre las tallas se recogerán y consignarán al nivel más preciso apropiado para la especie (en cm o mm, y redondeando a la unidad más próxima o a la unidad inferior) y también se consignará el tipo de medición utilizado (talla total, longitud mandibular o talla estándar). En la medida de lo posible, deberá consignarse o estimarse el peso total de las muestras sobre la frecuencia de las tallas de cada especie, y consignarse el método de estimación, y podrá exigirse a los observadores que determinen también el sexo de los peces medidos para generar datos sobre la frecuencia de las tallas desglosados por sexo.

1. Protocolo de muestreo comercial

- a) Especies de peces distintas de rayas y tiburones:
 - i) La talla de los peces se medirá, de conformidad con la sección P, con precisión de centímetros en el caso de los peces que alcancen una talla máxima superior a 40 cm.
 - ii) La talla de los peces se medirá, de conformidad con la sección P, con precisión de milímetros en el caso de los peces que alcancen una talla máxima inferior a 40 cm.
- b) Calamares:

La longitud del manto se medirá con precisión de centímetros.
- c) Rayas:

Se medirá la longitud máxima del disco.
- d) Tiburones:

Se seleccionará una medición adecuada de la talla según la especie (véase la sección P). Por defecto, se medirá la talla total.
- e) Mamíferos marinos y reptiles (en la medida de lo posible):

Se medirá la talla total siempre que sea posible.

2. Protocolo de muestreo científico

Para el muestreo científico de especies, podría ser necesario realizar las mediciones de la talla con una mayor resolución que la especificada en el apartado 1.

Se elaborarán normas de medición para los invertebrados (es decir, cangrejos/bogavantes) atendiendo al desarrollo de la pesquería exploratoria asociada.».

10. La sección F, punto 1, se sustituye por el texto siguiente:

«1. Se recogerá los siguientes datos biológicos para muestras representativas de las principales especies objetivo y, en función del tiempo disponible, de otras especies accesorias principales que contribuyen a las capturas:

- a) Especies
- b) Talla (mm o cm). La precisión y el tipo de la medición se determinarán para cada especie de manera coherente con lo que se define en la sección E
- c) Tipo de medición de la talla utilizada (es decir, talla total, longitud mandibular, etc.)
- d) Sexo (masculino, femenino, inmaduro, asexuado)
- e) Fase de madurez (en el caso de los tiburones, indicar si hay embarazos y cuántos huevos/crías se han encontrado, en su caso)».

11. En la sección G, punto 1, el texto de la letra e) se sustituye por el texto siguiente:

«e) Si están muertos, deberá entonces recogerse información o muestras adecuadas³ para una identificación en tierra de conformidad con protocolos de muestreo predeterminados. Cuando esto no sea posible, podrá exigirse a los observadores que recojan submuestras de partes identificadoras, tal como se especifica en los protocolos de muestreo biológico».

12. La sección G, punto 2, se sustituye por el texto siguiente:

«2. Registrar el sexo de cada individuo para los taxones cuando sea posible a partir de una observación exterior, como los pinnípedos, los pequeños cetáceos o especies preocupantes de *Elasmobranchii*.».

13. La sección G, punto 3, se sustituye por el texto siguiente:

«3. Registrar la talla de cada individuo (cm), con indicación del tipo de medición de la talla utilizado. La precisión y el tipo de medición se determinarán para cada especie.».

14. En la sección G, el punto 4 se modifica como sigue:

«4. Registrar la fase del ciclo vital de cada individuo cuando sea posible (es decir, juvenil/adulto).».

15. La sección H se sustituye por el texto siguiente:

«H. Detección de actividades pesqueras en asociación con EMV

- 1) Para todas las actividades de pesca de fondo, incluida la pesca con arrastre de fondo, línea de fondo y nasas, se recogerán los siguientes datos para todos los taxones bentónicos capturados:
 - a) Especie (acompañada de una fotografía si la identificación del género o la especie resulta difícil)
 - b) Una estimación de la cantidad (redondeada a los 0,1 kg más próximos) de cada taxón bentónico enumerado en la lista capturado durante la actividad pesquera.
 - c) El método de estimación del peso (por ejemplo, estimación visual, pesaje en su totalidad, recuento exacto de cubos multiplicado por el número de

³ Algunas opciones son: devolución de las canales para necropsia, realización de fotografías utilizando los protocolos adecuados o muestras de tejidos o plumas para la determinación genética.

cubos) (obsérvese que la Secretaría de la SPRFMO no recoge esta información, pero deberá estar disponible previa solicitud).

- d) En la medida de lo posible, y especialmente para las especies bentónicas nuevas o escasas que no figuran en las guías de identificación de especies, se tomarán muestras completas y se conservarán de manera adecuada para la identificación en tierra
 - e) Siempre que sea posible, los observadores recogerán muestras e imágenes con arreglo a programas de investigación específicos predeterminados ejecutados por el Comité científico de la SPRFMO u otras investigaciones científicas nacionales.
- 2) Para todas las actividades de pesca de fondo, se recogerán los siguientes datos para todos los taxones identificados como indicadores de ecosistemas marinos vulnerables, tal como se definen en el anexo XVII:
- a) Una estimación de la cantidad (redondeada a los 0,1 kg más próximos) de cada taxón indicador de EMV capturado en la actividad pesquera.
 - b) Siempre que sea posible, una fotografía de una muestra representativa de cada taxón indicador de EMV capturado en la actividad pesquera, archivada por el Estado miembro del pabellón a través de su programa de observadores, de manera que la fotografía pueda vincularse al registro de peso específico de la actividad pesquera.
 - c) Siempre que sea posible, una fotografía de la cantidad total de cada taxón indicador de EMV capturado en la actividad pesquera, archivada por el Estado miembro del pabellón a través de su programa de observadores, de manera que la fotografía pueda vincularse al registro de peso específico de la actividad pesquera.
- 3) Para cada red de arrastre observada, deberán recogerse los siguientes datos para todos los taxones identificados como indicadores de EMV en el anexo XVII utilizando la plantilla de descubrimientos de EMV correspondiente:
- a) Un registro de si el peso de alguno de los taxones indicadores de EMV en las capturas de los arrastreros superó los umbrales de peso específico de cada taxón definidos en el anexo XVIII.
 - b) Un registro de si tres o más taxones indicadores de EMV en las capturas de los arrastreros superaron los umbrales de peso específico de cada taxón definidos en el anexo XVIII.».
16. En la sección I, el texto de la letra j) se sustituye por el texto siguiente:
«j) Localización de la captura (lat./long., al grado 1/10° más próximo)».
17. En la sección J, punto 2, el texto de la letra d) se sustituye por el texto siguiente:
«d) Se dará prioridad a la notificación de las capturas y los procedimientos de muestreo biológico entre grupos de especies como sigue:

Especie	Prioridad (1 es la más importante)
---------	------------------------------------

Principales especies objetivo (como el jurel chileno para las pesquerías pelágicas, el reloj anaranjado para las pesquerías demersales y el calamar para las pesquerías dirigidas)	1
Aves marinas, mamíferos, reptiles (tortugas) u otras especies preocupantes	2
Todos los tiburones	3
Otras especies, que generalmente forman parte de las cinco primeras de la pesquería (como la caballa pintoja para las pesquerías pelágicas y los oreos y las palometas rojas para las pesquerías demersales)	4
Todas las demás especies	5

La distribución del esfuerzo de los observadores entre estas actividades dependerá del tipo de operación y de lance. Se consignará explícitamente el tamaño de las submuestras en relación con las cantidades no observadas (como el número de anzuelos examinados para determinar la composición por especies en relación con el número de anzuelos lanzados) con arreglo a los requisitos del programa de observadores del Estado miembro.».

18. En la sección O, punto 1, el texto de la letra e) se sustituye por el texto siguiente:

«e) Número del identificador único del buque / número OMI (si se ha asignado)».

19. En la sección O, punto 3, el texto de la letra d) se sustituye por el texto siguiente:

«d) Zona de pesca indicativa (valor decimal de lat./long., grado 1/10° más próximo— en la medida de lo posible)».

20. Se añade la sección P siguiente:

«P. Norma para las mediciones de la talla

1) Se utilizará la talla total para las siguientes especies de peces:

a) Meros, chernas (*Serranidae*)

b) Oreos (*Oreosomatidae*)

c) Granaderos, colas de ratón (*Macrouridae*)

d) Merluzas (*Merluccidae*)

e) Chernas hapukas (*Polyprion spp.*)

f) Brótulas, congribadejos (*Ophidiidae*)

g) Moras (*Moridae*)

h) Espartanos (*Pseudopentaceros spp.*)

i) Rocotes, cabrachos, tramas y chancharros (*Sebastidae spp.*)

j) Rascacios (*Scorpaenidae*)

k) Relojes (*Trachichthyidae*)

l) Austromerluzas (*Dissostichus spp.*)

m) Cualquier especie de tiburón o quimera que no figure en otra lista (véase el documento técnico de pesca n.º 474 de la FAO, sobre la medición de tiburones)

- 2) Se utilizará la longitud mandibular para las siguientes especies de peces:
- Medregales (*Seriola* spp.)
 - Escolares, sierras (*Gempylidae*)
 - Rufo antártico (*Hyperoglyphe antarctica*)
 - Alfonsinos, etc. (*Berycidae*)
 - Derivantes (*Nomeidae*)
 - Peces cardenal, etc. (*Apogonidae*)
 - Jurel chileno (*Trachurus murphyi*)
 - Estornino (*Scomber japonicus*)
 - Morwongos (*Nemadactylus* spp.)
 - Emperadores (*Lethrinidae*)
 - Japutas (*Bramidae*)
 - Pargos tropicales (*Lutjanidae*)
 - Escolares (*Gempylidae*)
 - Otras cojinobas (todas)
- 3) Se utilizará la talla estándar para:
- Reloj anaranjado (*Hoplostethus atlanticus*)
- 4) Se utilizará la longitud del manto para:
- Calamares (todos, incluidos los *Dosidicus gigas*)».

3. Se añaden al Reglamento (UE) 2018/975 los anexos XIV, XV, XVI, XVII, XVIII, XIX y XX siguientes:

«Anexo XIV
Zonas de gestión de la pesca de fondo

Coordenadas de la zona de gestión de la pesca de arrastre de fondo

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 21.000' S	165° 13.553' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 21.000' S	165° 24.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 36.000' S	165° 24.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 36.000' S	165° 18.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 06.000' S	165° 18.000' E	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 06.000' S	164° 46.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 54.000' S	164° 46.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 54.000' S	164° 54.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 31.000' S	165° 54.000' E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 31.000' S	165° 13.550' E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 26.000' S	165° 44.000' E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 26.000' S	166° 21.915' E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 47.000' S	165° 26.000' E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 47.000' S	165° 44.000' E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 00.500' S	165° 26.000' E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 00.500' S	166° 21.915' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 13.460' S	164° 40.830' E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 13.460' S	165° 06.050' E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 26.800' S	164° 40.830' E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 26.800' S	165° 06.050' E	S. Lord Howe
01	South Louisville	Arrastre de fondo	47° 40.000' S	149° 27.000' O	
01	South Louisville	Arrastre de fondo	47° 40.000' S	150° 00.000' O	
01	South Louisville	Arrastre de fondo	48° 05.000' S	149° 27.000' O	
01	South Louisville	Arrastre de fondo	48° 05.000' S	150° 00.000' O	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
03	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 59.000' S	154° 07.224' O	
03	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 59.000' S	154° 28.653' O	
03	South Louisville	Arrastre de fondo	46° 15.000' S	154° 07.224' O	
03	South Louisville	Arrastre de fondo	46° 15.000' S	154° 28.653' O	
04	South Louisville	Arrastre de fondo	46° 01.000' S	155° 40.000' O	
04	South Louisville	Arrastre de fondo	46° 01.000' S	156° 10.000' O	
04	South Louisville	Arrastre de fondo	46° 24.000' S	155° 40.000' O	
04	South Louisville	Arrastre de fondo	46° 24.000' S	156° 10.000' O	
05	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 26.000' S	156° 30.000' O	
05	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 26.000' S	156° 55.000' O	
05	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 42.000' S	156° 30.000' O	
05	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 42.000' S	156° 55.000' O	
06	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 19.500' S	157° 19.000' O	
06	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 19.500' S	157° 55.000' O	
06	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 30.000' S	157° 19.000' O	
06	South Louisville	Arrastre de fondo	45° 30.000' S	157° 55.000' O	
07	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 43.950' S	158° 18.000' O	
07	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 43.950' S	158° 38.000' O	
07	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 57.950' S	158° 18.000' O	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
07	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 57.950' S	158° 38.000' O	
08	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 13.000' S	159° 43.000' O	
08	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 13.000' S	159° 54.000' O	
08	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 21.000' S	159° 43.000' O	
08	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 21.000' S	159° 54.000' O	
09	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 51.183' S	160° 29.235' O	
09	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 51.183' S	160° 50.820' O	
09	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 07.000' S	160° 29.235' O	
09	South Louisville	Arrastre de fondo	44° 07.000' S	160° 50.820' O	
10	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 22.000' S	161° 21.770' O	
10	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 22.000' S	161° 39.000' O	
10	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 31.370' S	161° 10.170' O	
10	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 31.370' S	161° 21.770' O	
10	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 41.440' S	161° 10.170' O	
10	South Louisville	Arrastre de fondo	43° 41.440' S	161° 39.000' O	
11	South Louisville	Arrastre de fondo	42° 40.000' S	161° 48.000' O	
11	South Louisville	Arrastre de fondo	42° 40.000' S	162° 07.000' O	
11	South Louisville	Arrastre de fondo	42° 54.500' S	161° 48.000' O	
11	South Louisville	Arrastre de fondo	42° 54.500' S	162° 07.000' O	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
13	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 45.000' S	163° 29.500' O	
13	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 45.000' S	163° 49.000' O	
13	Central Louisville	Arrastre de fondo	42° 00.000' S	163° 29.500' O	
13	Central Louisville	Arrastre de fondo	42° 00.000' S	163° 49.000' O	
14	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 17.000' S	164° 00.000' O	
14	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 17.000' S	164° 27.000' O	
14	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 40.000' S	164° 00.000' O	
14	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 40.000' S	164° 27.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 32.897' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 32.897' S	165° 30.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 42.000' S	164° 56.400' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 42.000' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 48.000' S	165° 24.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 48.000' S	165° 30.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 54.000' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	40° 54.000' S	165° 24.000' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 06.000' S	164° 56.400' O	
15	Central Louisville	Arrastre de fondo	41° 06.000' S	165° 12.000' O	
17	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 20.013' S	167° 29.000' O	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
17	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 20.013' S	167° 47.067' O	
17	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 32.000' S	167° 29.000' O	
17	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 32.000' S	167° 47.067' O	
18	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 11.013' S	168° 01.785' O	
18	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 11.013' S	168° 20.000' O	
18	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 40.000' S	168° 01.785' O	
18	North Louisville	Arrastre de fondo	38° 40.000' S	168° 20.000' O	
22	North Louisville	Arrastre de fondo	36° 45.000' S	169° 30.000' O	
	North Louisville				
22	North Louisville	Arrastre de fondo	36° 45.000' S	170° 00.000' O	
22	North Louisville	Arrastre de fondo	37° 08.000' S	169° 30.000' O	
22	North Louisville	Arrastre de fondo	37° 08.000' S	170° 00.000' O	
23	North Louisville	Arrastre de fondo	36° 00.000' S	169° 22.000' O	
23	North Louisville	Arrastre de fondo	36° 00.000' S	169° 40.000' O	
23	North Louisville	Arrastre de fondo	36° 10.000' S	169° 22.000' O	
23	North Louisville	Arrastre de fondo	36° 10.000' S	169° 40.000' O	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	34° 04.035' S	162° 20.000' E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	34° 04.035' S	163° 00.000' E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	34° 40.000' S	162° 20.000' E	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	34° 40.000' S	163° 00.000' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	32° 54.650' S	163° 16.615' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	32° 54.650' S	163° 26.380' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 04.400' S	163° 16.615' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 04.400' S	163° 26.380' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 16.400' S	162° 52.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 09.296' S	162° 52.540' E	Nordeste a lo largo de la ZEE australiana
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 04.400' S	162° 54.941' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 04.400' S	163° 10.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 10.400' S	163° 10.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 10.400' S	163° 04.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Arrastre de fondo	33° 16.400' S	163° 04.540' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	38° 00.000' S	169° 47.848' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	38° 00.000' S	169° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 48.000' S	169° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 48.000' S	169° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 42.000' S	169° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 42.000' S	167° 42.000' E	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 48.000' S	167° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 48.000' S	167° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	39° 06.000' S	167° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	39° 06.000' S	167° 18.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	38° 52.000' S	167° 18.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	38° 52.000' S	167° 06.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 48.000' S	167° 06.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 48.000' S	167° 00.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 42.000' S	167° 00.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 42.000' S	166° 40.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 01.333' S	166° 40.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 01.333' S	169° 36.706' E	Sudeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 29.902' S	170° 00.000' E	Con rumbo sur hasta llegar a un punto de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre de fondo	37° 41.589' S	170° 00.000' E	Sudoeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
S. Tasman Rise Box 1	S. Tasman Rise 1	Arrastre de fondo	47° 08.280' S	147° 50.200' E	Comienza en la ZEE australiana

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Arrastre de fondo	47° 17.370' S	147° 50.200' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Arrastre de fondo	47° 17.370' S	147° 32.300' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Arrastre de fondo	47° 10.197' S	147° 32.300' E	Este a lo largo de la ZEE australiana hasta llegar al punto de partida
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre de fondo	47° 05.160' S	148° 24.165' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre de fondo	47° 05.160' S	148° 50.670' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre de fondo	47° 13.780' S	148° 24.165' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre de fondo	47° 13.780' S	148° 50.670' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 21.000' S	148° 45.610' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 21.000' S	149° 03.200' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 24.015' S	148° 37.235' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 24.015' S	148° 45.610' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 24.800' S	149° 03.200' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 30.320' S	148° 44.390' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 30.320' S	148° 57.650' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 35.205' S	148° 37.235' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre de fondo	47° 35.205' S	148° 44.390' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Lord Howe	Arrastre de fondo	35° 31.000' S	164° 54.000' E	

Nombre del bloque	Zona de gestión pesquera	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
S. Lord Howe - West	S. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 13.460' S	164° 40.830' E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 13.460' S	165° 06.050' E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 26.800' S	164° 40.830' E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre de fondo	36° 26.800' S	165° 06.050' E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Arrastre de fondo	33° 28.000' S	167° 42.000' E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Arrastre de fondo	33° 28.000' S	168° 00.000' E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Arrastre de fondo	33° 52.000' S	167° 13.000' E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Arrastre de fondo	33° 52.000' S	167° 42.000' E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Arrastre de fondo	34° 12.000' S	167° 13.000' E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Arrastre de fondo	34° 12.000' S	168° 00.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre de fondo	39° 39.000' S	167° 05.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre de fondo	39° 39.000' S	167° 21.090' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre de fondo	39° 55.000' S	167° 05.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre de fondo	39° 55.000' S	167° 21.090' E	

a) Coordenadas de la zona de gestión de la pesca de arrastre pelágico

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
CS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 26.000' S	165° 44.000' E	
C. Lord Howe - EastS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 26.000' S	166° 21.915' E	
C. Lord Howe - EastS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 47.000' S	165° 26.000' E	
C. Lord Howe - EastS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 47.000' S	165° 44.000' E	
C. Lord Howe - EastS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 00.500' S	165° 26.000' E	
C. Lord Howe - EastS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 00.500' S	166° 21.915' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 21.000' S	165° 13.550' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 21.000' S	165° 24.000' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 31.000' S	164° 54.000' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 31.000' S	165° 13.550' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 40.383' S	165° 18.000' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 40.383' S	165° 24.000' E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 54.000' S	164° 46.000' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	35° 54.000' S	164° 54.000' E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 06.000' S	164° 46.000' E	
CS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 06.000' S	165° 18.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 13.460' S	164° 40.830' E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 13.460' S	165° 06.050' E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 26.800' S	164° 40.830' E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 26.800' S	165° 06.050' E	S. Lord Howe
1	South Louisville	Arrastre pelágico	47° 40.000' S	149° 27.000' O	
1	Louisville Ridge	Arrastre pelágico	47° 40.000' S	150° 00.000' O	
1	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	48° 05.000' S	149° 27.000' O	
1	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	48° 05.000' S	150° 00.000' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 59.000' S	154° 07.224' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 59.000' S	154° 28.653' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	46° 15.000' S	154° 07.224' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	46° 15.000' S	154° 28.653' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	46° 01.000' S	155° 40.000' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	46° 01.000' S	156° 10.000' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	46° 24.000' S	155° 40.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
4	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	46° 24.000' S	156° 10.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 26.000' S	156° 30.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 26.000' S	156° 55.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 42.000' S	156° 30.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 42.000' S	156° 55.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 19.500' S	157° 19.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 19.500' S	157° 55.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 30.000' S	157° 19.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	45° 30.000' S	157° 55.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 43.950' S	158° 18.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 43.950' S	158° 38.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 57.950' S	158° 18.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 57.950' S	158° 38.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 13.000' S	159° 43.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 13.000' S	159° 54.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 21.000' S	159° 43.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 21.000' S	159° 54.000' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 51.183' S	160° 29.235' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 51.183' S	160° 50.820' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
9	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 07.000' S	160° 29.235' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	44° 07.000' S	160° 50.820' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 22.000' S	161° 21.770' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 22.000' S	161° 39.000' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 31.370' S	161° 10.170' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 31.370' S	161° 21.770' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 41.440' S	161° 10.170' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	43° 41.440' S	161° 39.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	42° 40.000' S	161° 48.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	42° 40.000' S	162° 07.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	42° 54.500' S	161° 48.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	42° 54.500' S	162° 07.000' O	
13	Central Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 45.000' S	163° 29.500' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 45.000' S	163° 49.000' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	42° 00.000' S	163° 29.500' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	42° 00.000' S	163° 49.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 17.000' S	164° 00.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 17.000' S	164° 27.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 40.000' S	164° 00.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
14	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 40.000' S	164° 27.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 32.897' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 32.897' S	165° 30.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 42.000' S	164° 56.400' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 42.000' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 48.000' S	165° 24.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 48.000' S	165° 30.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 54.000' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	40° 54.000' S	165° 24.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 06.000' S	164° 56.400' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	41° 06.000' S	165° 12.000' O	
17	North Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 20.013' S	167° 29.000' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 20.013' S	167° 47.067' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 32.000' S	167° 29.000' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 32.000' S	167° 47.067' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 11.013' S	168° 01.785' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 11.013' S	168° 20.000' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 40.000' S	168° 01.785' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	38° 40.000' S	168° 20.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
22	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	36° 45.000' S	169° 30.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	36° 45.000' S	170° 00.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	37° 08.000' S	169° 30.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	37° 08.000' S	170° 00.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	36° 00.000' S	169° 22.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	36° 00.000' S	169° 40.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	36° 10.000' S	169° 22.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Arrastre pelágico	36° 10.000' S	169° 40.000' O	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 49.630' S	162° 25.670' E	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 48.622' S	162° 25.670' E	Nordeste a lo largo de la ZEE australiana
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 32.530' S	162° 38.450' E	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 32.530' S	162° 57.770' E	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 49.630' S	162° 57.770' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	32° 54.650' S	163° 16.615' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	32° 54.650' S	163° 26.380' E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 04.400' S	163° 16.615' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 04.400' S	163° 26.380' E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 58.670' S	162° 20.000' E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 58.670' S	163° 00.000' E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	34° 40.000' S	162° 20.000' E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	34° 40.000' S	163° 00.000' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 16.400' S	162° 52.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 09.296' S	162° 52.540' E	Nordeste a lo largo de la ZEE australiana
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 04.400' S	162° 54.941' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 04.400' S	163° 10.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 10.400' S	163° 04.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 10.400' S	163° 10.540' E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Arrastre pelágico	33° 16.400' S	163° 04.540' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 01.333' S	166° 40.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 01.333' S	169° 36.706' E	Sudeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 29.902' S	170° 00.000' E	Con rumbo sur hasta llegar a un punto de la ZEE neozelandesa

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 41.589' S	170° 00.000' E	Sudoeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	38° 00.000' S	169° 47.848' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	38° 00.000' S	169° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 48.000' S	169° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 48.000' S	169° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 42.000' S	169° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 42.000' S	167° 42.004' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 48.000' S	167° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 48.000' S	167° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	39° 06.000' S	167° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	39° 06.000' S	167° 18.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	38° 52.000' S	167° 18.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	38° 52.000' S	167° 06.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 48.000' S	167° 06.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 48.000' S	167° 00.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 42.000' S	167° 00.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Arrastre pelágico	37° 42.000' S	166° 40.000' E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 13.460' S	164° 40.830' E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 13.460' S	165° 06.050' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 26.800' S	164° 40.830' E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Arrastre pelágico	36° 26.800' S	165° 06.050' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise 1	Arrastre pelágico	47° 08.280' S	147° 50.200' E	Comienza en la ZEE australiana
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Arrastre pelágico	47° 17.370' S	147° 50.200' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Arrastre pelágico	47° 17.370' S	147° 32.300' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Arrastre pelágico	47° 10.197' S	147° 32.300' E	Este a lo largo de la ZEE australiana hasta llegar al punto de partida
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre pelágico	47° 05.160' S	148° 24.165' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre pelágico	47° 05.160' S	148° 50.670' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre pelágico	47° 13.780' S	148° 24.165' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Arrastre pelágico	47° 13.780' S	148° 50.670' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 21.000' S	148° 45.610' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 21.000' S	149° 03.200' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 24.015' S	148° 37.235' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 24.015' S	148° 45.610' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 24.800' S	149° 03.200' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 30.320' S	148° 44.390' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 30.320' S	148° 57.650' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 35.205' S	148° 37.235' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Arrastre pelágico	47° 35.205' S	148° 44.390' E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Arrastre pelágico	33° 28.000' S	167° 42.000' E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Arrastre pelágico	33° 28.000' S	168° 00.000' E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Arrastre pelágico	33° 52.000' S	167° 13.000' E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Arrastre pelágico	33° 52.000' S	167° 42.000' E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Arrastre pelágico	34° 12.000' S	167° 13.000' E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Arrastre pelágico	34° 12.000' S	168° 00.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre pelágico	39° 39.000' S	167° 05.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre pelágico	39° 39.000' S	167° 21.090' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre pelágico	39° 55.000' S	167° 05.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Arrastre pelágico	39° 55.000' S	167° 21.090' E	

b) Coordenadas de la zona de gestión de la pesca con línea de fondo

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Carpel bank		Línea de fondo	25° 14.950' S	159° 00.285' E	
Carpel bank		Línea de fondo	25° 14.950' S	160° 00.000' E	
Carpel bank		Línea de fondo	25° 59.640' S	159° 00.285' E	
Carpel bank		Línea de fondo	25° 59.640' S	160° 00.000' E	
Gascoyne		Línea de fondo	36° 19.950' S	155° 53.630' E	
Gascoyne		Línea de fondo	36° 19.950' S	156° 43.770' E	
Gascoyne		Línea de fondo	36° 59.440' S	155° 53.630' E	
Gascoyne		Línea de fondo	36° 59.440' S	156° 43.770' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	35° 20.000' S	165° 00.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	35° 20.000' S	166° 21.915' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	35° 31.000' S	164° 54.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	35° 31.000' S	165° 00.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	35° 54.000' S	164° 46.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	35° 54.000' S	164° 54.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 00.500' S	165° 18.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 00.500' S	166° 21.915' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 06.000' S	164° 46.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 06.000' S	165° 18.000' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 13.460' S	164° 40.830' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 13.460' S	165° 06.050' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 26.800' S	164° 40.830' E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Línea de fondo	36° 26.800' S	165° 06.050' E	
North Lord Howe Rise	Capel bank	Línea de fondo	25° 14.950' S	159° 00.285' E	
North Lord Howe Rise	Capel bank	Línea de fondo	25° 14.950' S	160° 00.000' E	
North Lord Howe Rise	Capel bank	Línea de fondo	25° 59.640' S	159° 00.285' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
North Lord Howe Rise	Capel bank	Línea de fondo	25° 59.640' S	160° 00.000' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	37° 45.615' S	168° 35.830' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	37° 55.230' S	168° 35.830' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	37° 55.230' S	169° 25.400' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 13.830' S	169° 25.400' E	Sudoeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 23.165' S	169° 11.967' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 23.165' S	168° 30.780' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 32.750' S	168° 30.780' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 32.750' S	167° 57.950' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	39° 17.180' S	167° 57.950' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	39° 17.180' S	167° 30.500' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 06.430' S	167° 30.500' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	38° 06.430' S	168° 09.833' E	
Central Challenger	Central Challenger	Línea de fondo	37° 45.615' S	168° 09.833' E	
Gascoyne	Gascoyne	Línea de fondo	36° 19.950' S	155° 53.630' E	
Gascoyne	Gascoyne	Línea de fondo	36° 19.950' S	156° 43.770' E	
Gascoyne	Gascoyne	Línea de fondo	36° 59.440' S	155° 53.630' E	
Gascoyne	Gascoyne	Línea de fondo	36° 59.440' S	156° 43.770' E	
1	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	47° 40.000' S	149° 27.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
1	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	47° 40.000' S	150° 00.000' O	
1	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	48° 05.000' S	149° 27.000' O	
1	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	48° 05.000' S	150° 00.000' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 59.000' S	154° 07.224' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 59.000' S	154° 28.653' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	46° 15.000' S	154° 07.224' O	
3	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	46° 15.000' S	154° 28.653' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	46° 01.000' S	155° 40.000' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	46° 01.000' S	156° 10.000' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	46° 24.000' S	155° 40.000' O	
4	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	46° 24.000' S	156° 10.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 26.000' S	156° 30.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 26.000' S	156° 55.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 42.000' S	156° 30.000' O	
5	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 42.000' S	156° 55.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 19.500' S	157° 19.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 19.500' S	157° 55.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 30.000' S	157° 19.000' O	
6	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	45° 30.000' S	157° 55.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
7	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 43.950' S	158° 18.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 43.950' S	158° 38.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 57.950' S	158° 18.000' O	
7	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 57.950' S	158° 38.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 13.000' S	159° 43.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 13.000' S	159° 54.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 21.000' S	159° 43.000' O	
8	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 21.000' S	159° 54.000' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 51.183' S	160° 29.235' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 51.183' S	160° 50.820' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 07.000' S	160° 29.235' O	
9	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	44° 07.000' S	160° 50.820' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 22.000' S	161° 21.770' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 22.000' S	161° 39.000' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 31.370' S	161° 10.170' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 31.370' S	161° 21.770' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 41.440' S	161° 10.170' O	
10	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	43° 41.440' S	161° 39.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	42° 40.000' S	161° 48.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
11	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	42° 40.000' S	162° 07.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	42° 54.500' S	161° 48.000' O	
11	South Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	42° 54.500' S	162° 07.000' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 45.000' S	163° 29.500' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 45.000' S	163° 49.000' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	42° 00.000' S	163° 29.500' O	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	42° 00.000' S	163° 49.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 17.000' S	164° 00.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 17.000' S	164° 27.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 40.000' S	164° 00.000' O	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 40.000' S	164° 27.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 32.897' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 32.897' S	165° 30.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 42.000' S	164° 56.400' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 42.000' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 48.000' S	165° 24.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 48.000' S	165° 30.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 54.000' S	165° 12.000' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	40° 54.000' S	165° 24.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 06.000' S	164° 56.400' O	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	41° 06.000' S	165° 12.000' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 20.013' S	167° 29.000' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 20.013' S	167° 47.067' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 32.000' S	167° 29.000' O	
17	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 32.000' S	167° 47.067' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 11.013' S	168° 01.785' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 11.013' S	168° 20.000' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 40.000' S	168° 01.785' O	
18	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	38° 40.000' S	168° 20.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	36° 45.000' S	169° 30.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	36° 45.000' S	170° 00.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	37° 08.000' S	169° 30.000' O	
22	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	37° 08.000' S	170° 00.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	36° 00.000' S	169° 22.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	36° 00.000' S	169° 40.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	36° 10.000' S	169° 22.000' O	
23	North Louisville Louisville Ridge	Línea de fondo	36° 10.000' S	169° 40.000' O	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	32° 39.630' S	163° 04.415' E	Comienza en la ZEE australiana
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	32° 39.630' S	163° 40.000' E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	33° 20.000' S	163° 40.000' E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	33° 20.000' S	163° 20.000' E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	34° 40.000' S	162° 20.000' E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	34° 40.000' S	163° 20.000' E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Línea de fondo	33° 54.773' S	162° 20.000' E	Nordeste a lo largo de la ZEE australiana hasta llegar al punto de partida
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 45.615' S	168° 35.830' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 55.230' S	168° 35.830' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 55.230' S	169° 25.400' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 13.830' S	169° 25.400' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 23.165' S	169° 11.967' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 23.165' S	168° 30.780' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 32.750' S	168° 30.780' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 32.750' S	167° 57.950' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	39° 17.180' S	167° 57.950' E	

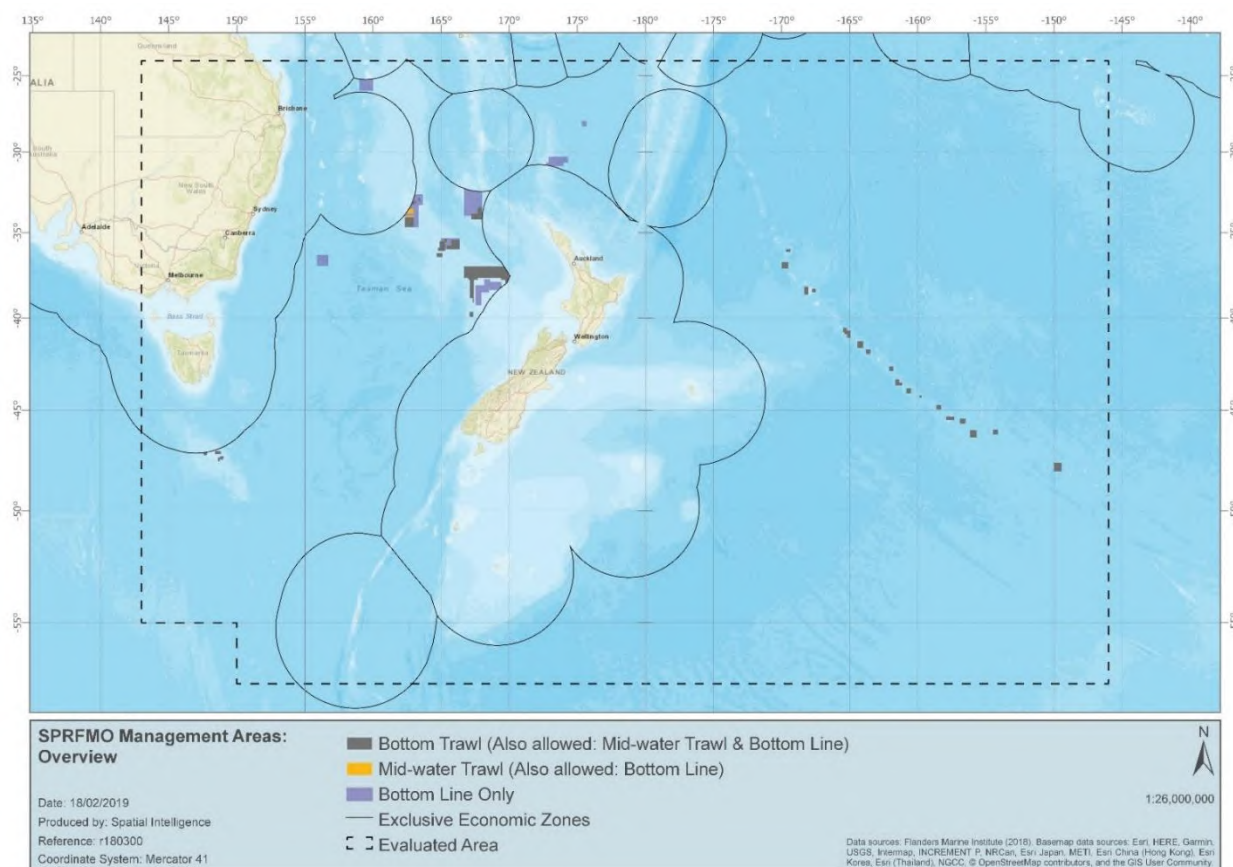
Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	39° 17.180' S	167° 30.500' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 06.430' S	167° 30.500' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 06.430' S	168° 09.833' E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 45.615' S	168° 09.833' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 01.333' S	169° 36.706' E	Sudeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 29.902' S	170° 00.000' E	Con rumbo sur hasta llegar a un punto de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 41.589' S	170° 00.000' E	Sudoeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 00.000' S	169° 47.848' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 00.000' S	169° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 48.000' S	169° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 48.000' S	169° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 42.000' S	169° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 42.000' S	167° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 48.000' S	167° 42.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 48.000' S	167° 24.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	39° 06.000' S	167° 24.000' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	39° 06.000' S	167° 18.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 52.000' S	167° 18.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	38° 52.000' S	167° 06.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 48.000' S	167° 06.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 48.000' S	167° 00.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 42.000' S	167° 00.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 42.000' S	166° 40.000' E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Línea de fondo	37° 01.333' S	166° 40.000' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise 1 S. Tasman Rise	Línea de fondo	47° 08.280' S	147° 50.200' E	Comienza en la ZEE australiana
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Línea de fondo	47° 17.370' S	147° 50.200' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Línea de fondo	47° 17.370' S	147° 32.300' E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Línea de fondo	47° 10.197' S	147° 32.300' E	Este a lo largo de la ZEE australiana hasta llegar al punto de partida
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Línea de fondo	47° 05.160' S	148° 24.165' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Línea de fondo	47° 05.160' S	148° 50.670' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Línea de fondo	47° 13.780' S	148° 24.165' E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Línea de fondo	47° 13.780' S	148° 50.670' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 21.000' S	148° 45.610' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 21.000' S	149° 03.200' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 24.015' S	148° 37.235' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 24.015' S	148° 45.610' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 24.800' S	149° 03.200' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 30.320' S	148° 44.390' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 30.320' S	148° 57.650' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 35.205' S	148° 37.235' E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Línea de fondo	47° 35.205' S	148° 44.390' E	
Marion	Three Kings	Línea de fondo	27° 59.155' S	175° 19.590' E	
Marion	Three Kings	Línea de fondo	27° 59.155' S	175° 40.370' E	
Marion	Three Kings	Línea de fondo	28° 19.800' S	175° 19.590' E	
Marion	Three Kings	Línea de fondo	28° 19.800' S	175° 40.370' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 49.324' S	172° 42.880' E	Comienza en la ZEE neozelandesa
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 40.115' S	172° 42.880' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 40.115' S	172° 53.295' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 16.500' S	172° 53.295' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 16.500' S	174° 20.000' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 40.245' S	174° 20.000' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 40.245' S	174° 00.200' E	
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 53.670' S	174° 00.200' E	

Nombre del bloque	Localidad	Método	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Three Kings	Three Kings	Línea de fondo	30° 53.670' S	173° 08.819' E	Oeste a lo largo de la ZEE neozelandesa hasta llegar al punto de partida
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	32° 17.000' S	166° 41.530' E	
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	32° 17.000' S	166° 41.921' E	Sudeste a lo largo de la ZEE australiana
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	32° 28.633' S	168° 00.000' E	
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	34° 12.000' S	168° 00.000' E	
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	34° 12.000' S	167° 13.000' E	
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	34° 00.000' S	167° 13.000' E	
West Ridge Norfolk	West Norfolk Ridge	Línea de fondo	34° 00.000' S	166° 41.530' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Línea de fondo	39° 39.000' S	167° 05.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Línea de fondo	39° 39.000' S	167° 21.090' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Línea de fondo	39° 55.000' S	167° 05.000' E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Línea de fondo	39° 55.000' S	167° 21.090' E	

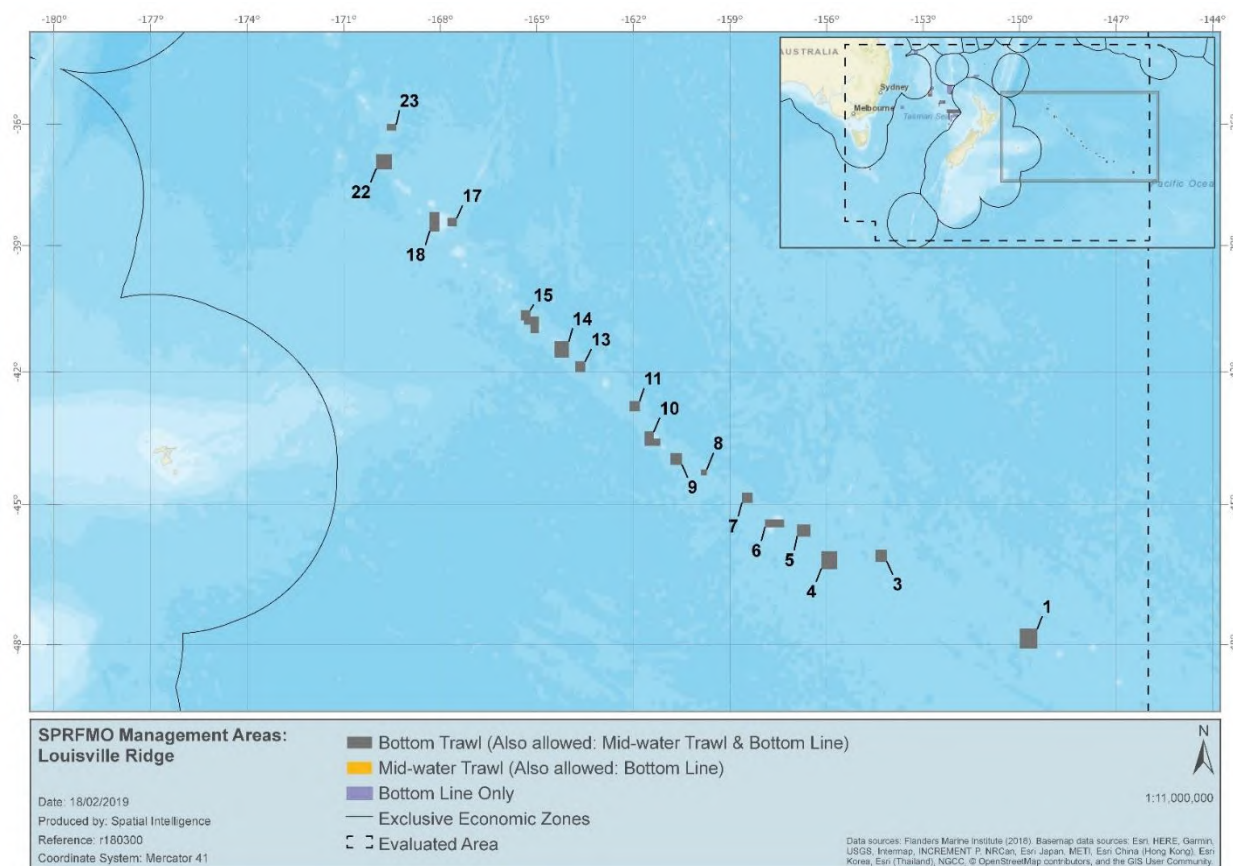
Figura 1: Visión general de la zona de gestión de la SPRFMO



Leyenda:

- Zonas de gestión de la SPRFMO: visión general
- Arrastre de fondo (también permitidos: arrastre pelágico y línea de fondo)
- Línea de fondo únicamente
- Arrastre pelágico (también permitida: línea de fondo)
- Zona económica exclusiva
- Área evaluada

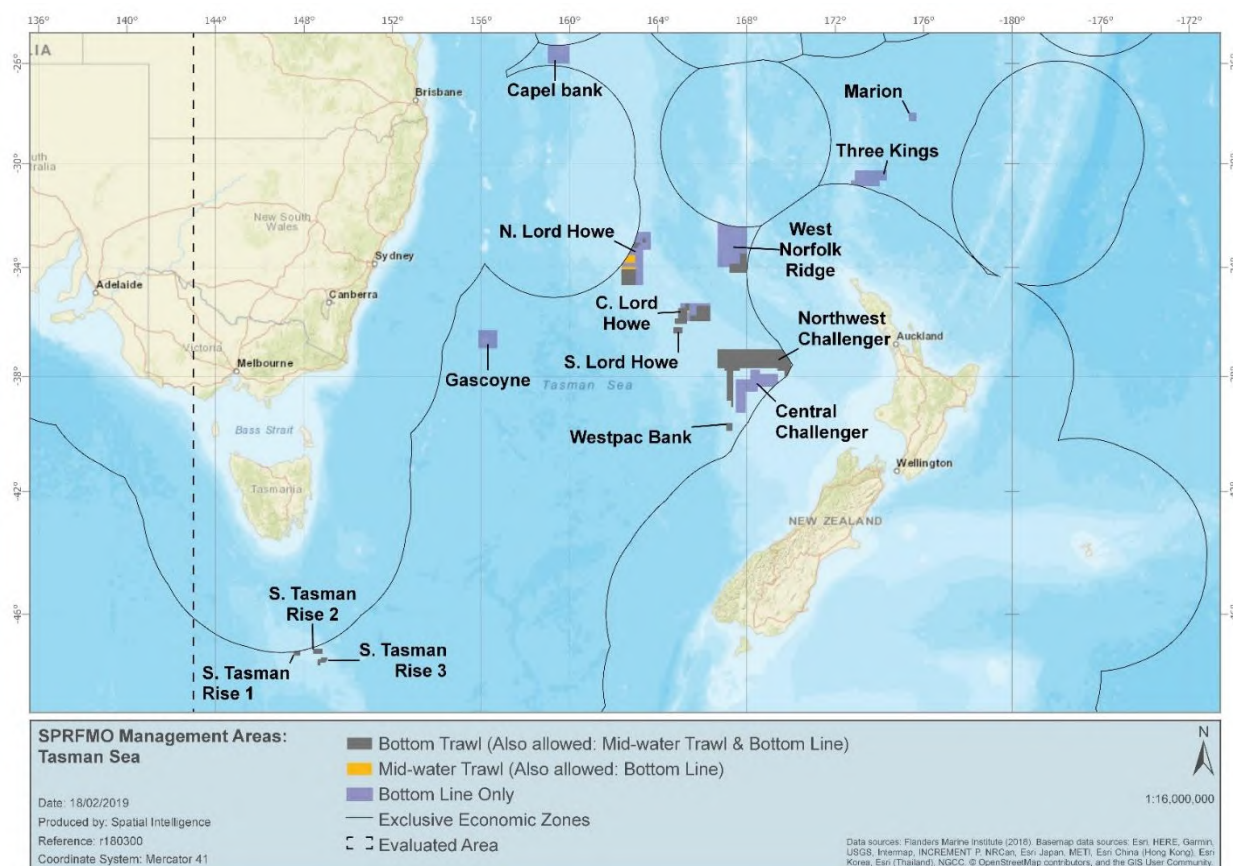
Figura 2: Zonas de gestión de la pesca de fondo de la SPRFMO para la cordillera submarina de Louisville



Leyenda:

- Zonas de gestión de la SPRFMO: Cordillera submarina de Louisville
- Arrastre de fondo (también permitidos: arrastre pelágico y línea de fondo)
- Línea de fondo únicamente
- Arrastre pelágico (también permitida: línea de fondo)
- Zona económica exclusiva
- Área evaluada

Figura 3: Zonas de gestión de la pesca de fondo de la SPRFMO para el mar de Tasmania



Leyenda:

- Zonas de gestión de la SPRFMO: Mar de Tasmania
- Arrastre de fondo (también permitidos: arrastre pelágico y línea de fondo)
- Línea de fondo únicamente
- Arrastre pelágico (también permitida: línea de fondo)
- Zona económica exclusiva
- Área evaluada

Anexo XV

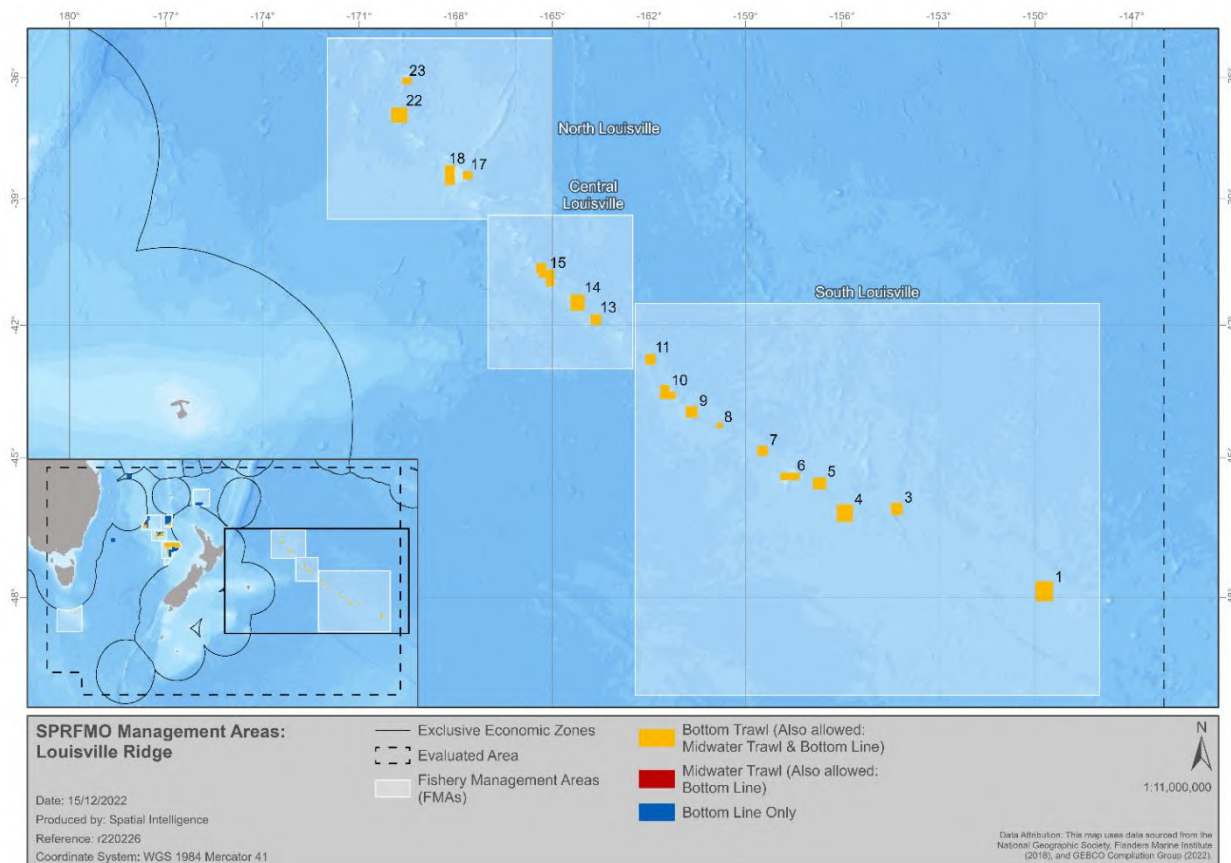
Zonas de gestión pesquera

Coordenadas de cada zona de gestión pesquera

Zona de gestión pesquera	Orden de los puntos	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Central Lord Howe Rise	1	35° 00.000' S	164° 00.000' E	
Central Lord Howe Rise	2	35° 00.000' S	167° 00.000' E	
Central Lord Howe Rise	3	36° 45.000' S	167° 00.000' E	
Central Lord Howe Rise	4	36° 45.000' S	164° 00.000' E	
Central Louisville	1	39° 24.000' S	167° 00.000' O	
Central Louisville	2	39° 24.000' S	162° 30.000' O	
Central Louisville	3	43° 00.000' S	162° 30.000' O	
Central Louisville	4	43° 00.000' S	167° 00.000' O	
North Lord Howe Rise	1	32° 30.000' S	163° 06.980' E	Comienza en la ZEE australiana
North Lord Howe Rise	2	32° 30.000' S	166° 00.000' E	
North Lord Howe Rise	3	35° 00.000' S	166° 00.000' E	
North Lord Howe Rise	4	35° 00.000' S	162° 00.000' E	
North Lord Howe Rise	5	34° 13.064' S	162° 00.000' E	Norte a lo largo de la ZEE australiana hasta llegar al punto de partida
North Louisville	1	35° 00.000' S	172° 00.000' O	
North Louisville	2	35° 00.000' S	165° 00.000' O	
North Louisville	3	39° 24.000' S	165° 00.000' O	
North Louisville	4	39° 24.000' S	167° 00.000' O	
North Louisville	5	39° 30.000' S	167° 00.000' O	
North Louisville	6	39° 30.000' S	172° 00.000' O	
Northwest Challenger	1	36° 50.000' S	166° 00.000' E	
Northwest Challenger	2	36° 50.000' S	169° 28.474' E	Sudeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	3	37° 29.902' S	170° 00.000' E	Con rumbo sur hasta llegar a un punto de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	4	37° 41.589' S	170° 00.000' E	Sudoeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Northwest Challenger	5	39° 30.000' S	168° 08.799' E	

Zona de gestión pesquera	Orden de los puntos	Latitud	Longitud	Dirección ZEE
Northwest Challenger	6	39° 30.000' S	166° 00.000' E	
South Louisville	1	41° 30.000' S	162° 26.000' O	
South Louisville	2	41° 30.000' S	148° 00.000' O	
South Louisville	3	50° 00.000' S	148° 00.000' O	
South Louisville	4	50° 00.000' S	162° 26.000' O	
South Tasman Rise	1	46° 25.979' S	150° 00.000' E	Comienza en la ZEE australiana
South Tasman Rise	2	50° 00.000' S	150° 00.000' E	
South Tasman Rise	3	50° 00.000' S	145° 00.000' E	
South Tasman Rise	4	46° 55.906' S	145° 00.000' E	Este a lo largo de la ZEE australiana hasta llegar al punto de partida
Three Kings	1	28° 00.000' S	172° 20.000' E	
Three Kings	2	28° 00.000' S	175° 40.000' E	
Three Kings	3	31° 00.000' S	175° 40.000' E	
Three Kings	4	31° 00.000' S	173° 32.686' E	Oeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Three Kings	5	30° 47.558' S	172° 20.000' E	
West Norfolk	1	34° 30.000' S	168° 01.318' E	Comienza en la ZEE neozelandesa
West Norfolk	2	34° 30.000' S	166° 30.000' E	
West Norfolk	3	32° 30.000' S	166° 30.000' E	
West Norfolk	4	32° 30.000' S	168° 10.000' E	
West Norfolk	5	33° 19.412' S	168° 10.000' E	Sur a lo largo de la ZEE neozelandesa hasta llegar al punto de partida
Westpac Bank	1	39° 31.000' S	166° 30.000' E	
Westpac Bank	2	39° 31.000' S	168° 08.176' E	Sudoeste a lo largo de la ZEE neozelandesa
Westpac Bank	3	40° 30.000' S	167° 21.903' E	
Westpac Bank	4	40° 30.000' S	166° 30.000' E	

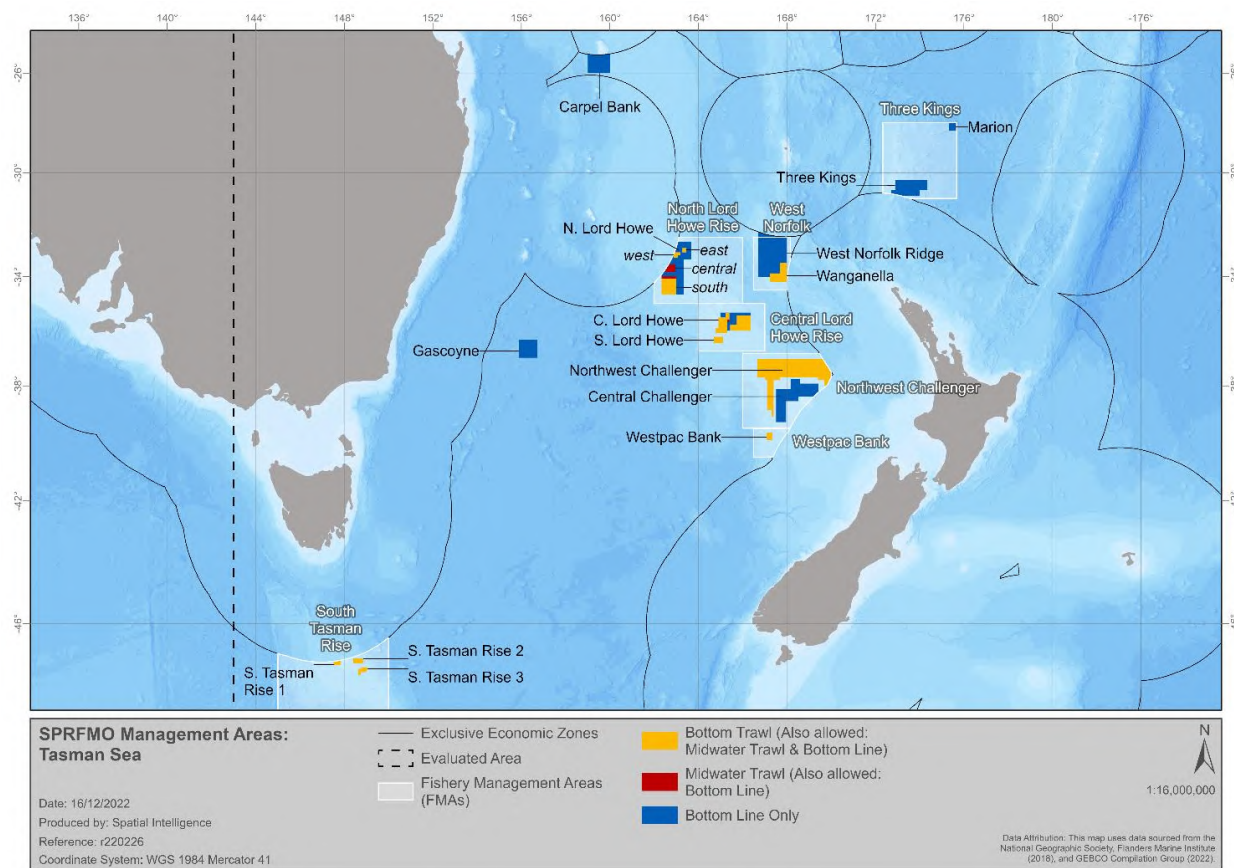
Figura 1: Zonas de gestión pesquera de la cordillera submarina de Louisville



Leyenda:

- Zonas de gestión de la SPRFMO: Cordillera submarina de Louisville
- Zona económica exclusiva
- Área evaluada
- Zonas de gestión pesquera (ZGP)
- Arrastre de fondo (también permitidos: arrastre pelágico y línea de fondo)
- Arrastre pelágico (también permitida: línea de fondo)
- Línea de fondo únicamente

Figura 2: Zonas de gestión pesquera del mar de Tasmania



Leyenda:

- Zonas de gestión de la SPRFMO: Mar de Tasmania
- Zona económica exclusiva
- Área evaluada
- Zonas de gestión pesquera (ZGP)
- Arrastre de fondo (también permitidos: arrastre pelágico y línea de fondo)
- Arrastre pelágico (también permitida: línea de fondo)
- Línea de fondo únicamente

Anexo XVI

Lista de taxones indicadores de EMV

Nivel taxonómico	Nombre común	Taxón de calificación
Taxón vulnerable		
Filo <i>Porifera</i>	Esponjas	Todos los taxones de las clases <i>Demospongiae</i> y <i>Hexactinellidae</i>
Filo <i>Cnidaria</i>		
Clase <i>Anthozoa</i>		
Orden <i>Scleractinia</i>	Corales pétreos	Todos los taxones de los géneros siguientes: <i>Solenosmilia</i> ; <i>Goniocorella</i> ; <i>Oculina</i> ; <i>Enallopsammia</i> ; <i>Madrepora</i> ; <i>Lophelia</i>
Orden <i>Antipatharia</i>	Corales negros	Todos los taxones
Orden <i>Alcyonacea</i>	Corales muelles verdaderos	Todos los taxones, excepto las gorgonias del orden <i>Alcyonacea</i>
Grupo informal de gorgonias del orden <i>Alcyonacea</i>	Gorgonias (octocorales)	Todos los taxones incluidos en los siguientes subórdenes: <i>Holaxonia</i> ; <i>Calcaxonia</i> ; <i>Escleraxonia</i>
Orden <i>Pennatulacea</i>	Plumas de mar	Todos los taxones
Orden <i>Actiniaria</i>	Anémonas	Todos los taxones
Orden <i>Zoantharia</i>	Hexacorales	Todos los taxones
Clase <i>Hydrozoa</i>	Hidrozoos	Todos los taxones de los órdenes <i>Anthoathecata</i> y <i>Leptothecata</i> , excepto <i>Stylasteridae</i>
Orden <i>Anthoathecatae</i>		
Familia <i>Stylasteridae</i>	Corales de encaje	Todos los taxones
Filo <i>Bryozoa</i>	Briozoos	Todos los taxones de los órdenes <i>Cheilostomatida</i> y <i>Ctenostomatida</i>
Indicadores de hábitat		
Filo <i>Echinodermata</i>		
Clase <i>Asteroidea</i>		
Orden <i>Brisingida</i>	Estrellas sin brazos	Todos los taxones

Clase <i>Crinoidea</i>	Lirios de mar	Todos los taxones
------------------------	---------------	-------------------

Anexo XVII

Umbral de peso para activar el protocolo de descubrimiento de EMV en cualquier arrastre para un único taxón indicador de EMV

Nivel taxonómico	Nombre común	Umbral de peso (kg)
Taxón vulnerable		
Filo <i>Porifera</i>	Esponjas	25
Filo <i>Cnidaria</i>		
Clase <i>Anthozoa</i>		
Orden <i>Scleractinia</i>	Corales pétreos	60
Orden <i>Antipatharia</i>	Corales negros	5
Grupo informal de gorgonias del orden <i>Alcyonacea</i>	Gorgonias (octocorales)	15
Orden <i>Actiniaria</i>	Anémonas	35
Orden <i>Zoantharia</i>	Hexacorales	10

Anexo XVIII

Umbral de peso para activar el protocolo de descubrimiento de EMV en cualquier arrastre para tres o más taxones indicadores de EMV

Nivel taxonómico	Nombre común	Umbral de peso (kg)
Taxón vulnerable		
Filo <i>Porifera</i>	Esponjas	5
Filo <i>Cnidaria</i>		
Clase <i>Anthozoa</i>		
Orden <i>Scleractinia</i>	Corales pétreos	5
Orden <i>Antipatharia</i>	Corales negros	1
Orden <i>Alcyonacea</i>	Corales verdaderos muelles	1

Nivel taxonómico	Nombre común	Umbral de peso (kg)
Grupo informal de gorgonias del orden <i>Alcyonacea</i>	Gorgonias (octocorales)	1
Orden <i>Pennatulacea</i>	Plumas de mar	1
Orden <i>Actiniaria</i>	Anémonas	5
Orden <i>Zoantharia</i>	Hexacorales	1
Clase <i>Hydrozoa</i>	Hidrozoos	1
Orden <i>Anthoathecatae</i>		
Familia <i>Stylasteridae</i>	Corales de encaje	1
Filo <i>Bryozoa</i>	Briozoos	1
Filo <i>Echinodermata</i>		
Clase <i>Asteroidea</i>		
Orden <i>Brisingida</i>	Estrellas sin brazos	1
Clase <i>Crinoidea</i>	Lirios de mar	1

Anexo XIX

Niveles de cobertura de observadores en la pesca de fondo

Tipo de arte	Nivel mínimo de cobertura de observadores
Buques que utilizan redes de arrastre de fondo y redes de arrastre pelágico	Presencia de observadores al 100 %
Línea de fondo	Presencia de observadores de al menos el 10 % durante la campaña de pesca ⁴

Anexo XX

Pabellón de inspección y gallardete de la SPRFMO

Figura 1: Pabellón de inspección de la SPRFMO

4

Expresada como el porcentaje del número total de anzuelos observados.

E:2:10

SPRFMO Inspection Flag

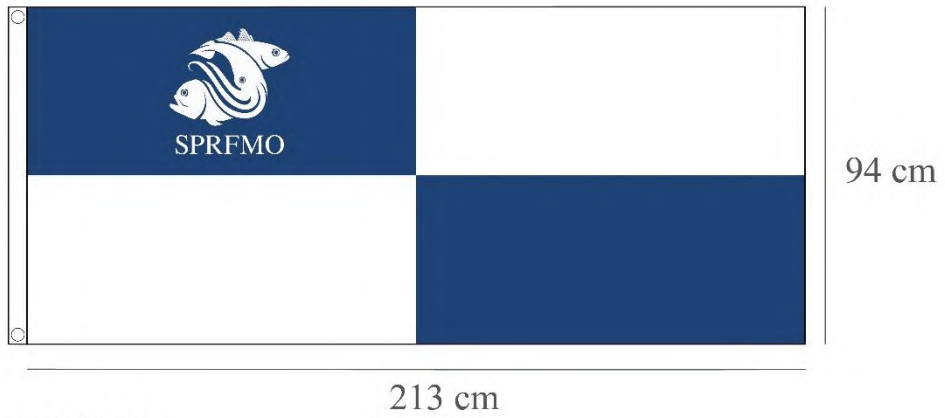
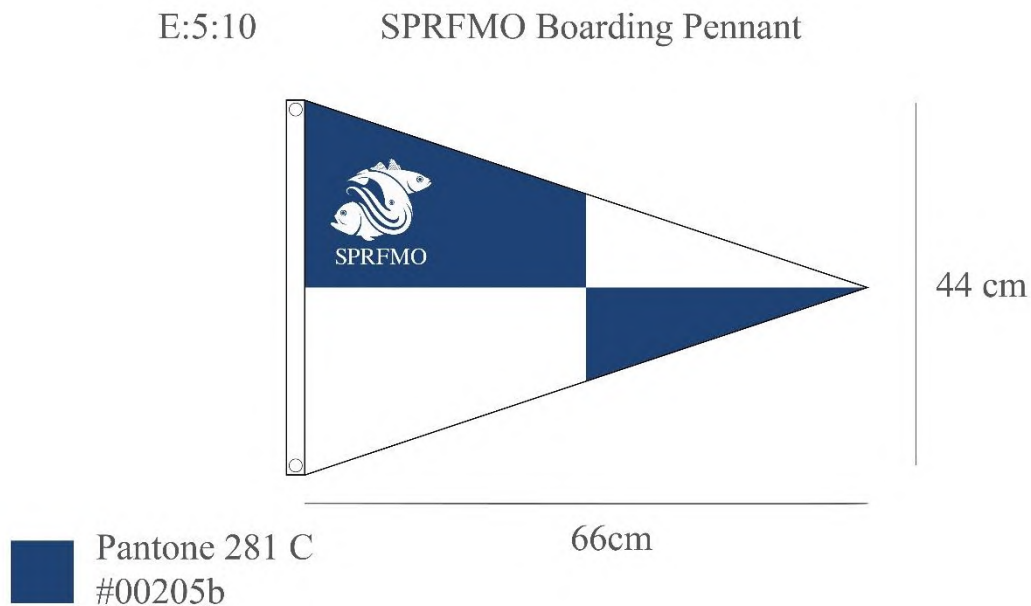


Figura 2: Gallardete de a bordo de la SPRFMO



».

ANEXO II

El punto 38 del anexo del Reglamento (UE) 2019/833 se sustituye por el texto siguiente:

«38) Impreso de informe de vigilancia del anexo IV.A de las MCC, a que se refieren el artículo 30, apartado 1, el artículo 30, apartado 2, letra b), y el artículo 45, letra a).».

ANEXO III

Se añaden al Reglamento (UE) 2021/56 los anexos II, III, IV, V, VI, VII, VIII y IX siguientes:

«Anexo II

Notificación de desactivaciones de boyas por satélite

Los Estados miembros notificarán a la Secretaría, o exigirán a sus buques que notifiquen a la Secretaría, cualquier desactivación de una boya por satélite utilizando los siguientes campos de datos de la primera comunicación de la boya después de ser activada:

fecha [AAAA/MM/DD],

hora [hh:mm],

código identificador de la boya,

latitud [expresada en grados y minutos, en valores decimales],

longitud [expresada en grados y minutos, en valores decimales],

velocidad [nudos], y

motivo de la desactivación: pérdida de señal, DCP robado, varada, temporalmente durante períodos de veda, transferencia de propiedad, DCP fuera de las zonas especificadas en el artículo 6, apartado 2 *bis*, del Reglamento (UE) 2021/56.

Anexo III

Notificación de reactivaciones remotas de boyas por satélite

Los Estados miembros notificarán a la Secretaría, o exigirán a sus buques que notifiquen a la Secretaría, cualquier reactivación remota de una boya por satélite utilizando los siguientes campos de datos de la última comunicación de la boya antes de ser desactivada:

fecha [AAAA/MM/DD],

hora [hh:mm],

código identificador de la boya,

latitud [expresada en grados y minutos, en valores decimales],

longitud [expresada en grados y minutos, en valores decimales],

velocidad [nudos], y

motivo de la reactivación a distancia: recuperación de una pérdida de señal, tras una desactivación temporal durante el período de veda, transferencia de propiedad mientras el DCP estaba en el mar, otro (especifíquese).

Anexo IV

Principios para diseños de dispositivos de concentración de peces de deriva (DCP de deriva) biodegradables no enmallantes

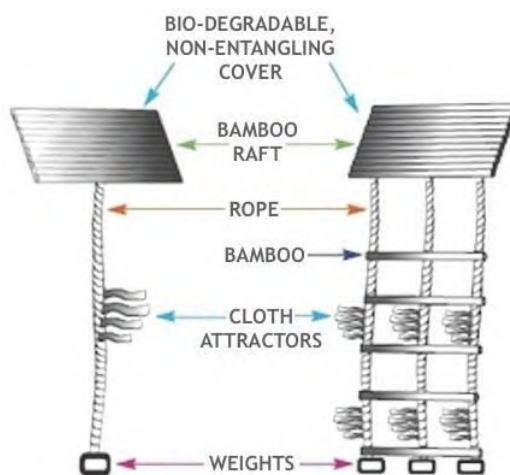


Gráfico: Ejemplo de DCP biodegradable no enmallante

Leyenda:

- *Cubierta no enmallante biodegradable*
- *Parrilla de bambú*
- *Cuerda*
- *Bambú*
- *Elementos de atracción de tela*
- *Pesos*

Los DCP de deriva se construirán sin malla ni materiales enmallantes tanto en la estructura superficial (balsa) como en la estructura sumergida.

A efectos del presente Reglamento, se identifican las siguientes categorías de DCP de deriva, en función de su grado de biodegradabilidad (desde no biodegradables hasta 100 % biodegradables), entendiéndose que las respectivas definiciones no son de aplicación a las boyas electrónicas que se sujetan a los DCP a fin de darles seguimiento:

Categoría I. El DCP de deriva está fabricado con materiales totalmente biodegradables.

Categoría II. El DCP de deriva está fabricado con materiales totalmente biodegradables, excepto los componentes de flotación de plástico (por ejemplo, boyas de plástico, espuma, corchos de cerco).

Categoría III. La parte sumergida del DCP de deriva está fabricada con materiales totalmente biodegradables, mientras que la parte superficial y cualquiera de los componentes de flotación contiene materiales no biodegradables (por ejemplo, rafia sintética, armazón metálico, flotadores de plástico, cuerdas de nailon).

Categoría IV. La parte sumergida del DCP contiene materiales no biodegradables, mientras que la parte superficial está fabricada con materiales totalmente biodegradables, con excepción de los componentes de flotación.

Categoría V. La parte superficial y la parte subsuperficial del DCP contienen materiales no biodegradables.

Anexo V Definiciones

1. Seguimiento electrónico: El uso de equipos de seguimiento electrónico para registrar las actividades de un buque.
2. Sistema de seguimiento electrónico (EMS): Un sistema para implementar el seguimiento electrónico a bordo de buques y para recoger, procesar y analizar los registros de seguimiento electrónico resultantes.
3. Estándares de seguimiento electrónico: Los estándares, reglas y procedimientos acordados que rigen el establecimiento y funcionamiento de un EMS, aplicables a todos los componentes del sistema pertinentes para buques específicos en un área y/o tipo de actividad pesquera específico.
4. Programa del EMS: Un programa nacional o regional establecido para implementar un EMS.
5. Equipo de seguimiento electrónico: Una red de cámaras electrónicas, sensores y/o dispositivos de almacenamiento de datos instalados en los buques y utilizados para registrar las actividades de estos buques.
6. Registros de seguimiento electrónico: Imágenes y otros datos registrados por el equipo de seguimiento electrónico.
7. Datos de seguimiento electrónico: Datos resultantes del análisis de registros de seguimiento electrónico.
8. Análisis del seguimiento electrónico: El análisis de los registros de seguimiento electrónico para producir datos de seguimiento electrónico.
9. Analista de seguimiento electrónico: Una persona cualificada para analizar registros de seguimiento electrónico y producir datos de seguimiento electrónico.
10. Centro de revisión del seguimiento electrónico: Instalación donde se analizan los registros de seguimiento electrónico para producir datos de seguimiento electrónico.
11. Cobertura de seguimiento electrónico: La proporción de buques o actividades pesqueras que está efectivamente cubierta por el EMS.
12. Tasa de revisión del seguimiento electrónico: La proporción de registros de seguimiento electrónico que se analizan para producir datos de seguimiento electrónico.

electrónico.

- 13. Proveedor de servicios de seguimiento electrónico** Proveedor de equipos y/o servicios técnicos y logísticos de seguimiento electrónico.

Anexo VI

Requisitos técnicos mínimos, estándares de rendimiento, visión de las cámara de las actividades pesqueras cubiertas por el EMS, y configuraciones recomendadas para el equipo de seguimiento electrónico para cada tipo de buque

Equipo de seguimiento electrónico

- El equipo de seguimiento electrónico deberá estar protegido contra las interrupciones del suministro eléctrico a bordo, con un sistema de alimentación de respaldo capaz de seguir funcionando hasta que se restablezca el suministro eléctrico del buque (por ejemplo, treinta minutos). También deberá ser capaz de guardar los registros de seguimiento electrónico recogidos cuando el buque se quede sin electricidad durante períodos más largos de los que el sistema de respaldo fue diseñado para soportar.
- Normalmente se prefiere capturar información mediante vídeos digitales durante las diferentes etapas de la actividad del buque, pero las imágenes fijas también pueden ser una opción viable, especialmente debido a la capacidad limitada de almacenamiento. Una configuración óptima puede consistir en un ajuste de las cámaras que utilice vídeo para áreas, cámaras o momentos específicos, y fotografías fijas para otros.
- Los registros de seguimiento electrónico deberán incluir, como mínimo, la ubicación, la fecha y los sellos de tiempo, y, en la medida de lo posible, la identificación del buque, y deberán integrarse con otras herramientas de recogida de datos y seguimiento (por ejemplo, sensores).
- La interfaz a bordo incluirá una pantalla de a bordo, o una interfaz equivalente, para permitir la verificación por parte del capitán / de la tripulación del correcto funcionamiento del equipo de seguimiento electrónico.
- El proveedor del seguimiento electrónico deberá asegurarse de que se eviten las interferencias de radiofrecuencia del equipos de seguimiento electrónico con otros dispositivos de comunicación, navegación, seguridad, geolocalización o equipos de pesca a bordo del buque.
- Los equipos de seguimiento electrónico deberán recoger de forma automática y autónoma registros de seguimiento electrónico para generar los datos de seguimiento electrónico requeridos y estar hechos a prueba de alteraciones o ser resistentes a estas, y deberán registrar alertas automáticas que se enviarán al coordinador del seguimiento electrónico y al proveedor del seguimiento electrónico adecuados en tiempo cuasirreal en casos de avería, activación/apagado manual, entrada manual de datos, manipulación externa de datos o intentos de manipulación del equipo o los registros de seguimiento electrónico. Si estas alertas automáticas registradas no pueden enviarse en tiempo cuasirreal al coordinador del programa de seguimiento electrónico y al proveedor del seguimiento electrónico, se facilitarán lo antes posible, junto con otros registros de seguimiento electrónico, al final de la marea correspondiente. También deberá ser posible controlar manualmente el registro de datos, pero solo en caso de que el equipo de seguimiento electrónico no

encienda o se detenga automáticamente, y cualquier activación manual deberá activar una alerta automática. No se deberá permitir el apagado manual.

Cámaras

- Las cámaras serán suficientes en cuanto a número y calidad para cumplir los requisitos de datos del EMS, con imágenes de alta resolución que permitan la identificación de especies, actividades de pesca específicas y el entorno del buque.
- Los componentes del *hardware* del seguimiento electrónico a bordo deberán ser lo suficientemente resistentes al polvo y al agua y lo suficientemente duraderos para funcionar de forma fiable en las distintas condiciones previstas en su ubicación dentro de los buques.
- Las cámaras deberán ser capaces de grabar vídeos y/o registrar imágenes fijas, según la finalidad de cada cámara. En el caso de las cámaras utilizadas para la identificación de especies, los vídeos deberán tener una resolución no inferior a 720 p y una frecuencia de imagen mínima de 5-10 fotogramas por segundo (fps). Las imágenes fijas deberán tener un intervalo mínimo de captura de no más de un segundo y una resolución no inferior a 2 MP.
- La ubicación de las cámaras deberá proporcionar una visión clara y sin obstáculos de las áreas cubiertas.
- En los cerqueros con jareta, las cámaras deberán cubrir, como mínimo, la cubierta de trabajo (tanto a babor como a estribor), el saco de red y el salabardo, la cubierta de proa o el área en medio de la embarcación y, si procede, la cubierta de bodegas y la cinta transportadora. En el cuadro 1 y la figura 1 se presentan descripciones y una imagen de un ejemplo de ubicaciones de cámaras en buques cerqueros de clases 2-6.
- En los palangreros, las cámaras deberán proporcionar, como mínimo, una visión de toda la fauna capturada, tanto tanto la que se sube a bordo del buque como la que se descarta o se libera sin subirla previamente al buque, cuando sea posible. En el cuadro 2 y la figura 2 se presentan descripciones y una imagen de un ejemplo de ubicaciones de cámaras en buques palangreros que proporcionarían estas vistas.
- Las cámaras deberán ser capaces de registrar actividades en condiciones de luz natural escasa y muy brillante (contrastes bajos y altos). Las actividades de pesca nocturna con especies capturadas deberán estar iluminadas con suficiente luz (por ejemplo, palangres). En estos casos, el proveedor de servicios de seguimiento electrónico deberá comprobar la calidad de las imágenes para asegurarse de que no hay un deslumbramiento excesivo.

Sensores

- Los equipos de seguimiento electrónico también pueden incluir sensores para registrar datos no visuales (por ejemplo, movimiento del buque, presión hidráulica e información medioambiental), así como mecanismos para activar/desactivar las cámaras a fin de enfocar la recogida de datos visuales durante las actividades de interés.
- Un sensor GPS o equivalente deberá ser capaz de registrar automáticamente la posición y, a menos que el equipo de seguimiento electrónico utilice cámaras que

graben continuamente, la velocidad y el rumbo del buque.

Almacenamiento de datos

- El equipo de seguimiento electrónico deberá tener la capacidad suficiente para almacenar todos los registros de seguimiento electrónico necesarios, incluidos los registros GPS (o equivalentes), la fecha, la hora, el nombre del buque y la información de los sensores, según corresponda, como mínimo, por la duración de una marea.
- Los buques deberán tener a bordo suficientes dispositivos de almacenamiento de datos en blanco (preferiblemente unidades de estado sólido) en caso de que estos deban reemplazarse en el mar. Un miembro de la tripulación especialmente capacitado podría tener que reemplazar los dispositivos durante una marea si se agota la capacidad de almacenamiento de datos, siempre en coordinación con el proveedor de servicios de seguimiento electrónico.
- El equipo de seguimiento electrónico deberá incluir dispositivos separados y duplicados de respaldo, para garantizar que los datos no se pierdan si falla un dispositivo.

Compatibilidad

- Los datos de seguimiento electrónico se presentarán a la CIAT en un formato compatible con las bases de datos y los recursos informáticos de la CIAT (por ejemplo, estructura de datos, unidades, códigos de identificación de especies / actividad pesquera, etc.).
- Las imágenes grabadas deberán registrarse en un formato de vídeo o archivo de imagen ampliamente utilizado y accesible, como MP4 o JPEG.
- Todos los registros de seguimiento electrónico generados por el EMS serán compatibles con el *software* de análisis de seguimiento electrónico utilizado por el centro de revisión del seguimiento electrónico, donde se enviarán los registros de seguimiento electrónico para generar datos de seguimiento electrónico.

Mantenimiento del equipo de seguimiento electrónico

- En el mar, todas las actividades de mantenimiento, reparación y reemplazo del equipo de seguimiento electrónico deberán ser realizadas por uno o varios miembros especialmente capacitados de la tripulación del buque, solo en coordinación con el proveedor de servicios de seguimiento electrónico y cuando este les indique remotamente que lo hagan.
- En tierra, todas las actividades de mantenimiento, reparación y reemplazo de equipos de seguimiento electrónico deberán ser realizadas en coordinación con el proveedor de servicios de seguimiento electrónico.
- Cada buque deberá tener a un miembro de la tripulación designado responsable de la limpieza rutinaria de las lentes de las cámaras, según un protocolo específico, para garantizar la claridad de los registros de seguimiento electrónico, de conformidad con un protocolo que elaborará el personal científico de la CIAT. Deberán utilizarse materiales adecuados de limpieza para evitar daños en las lentes, y estos siempre deberán estar disponibles a bordo.

CUADRO 1. Un ejemplo de la ubicación de las cámaras en los buques cerqueros de clase 2-6.

Buques de clase 6 con seis o más filas de bodegas
<ul style="list-style-type: none"> • Dos cámaras panorámicas (por ejemplo, 180°) en la cofa, que cubran el lado de babor (presencia/ausencia de objeto flotante para la determinación del tipo de lance y las interacciones con DCP, tiempos de lance) y el lado de estribor (número de lanchas rápidas utilizadas en el lance, despliegue de DCP, identificación de capturas incidentales de gran tamaño, descartes, tiempos de lance). • Una cámara (por ejemplo, 105°) en la parte trasera de la cofa, que cubra la cubierta principal y el área de embolsamiento (identificación de especies de captura y captura incidental, descartes). • Una cámara (por ejemplo, 105°) en el techo del puente, que cubra la proa (despliegues y recuperaciones de DCP). • Una cámara (por ejemplo, 105°) en el techo de la consola de maniobras de cubierta, que cubra el área de salabardeo (estimación de captura total, identificación de captura incidental, descartes). • Tres cámaras (por ejemplo, 105°), cada una de las cuales cubra el mismo número de filas de bodegas (identificación y estimación de captura y captura incidental por especie, descartes).
Buques de clase 5 con menos de seis filas de bodegas
<ul style="list-style-type: none"> • Dos cámaras panorámicas (por ejemplo, 180°) en la cofa, que cubran los lados de estribor y babor. • Una cámara (por ejemplo, 105°) en la parte trasera de la cofa, que cubra la cubierta principal y el área de embolsamiento (despliegues y recuperaciones de DCP) • Una cámara (por ejemplo, 105°) en el techo de la consola de maniobras de cubierta, que cubra el área de salabardeo. • Dos cámaras (por ejemplo, 105°) que cubran el mismo número de filas de bodegas.
Buques de clase 2 sin acceso a la cubierta de trabajo
<ul style="list-style-type: none"> • Una cámara panorámica (por ejemplo, 180°) en la cofa, que cubra el lado de babor. • Una cámara (por ejemplo, 105°) en la parte trasera de la cofa, que cubra la cubierta principal. • Una cámara (por ejemplo, 105°) en el techo del puente, que cubra la proa. • Una cámara (por ejemplo, 105°) en el techo de la consola de maniobras de cubierta, que cubra el área de salabardeo.

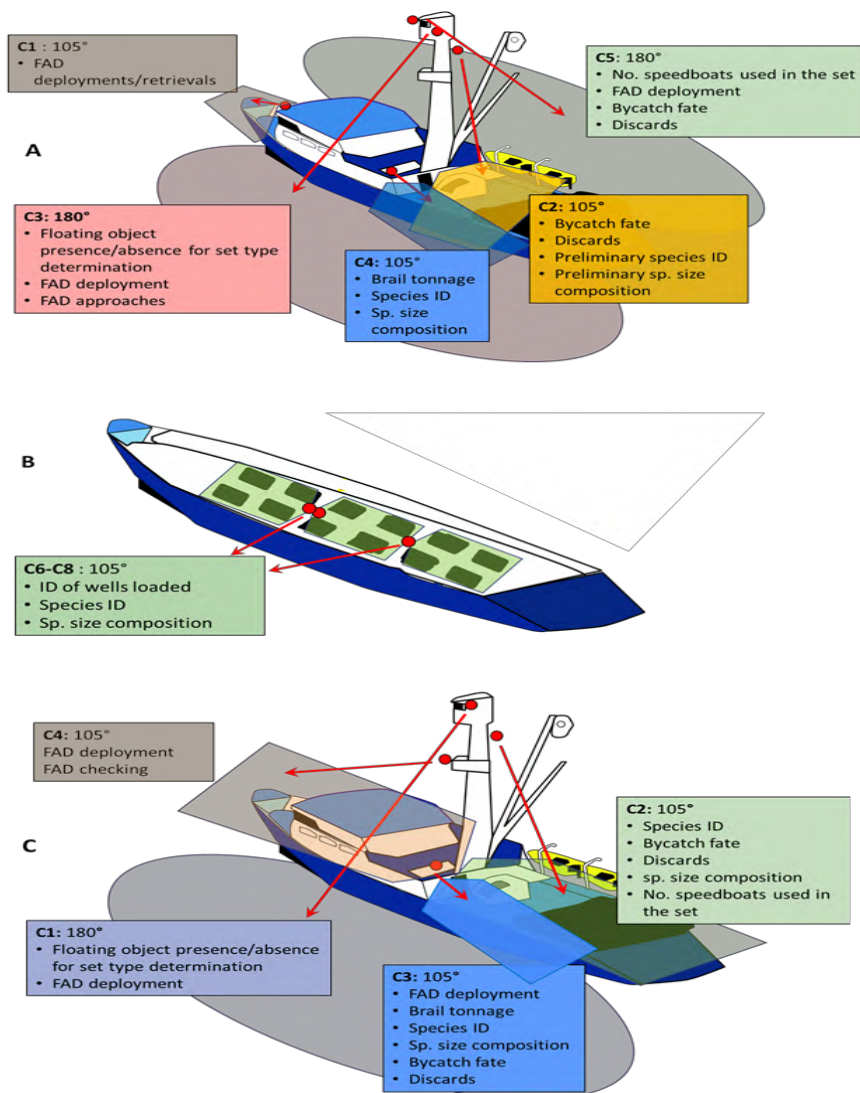
CUADRO 2. Un primer ejemplo de la ubicación de las cámaras en los buques palangreros.

A continuación se presentan ejemplos del diseño de la instalación de las cámaras, que se basan en la información recabada a partir de los proveedores de servicios de seguimiento electrónico y de iniciativas internacionales (por ejemplo, Carnes *et al.*, 2019):

Palangreros pequeños (< 20 m de eslora total)
<ul style="list-style-type: none"> • Una cámara (por ejemplo, 105°) en la cubierta de trabajo para identificar especies. • Una cámara (por ejemplo, 105°) montada fuera del riel lateral para cubrir la puerta de pescado, donde la captura se sube a bordo.

Palangreros medianos (20-24 m de eslora total) y grandes (> 24 m de eslora total)

- Una cámara (por ejemplo, 105°) en la popa para registrar el número de flotadores, anzuelos y cebos utilizados en el calado.
- Una cámara (por ejemplo, 105°) ubicada en medio del buque, que cubra toda la captura y los descartes por especie, talla y destino.
- Una cámara (por ejemplo, 105°) ubicada en la proa, que cubra la captura retenida, por especie, talla y destino, durante la recogida. (Opcional, si es necesario para alcanzar las visiones necesarias)
- Una cámara (por ejemplo, 105°) montada en la botavara, fuera del riel donde se cobra la línea, para registrar la evasión de captura, corte de línea, etc. (Opcional para 20-24 m).



Legenda:

A

- C1: 105° (Despliegue, recuperación de DCP).
- C2: 105° (Destino de captura incidental / Descartes / ID preliminar de especie / Composición preliminar de talla-especie).
- C3: 180° (Presencia-ausencia de objeto flotante para determinación de tipo de lance / Despliegue de DCP / Aproximación a DCP).

- C4: 105° (Tonelaje salabardo / ID de especie / Composición de talla por especie).
- C5: 180° (No lanchas usadas en el lance / Despliegue de DCP / Destino de captura incidental / Descartes).

B

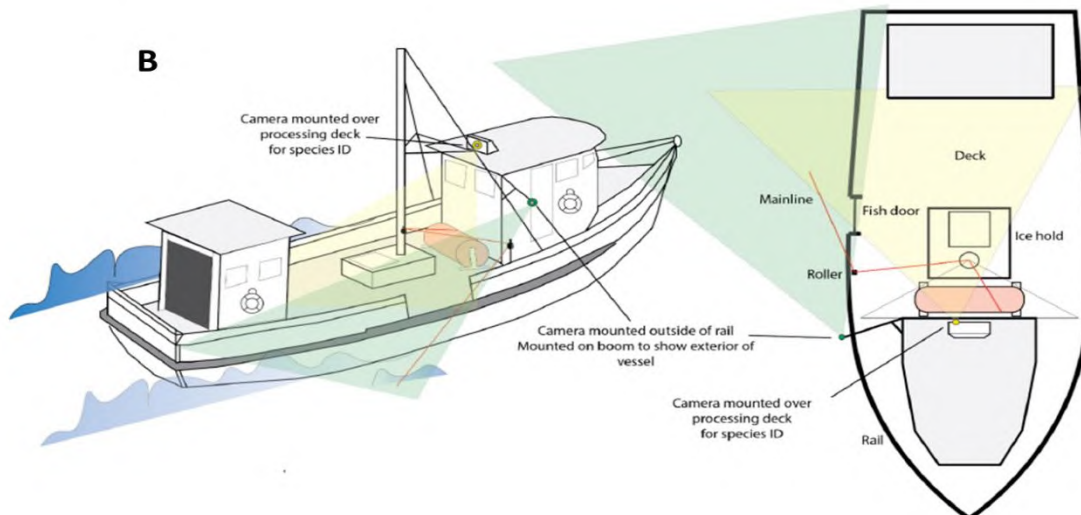
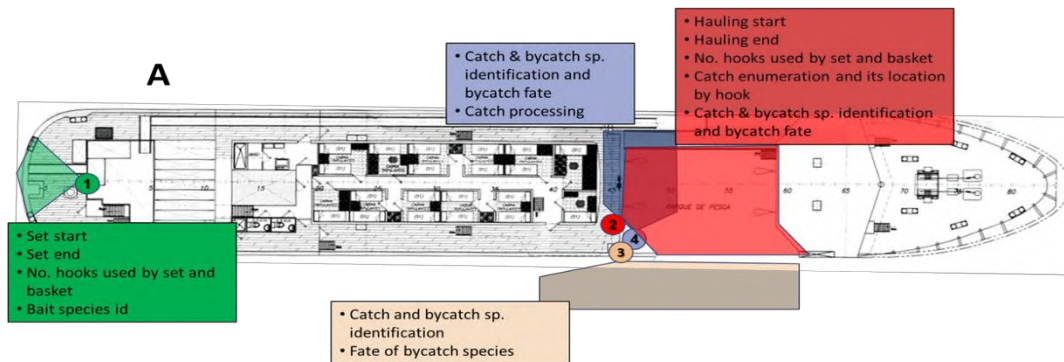
- C6-C8: 105° (ID de bodegas cargadas / ID de especie / Composición de talla por especie)

- C4: 105° (Despliegue de DCP / Revisión de DCP).

C:

- C1: 180° (Presencia-ausencia de objeto flotante para determinación de tipo de lance/Despliegue de DCP).
- C2: 105° (ID de especie / Destino de captura incidental / Descartes / Composición de talla por especie / No lanchas usadas en el lance).
- C3: 105° (Despliegue de DCP / Tonelaje salabardo / ID de especie / Composición de talla por especie / Destino de captura incidental / Descartes).
- C4: 105° (Despliegue de DCP / Revisión de DCP).

Figura 1. Configuración de las cámaras y actividades pesqueras que se deben registrar en la cubierta principal (A) y en la cubierta de bodegas (B) de los buques cerqueros atuneros de clase 6, y en el buque de clase 2 (C).



Leyenda:

- A:

- 1: Inicio del lance / Fin del lance / No anzuelos usados por lance y por balde
- 2: Inicio de recogida / Fin de recogida / No anzuelos usados por lance y por balde / Registro de la captura y su ubicación por anzuelo / ID y destino de especies objetivo y captura incidental.
- 3: ID de especies objetivo y captura incidental / Destino de especies de captura

incidental.

- 4: ID y destino de especies objetivo y captura incidental / Procesamiento de la captura.

- B:

- Cámara instalada sobre la cubierta de procesamiento, para ID de las especies.
- Cámara instalada sobre la borda, para observar el exterior del barco.
- Línea principal —
- Rodillo —
- Puerta de pescado —
- Cubierta —
- Cámara de hielo —
- Riel —

FIGURA 2. Configuración provisional de las cámaras y actividades pesqueras que se deben registrar a bordo de un buque palangrero grande (A), y (B) configuración de las cámaras de ME para buques palangreros de Hawái en un buque palangrero pequeño. Imagen inferior tomada de Carnes *et al.* (2019).

Anexo VII

Requisitos de datos mínimos por tipo de buque

- En el cuadro 1 se presentan los campos de datos mínimos que deberían recogerse y presentarse para las actividades de cerco.
- En el cuadro 2 se presentan los campos de datos mínimos que deberían recogerse y presentarse para las actividades de palangre.

Cuadro 1. Campos de datos que deben recogerse, como mínimo, para la pesquería de cerco.

INFORMACIÓN DE LA MAREA	
Puerto de salida	Nombre y país del puerto, fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Puerto de llegada	Nombre y país del puerto, fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
ACTIVIDAD DEL BUQUE	
Posición y velocidad	Cada dos segundos (en función de la capacidad del equipo de seguimiento electrónico), pero no menos de sesenta minutos.
INFORMACIÓN DEL LANCE	
	Tipo de lance.
Inicio del lance	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Izada de anillos	Fecha/hora.
Fin del lance	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Velocidad del viento	Registrada en escala Beaufort.
Averías	Fecha/hora, descripción de cualquier avería importante que detenga o retrase la maniobra de lance.

CAPTURAS Y DESCARTES		
	Especies objetivo	Especies no objetivo
Identificación de especies	Captura total y descartes en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico. En los casos en que no sea posible la identificación de la especie, se podrá notificar la captura combinada.	Los tiburones, lámnidos, tiburones ballena, rajiformes, marlines, escómbridos, carángidos, peces ballesta, tortugas marinas, aves marinas y mamíferos marinos se identificarán con la menor resolución taxonómica posible (es decir, especie), en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico. En los casos en que no sea posible identificar la especie, el animal podrá identificarse con una resolución taxonómica más amplia (por ejemplo, género, familia).
Talla	Se utilizarán categorías de peso siempre que sea posible (por ejemplo, pequeño: 2,5-15 kg).	Siempre que sea posible, los individuos se medirán al cm más cercano de la siguiente manera: tiburones en longitud total, peces picudos en talla furcal posorbital, peces en talla furcal, rayas en ancho del disco, tortugas en longitud curva del caparazón. En los casos en que la medición individual no sea posible, el animal puede clasificarse por categoría de talla (es decir, pequeño, mediano, grande) siguiendo las prácticas de los observadores de la CIAT.
Condición		Cuando sea posible, la condición estimada del individuo cuando es capturado, subido a cubierta y liberado.
Marca		Cuando sea posible, la información registrada de recuperación de marcas.
Destino	Captura retenida y descartada, por especie, en toneladas métricas.	Cuando sea posible, el destino del individuo subido a cubierta (por ejemplo, retenido, descartado, etc.)
OBJETOS FLOTANTES/DCP		

Siembras	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Recuperaciones	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Visitas	Cuando sea posible — Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
ID de la boya	Cuando sea posible — Código alfanumérico de la boya satelital sujeta.

Cuadro 2. Campos de datos que deben recogerse, como mínimo, para la pesquería de palangre.

INFORMACIÓN DE LA MAREA	
Puerto de salida	Nombre y país del puerto, fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Puerto de llegada	Nombre y país del puerto, fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
ACTIVIDAD DEL BUQUE	
Posición y velocidad	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Fin del lance	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Inicio del remolque	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Fin del remolque	Fecha/hora, posición (latitud y longitud, en grados decimales).
Dirección del remolque	Inicio a fin; fin a inicio.
Uso de cebo teñido de azul	Sí-No, en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico.
Canastas o flotadores	Número total utilizado en el lance.
Anzuelos	Número total utilizado en el lance.
Reinales de acero en cualquier línea secundaria	Sí-No, en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico.
Líneas tiburoneras	Número de líneas secundarias que salen directamente de los flotadores de palangre o las líneas colgantes, en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico.
CAPTURAS Y DESCARTES DE ESPECIES OBJETIVO Y NO OBJETIVO	

Identificación de especies	La identificación de la especie de cada individuo capturado, donde cada individuo se identificará con la menor resolución taxonómica posible (es decir, especie), en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico.
Talla	Talla de cada individuo capturado, utilizando el método de medición recomendado y el código apropiado de medición (estándar, furcal, posorbital, ancho del disco, etc.) para la especie, en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico.
Condición	Condición estimada del individuo cuando es capturado, subido a cubierta y liberado, en la medida de lo posible.
Destino	Destino del individuo subido a cubierta (por ejemplo, retenido, descartado)
Marca	Información registrada de recuperación de marcas, en la medida en que lo permita la tecnología del seguimiento electrónico.
Interacción con la captura	Tipo de interacción con la captura (por ejemplo, enredado, enganchado internamente, enganchado externamente, interacción únicamente con el buque).

Anexo VIII

Descripción del plan de localización de buques (VMP) con seguimiento electrónico

El VMP deberá cumplir las siguientes condiciones:

El VMP deberá ser desarrollado para cada buque en el que se vayan a instalar equipos de seguimiento electrónico y se entregará a las autoridades competentes de la PCC de pabellón.

El VMP se deberá elaborar en colaboración con el proveedor de servicios de seguimiento electrónico, el armador y las autoridades pesqueras de la PCC pertinente.

El proveedor de servicios de seguimiento electrónico o las autoridades pesqueras del Estado miembro de pabellón deberán llevar a cabo un estudio de cada buque o buque de ejemplo de un grupo de buques al que se le vayan a instalar equipos de seguimiento electrónico. Durante este estudio, se tendrán en cuenta los siguientes aspectos en el desarrollo del VMP, con miras a garantizar que el sistema cumpla los requisitos mínimos de recogida de datos descritos en el anexo 2:

Posición y especificaciones de las cámaras.

Número de cámaras que deben instalarse para garantizar la optimización de la visión de la zona de manipulación de la captura.

Las zonas clave que se deben inspeccionar son las zonas de manipulación de la captura para la identificación de las especies y el almacenamiento de los ejemplares y las zonas de descartes o liberaciones.

El VMP deberá contener al menos la información mínima siguiente:

Información de contacto: información de contacto actualizada del armador, del operador del buque y del proveedor de servicios de seguimiento electrónico durante la vigencia del contrato.

Información general sobre el buque: información básica sobre el buque y sus actividades y operaciones de pesca (por ejemplo, nombre del buque, número de registro, especie objetivo, caladeros, artes de pesca, eslora total, etc.).

Tipo y configuración del arte de pesca:

Diseño del buque: equipamiento del buque con información detallada, plano de la disposición del buque y de las diferentes zonas (por ejemplo, cubierta, procesamiento y almacenamiento, incluido el número de bodegas).

Configuración del equipo de seguimiento electrónico: descripción de los ajustes del equipo de seguimiento electrónico, como el tiempo de funcionamiento, el número de cámaras, ajustes de las cámaras (frecuencias de imágenes y resolución) y las áreas cubiertas, el registro del tiempo para cada una de las cámaras, el número de sensores, si procede, el *software* utilizado, la localización de la caja de control, etc.

Procedimiento de manipulación de la captura: descripción de la tripulación y sus operaciones.

Una vista de ejemplo de cada cámara requerida.

Cualquier cambio físico en el buque, en la categorización del buque (segmentación de la flota) o en la cubierta de manipulación de la captura, incluidos los que hagan que el buque deje de pertenecer a su grupo original, se notificará a las autoridades de la PCC de pabellón. El VPM deberá actualizarse en consecuencia antes de la siguiente marea.

El VPM deberá ser firmado por el armador y aprobado por la autoridad competente de la CPC de pabellón o por sus instituciones designadas.

El equipo de seguimiento electrónico no deberá poner afectar negativamente a la estabilidad del buque, ni suponer un riesgo para las operaciones del buque, la seguridad de la tripulación o el medio ambiente. Además, no deberá obstaculizar la navegación segura del buque.

A continuación se presenta una plantilla de ejemplo de un VPM. **Plan de localización de buques con seguimiento electrónico (Parte A)**

Deberá ser facilitado por el armador a la autoridad competente de la PCC de pabellón o a sus instituciones designadas.

1. Información facilitada por el armador

Registro externo:		Pesquería(s) principal(es):	
Nombre del buque:		Tipo(s) de arte:	
N.º de registro de la CIAT:		Tamaño de la tripulación:	
IRCS:		Podrá llevar a un observador:	
Puerto base:		Representante del armador / de los armadores	
Eslora del buque (m):		Teléfono:	
Tipo de buque:		Correo electrónico:	

Longitud de la red (brazas):		Longitud de la línea principal (brazas):	
Profundidad de la red (pañós):		Tipo de anzuelo	
Capacidad del salabardo (mt):		Material de las líneas secundarias:	

Descripción de la manipulación de los peces por parte de la tripulación y otra información útil

1) Si está disponible, copia o imagen del plano de disposición general del buque

--

2) Diseño general y manipulación (no necesariamente a escala)

--

3) Observaciones generales

Parte B

Responsabilidad de la autoridad competente de la PCC de pabellón y validación por la autoridad competente de la PCC de pabellón

- 4) Imagen del buque
- 5) Configuración del equipo de seguimiento electrónico
- 6) Funcionamiento del sistema — Descripción general

Registro de sensores, si procede:	Descripción de las especificaciones:
Grabación de vídeo:	Descripción de las especificaciones:

- 7) Ubicación de los componentes del sistema

Caja de control:	Interfaz de usuario:
<i>Imagen de la ubicación de la caja de control</i>	
GPS o equivalente:	Detalles del GPS:
<i>Imagen de la ubicación del GPS o equivalente</i>	
Sensor de rotación del tambor:	Detalles del sensor de rotación del tambor:

<i>Imagen de la ubicación del sensor de rotación del tambor</i>	
Sensor de presión hidráulica:	Detalles del sensor de presión hidráulica:
<i>Imagen de la ubicación del sensor de presión hidráulica</i>	
Sensor XX:	Detalles del sensor XX:
<i>Imagen de la ubicación del sensor XX</i>	
Sensor XX:	Detalles del sensor XX:
<i>Imagen de la ubicación del sensor XX</i>	
Sensor XX:	Detalles del sensor XX:
<i>Imagen de la ubicación del sensor XX</i>	

Sensor XX:	Detalles del sensor XX:
<i>Imagen de la ubicación del sensor XX</i>	

Cámara 1 — Cámara de la cubierta	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara 1</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la ubicación de la cámara de la cubierta</i>	Especificaciones de la cámara:
Cámara 2 — Cámara de la zona de virada / de visión general	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara 2</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara de la zona de virada / de visión general</i>	Especificaciones de la cámara:
Cámara 3 — Cámara de la cinta clasificadora	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara 3</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara de la cinta clasificadora</i>	Especificaciones de la cámara:
Cámara 4 — Cámara de descartes	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara 4</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara de descartes</i>	Especificaciones de la cámara:

Cámara XX — Cámara XX	
-----------------------	--

<i>Imagen de la ubicación de la cámara XX</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara XX</i>	Especificaciones de la cámara:
Cámara XX — Cámara XX	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara XX</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara XX</i>	Especificaciones de la cámara:
Cámara XX — Cámara XX	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara XX</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara XX</i>	Especificaciones de la cámara:
Cámara XX — Cámara XX	
<i>Imagen de la ubicación de la cámara XX</i>	Visión y objetivos:
<i>Imagen de la cámara XX</i>	Especificaciones de la cámara:

Resumen de la configuración de la caja de control:	Resumen de las especificaciones de las cámaras:
<i>Pantalla principal de configuración</i>	
Detalles de la medición del área de clasificación:	

Parte C

(Deberá ser cumplimentada por el proveedor de servicios de seguimiento electrónico)

- 8) Guía de usuario del seguimiento electrónico
- 9) Descripción sobre cómo recuperar dispositivos de memoria
- 10) Descripción sobre cómo encender el sistema
- 11) Descripción sobre cómo hacer una prueba de funcionamiento
- 12) Protocolos de manipulación específicos para cada buque

Descripción de cualquier protocolo especial que pueda aplicarse al buque mencionado en el VMP.

- 13) Descripción y diagramas de los puntos de control con los procedimientos específicos realizados. Para cada descripción del área, debe haber un protocolo sobre cómo garantizar que la captura permanezca a la vista de la cámara.

Parte D

(Deberá ser cumplimentada por el proveedor de servicios de seguimiento electrónico)

Lista de contacto de los proveedores de servicios de seguimiento electrónico:

Nombre y apellidos	Teléfono	Correo electrónico	Dirección de la oficina

Parte E

(Deberá ser cumplimentada por el armador y el proveedor de servicios de seguimiento electrónico)

Esta parte deberá certificar que el armador o los operadores del buque han recibido formación en materia del funcionamiento y la operación del EMS instalado en el buque, y que el operador se compromete a cumplir el VMP.

<u>Armador / operador del buque</u>	<u>Proveedor de servicios de seguimiento electrónico</u>
Nombre completo:	Nombre completo:
Firma:	Firma:

Fecha y hora:	Fecha y hora:
---------------	---------------

Anexo IX

Estándares logísticos y de análisis y notificación de datos

Transferencia de datos

- La autoridad del Estado miembro del pabellón del buque deberá permitir la obtención y la transmisión segura de los registros de seguimiento electrónico al final de cada marea.
- Tanto los armadores como la autoridad del buque deberán establecer y acordar en el VMP un protocolo detallado sobre cómo obtener los datos del buque y enviarlos a las autoridades o al centro de revisión del seguimiento electrónico.
- Cuando se transmitan registros de seguimiento electrónico (a través de wifi, red de datos móvil o satélite, o en disco duro), la transmisión de los datos se deberá realizar al final de la marea siempre que sea posible. Si no es posible, los datos se almacenarán de forma segura y transmitirán sin demora / lo antes posible.
- Independientemente del método de transferencia de datos utilizado para los registros de seguimiento electrónico, la transmisión deberá garantizar que la información esté debidamente encriptada. Asimismo, un dispositivo de almacenamiento encriptado que contenga la misma información de los registros de seguimiento electrónico debe permanecer a bordo como copia de seguridad. La eliminación de los registros de los dispositivos de respaldo del buque solo debe producirse una vez que los registros de seguimiento electrónico se hayan convertido en datos de seguimiento electrónico en el centro de revisión del seguimiento electrónico.

Revisión de datos

- Los datos de seguimiento electrónico deberán ser generados por el programa que realizó un seguimiento de esa marea. Siempre que se sigan los protocolos y procedimientos estándar, las autoridades de los Estados miembros podrán decidir si contratan el trabajo a través de un proveedor comercial de servicios comerciales de revisión del seguimiento electrónico, un contratista autorizado, o si lo hacen ellos mismos.
- El equipo de seguimiento electrónico deberá incluir dispositivos separados de respaldo, para garantizar que los datos no se pierdan si falla un dispositivo.

Almacenamiento y retención de datos de seguimiento electrónico

- Toda la información relativa a las operaciones de pesca del buque será tratada como confidencial por la CIAT y estará sujeta a las reglas de confidencialidad de la CIAT.
- El Estado miembro del pabellón especificará los procedimientos para determinar dónde, cómo y durante cuánto tiempo se almacenarán los registros de seguimiento electrónico tras ser analizados. Las decisiones de almacenamiento se basarán en los objetivos del programa de seguimiento electrónico y el personal que necesitará acceder a los registros de seguimiento, con qué frecuencia y con qué propósito.

Estándares de análisis y notificación de datos

Capacitación

- Los Estados miembros deberán diseñar y organizar cursos de capacitación para analistas de seguimiento electrónico, con aportes del personal de la CIAT, los proveedores de servicios de seguimiento electrónico y otros expertos, cuando sea necesario.
- Los análisis de seguimiento electrónico deberán ser realizados solo por analistas de seguimiento electrónico capacitados, que idealmente deberían tener alguna experiencia con actividades pesqueras, con capacidad para utilizar el *software* de análisis y observar y registrar con precisión los datos que se recogen en el marco del programa. Los analistas de seguimiento electrónico no deberán ser empleados de ninguna empresa de buques pesqueros que participe en la pesquería observada ni tener otros conflictos de intereses directos.

Automatización

- Cuando sea factible, deberán hacer que la generación de datos de EM sea automática y fácil de usar, a fin de agilizar el análisis del seguimiento electrónico e incluir directamente información en los datos o informes de seguimiento electrónico.
- Los registros de seguimiento electrónico sujetos a análisis de seguimiento electrónico contendrán, como mínimo, el nombre del buque y la identificación del buque y de la marea, el número de la cámara, los datos de geolocalización [fecha, hora (UTC), latitud y longitud], los datos del sensor, cuando proceda, el estado de la grabación de la cámara y el estado del sistema del equipo de seguimiento electrónico, cuando se disponga de ellos, e imágenes.

Calidad de los datos

- El análisis del seguimiento electrónico deberá implicar un *software* específico, que permitirá el análisis de todos los datos almacenados, las imágenes y los datos de los sensores, cuando proceda, de forma sincronizada. Los Estados miembros se asegurarán de que los procedimientos de análisis de datos garanticen la trazabilidad y el análisis eficaz de los datos y las rutinas para detectar posibles errores, así como las herramientas de medición digital.
- El *software* de análisis del seguimiento electrónico deberá permitir la notificación de los campos de datos de acuerdo con los requisitos mínimos obligatorios establecidos en los cuadros 1 y 2 de la parte 3 del anexo 11 (Áreas de actividades pesqueras cubiertas por el EMS y requisitos mínimos de datos por tipo de buque). También podrá permitir la notificación de los campos de datos voluntarios.

Factores de conversión

- La Secretaría de la CIAT deberá desarrollar factores estandarizados de conversión de talla-peso y peso-número por especie, basados en resultados de investigaciones revisadas por pares y/o datos empíricos, y los actualizará según sea necesario.

Formato

- Se deberán utilizar formatos estándar aplicables a los informes presentados por observadores humanos para generar campos de datos de seguimiento electrónico (por ejemplo, fechas como DDMMAA, latitud y longitud en unidades decimales, velocidades en nudos, pesos en kg, longitudes en cm) y crear los archivos de datos de seguimiento electrónico resultantes (por ejemplo, csv, accdb, xlsx).

Procedimiento de notificación

- Los datos de seguimiento electrónico se presentarán a través de un portal específico basado en la nube que podrá desarrollar la Secretaría de la CIAT, o por otros medios adecuados. El portal deberá ser lo más fácil de usar y estar lo más automatizado posible, e incluir procedimientos de control de calidad (por ejemplo, verificación del formato, marcado de errores), así como recordatorios automáticos para la presentación oportuna de los datos de seguimiento electrónico.».

ANEXO IV

Modificaciones del Reglamento (UE) 2022/2343

Los anexos del Reglamento (UE) 2022/2343 se modifican como sigue:

1. El anexo 2 se sustituye por el texto siguiente:

«ANEXO 2

Directrices para la preparación de planes de gestión de los dispositivos de concentración de peces de deriva

El plan de gestión de los DCP de deriva que deben presentar a la Comisión los Estados miembros cuyas flotas faenen en la zona de competencia de la CAOI con DCP de deriva asociados debe incluir:

- 1) Un objetivo.
- 2) El ámbito de aplicación.

Descripción de su aplicación por lo que respecta a:

- tipos de buques y embarcaciones de apoyo y auxiliares;
 - número de DCP de deriva y número de balizas de DCP de deriva que deben desplegarse;
 - procedimientos de notificación para el despliegue de DCP de deriva;
 - política de reducción y utilización de las capturas accesorias accidentales;
 - consideración de la posibilidad de interacción con otros tipos de artes de pesca;
 - planes de seguimiento y recuperación de los DCP de deriva perdidos;
 - declaración o política sobre “la propiedad de los DCP de deriva”.
- 3) Las disposiciones institucionales para la administración de los planes de gestión de DCP de deriva:
 - responsabilidades institucionales;
 - procedimientos de solicitud para la aprobación del despliegue de DCP de deriva o balizas de DCP de deriva;
 - obligaciones de los armadores y los capitanes de buques en relación con el despliegue y el uso de DCP de deriva o balizas de DCP de deriva;
 - política de sustitución de los DCP de deriva y las balizas de DCP de deriva;
 - obligaciones de presentación de informes.

- 4) Las especificaciones y requisitos de construcción de DCP de deriva:
 - características de diseño de los DCP de deriva (descripción);
 - marcas e identificadores de los DCP de deriva, incluidas las balizas de DCP de deriva;
 - requisitos de iluminación;
 - reflectores de radar;
 - distancia visible;
 - radiobalizas (requisito de números de serie);
 - transceptores por satélite (requisito de números de serie);
 - sonares (marca y especificaciones técnicas).
- 5) Las zonas de aplicación:
 - información detallada sobre zonas o períodos de veda, por ejemplo aguas territoriales, rutas marítimas, proximidad a pesquerías artesanales, etc.
- 6) El plazo aplicable al plan de gestión de los DCP de deriva.
- 7) Los medios para el seguimiento y la revisión de la ejecución del plan de gestión de los DCP de deriva.
- 8) El modelo de cuaderno diario de pesca de DCP de deriva (los datos que deben recogerse se especifican en el anexo 3).

Directrices para la preparación de planes de gestión de los dispositivos de concentración de peces anclados

Los planes de gestión de los DCP anclados que deben presentar a la Comisión los Estados miembros cuyas flotas faenen en la zona de competencia de la CAOI, con DCP anclados asociados, deben incluir:

- 9) Un objetivo.
- 10) El ámbito de aplicación:

Descripción de su aplicación por lo que respecta a:

 - 1) clase de buque;
 - 2) número de DCP anclados y/o número de balizas de DCP anclados que deben desplegarse (por tipo de DCP anclado);
 - 3) procedimientos de notificación y/o registro de los despliegues de DCP anclados;
 - 4) planes de seguimiento y recuperación de los DCP anclados perdidos;
 - 5) declaración o política sobre “la propiedad de los DCP anclados”;
 - 6) las disposiciones institucionales para la administración de los planes de gestión de DCP anclados;
 - 7) responsabilidades institucionales;
 - 8) normas aplicables a la instalación y utilización de los DCP anclados;
 - 9) reparación en el mar de los DCP anclados, normas de mantenimiento y política de sustitución;

- 10) sistema de recogida de datos;
- 11) obligaciones de notificación;
- 12) las especificaciones y requisitos de construcción de DCP anclados;
- 13) características de diseño de los DCP anclados (descripción);
- 14) marcas e identificadores de los DCP anclados, incluidas las balizas de DCP anclados, de haberlas;
- 15) requisitos de iluminación, de haberlos;
- 16) reflectores de radar, de haberlos;
- 17) boyas de radiobalizaje, de haberlas (requisito de números de serie);
- 18) transeptores por satélite, de haberlos (requisito de números de serie);
- 19) ecosondas, de haberlas;
- 20) las zonas de aplicación: información detallada sobre las zonas de veda, por ejemplo vías marítimas, zonas marinas protegidas, reservas, etc.;
- 21) los medios para el seguimiento y la revisión de la ejecución del plan de gestión de los DCP anclados;
- 22) las metodologías para el registro y la notificación de los datos que se especifican en el anexo 3.».

2. El anexo 3 se sustituye por el siguiente texto:

«ANEXO 3

Recogida de datos en el caso de los dispositivos de concentración de peces de deriva (DCP de deriva) y sus boyas instrumentadas

- 1) Para cada actividad en un DCP de deriva, objeto flotante y/o boya instrumentada, tanto si va seguida de un lance como si no, cada buque pesquero deberá notificar la siguiente información:

Categoría	Elemento	Tipo de dato del elemento	Obligatorio	Notas
Buque	Identificador del buque de la CAOÍ	Identificador del buque	Sí	
	Tipo	Entrada de diccionario	Sí	Puede inferirse
Fecha	Año	Número entero	Sí	
	Mes	Número entero	Sí	
	Día	Número entero	Sí	
Ubicación del objeto flotante y/o boya instrumentada en el momento de la operación	Longitud	Decimales	Sí	
	Latitud	Decimales	Sí	

Ubicación del buque si es distinta de la del objeto flotante o la boya	Longitud	Decimales	Sí	
	Latitud	Decimales	Sí	
Objeto flotante	Identificador	Identificador	Sí (cuando esté presente)	En caso de visita a un DCP de deriva, esta información se facilitará en la medida de lo posible, es decir, sin tener que retirar el DCP de deriva del agua.
	Tipo	Entrada de diccionario	Sí	Conforme al punto 3 del presente anexo.
	Categoría de biodegradabilidad (si el objeto flotante es un DCP de deriva)	Entrada de diccionario	Sí	Conforme al anexo 3 <i>ter.</i>
	Tipo de actividad	Entrada de diccionario	Sí	Conforme al punto 4 del presente anexo.
Parte superficial	¿Hay plástico?	Booleano	Sí (si es claramente visible)	
	¿Hay metal?	Booleano		
	Longitud	Decimales		En cm
	Ancho	Decimales		En cm
	Altura	Decimales		En cm
	¿Hay malla?	Booleano		
	Tamaño de la malla	Decimales		En mm
Parte sumergida	¿Hay plástico?	Booleano	Sí (si es claramente visible)	
	¿Hay metal?	Booleano		
	Longitud	Decimales		En cm
	Ancho	Decimales		En cm
	Altura	Decimales		En cm
	¿Hay malla?	Booleano		
	Tamaño de la malla	Decimales		En mm
Boya	Identificador	Identificador	Sí (si hay boya)	
	Posición conocida	Booleano		
	Tipo de actividad	Entrada de diccionario		Conforme al punto 5 del presente anexo.

				En caso de desactivación de la boya, la causa de la desactivación (el DCP de deriva se ha recuperado del mar, abandonado o perdido) y la posición del buque.
--	--	--	--	--

- 2) Si la visita va seguida de un lance, se registrarán los resultados de este en términos de capturas y capturas accesorias, tanto si se retienen como si se descartan, vivas o muertas, de conformidad con el cuadro que figura a continuación. Los Estados miembros comunicarán a la Comisión estos datos agregados por buque a 1 grado de latitud por 1 grado de longitud (cuando proceda).

Categoría	Elemento	Tipo de dato del elemento	Obligatorio	Notas
Buque	Identificador del buque de la CAOI	Identificador del buque	Sí	
	Tipo	Entrada de diccionario	Sí	Puede inferirse
Fecha	Año	Número entero	Sí	
	Mes	Número entero	Sí	
Ubicación	Cuadrícula 1x1	Identificador en la tabla del CWP	Sí	
Objeto flotante	Tipo	Entrada de diccionario	Sí	Conforme al punto 3 del presente anexo.
	Tipo de actividad	Entrada de diccionario	Sí	Conforme al punto 4 del presente anexo.
Esfuerzo	Número de actividades	Número entero	Sí	
	Número de lances	Número entero		Puede ser 0
	¿Datos obtenidos?	Booleano		
Número de capturas 1	Código de la especie	Identificador ASFIS	Sí (actividad seguida de un lance)	Una sola especie
	Destino	Entrada de diccionario		Retenidas/descartadas
	Capturas/descartes	Decimales		Cantidad
	Unidad	Entrada de diccionario		Peso o número
...
Número de capturas N	Código de la especie	Identificador ASFIS	Sí (actividad seguida)	Una sola especie
	Destino	Entrada de diccionario		Retenidas/descartadas
	Capturas/descartes	Decimales		Cantidad

	Unidad	Entrada de diccionario	de un lance)	Peso o número
--	--------	------------------------	--------------	---------------

3) Clasificación de objetos flotantes:

Código	Descripción en inglés
ANLOG	Tronco natural o residuos flotantes de origen animal
DFAD	DCP de deriva
AFAD	DCP anclado
FALOG	Tronco artificial o residuos flotantes resultantes de la actividad humana (y relacionados con actividades pesqueras)
HALOG	Troncos artificiales o desechos flotantes resultantes de la actividad humana (no relacionados con actividades pesqueras)
VNLOG	Tronco natural de origen vegetal

4) Clasificación de las actividades con objeto flotante:

Código	Actividad	Descripción
DE	Despliegue	Despliegue de un DCP de deriva en el mar
CO	Consolidación	Despliegue de un DCP de deriva en un objeto flotante (por ejemplo, para mejorar la flotabilidad)
VF	Visita con pesca	Visita de un objeto flotante que da lugar a un lance
VI	Visita sin pesca	Visita sin pesca de un objeto flotante
LO	Pérdida	Fin involuntario del uso del objeto flotante (fin de la transmisión de la boya)
AB	Abandono	Fin deliberado del uso del objeto flotante debido a un caso de fuerza mayor o a que no puede alcanzarse (boya todavía presente y con capacidad de transmisión)
ST	Varado	El abandono se debe a que el objeto flotante está varado en hábitats marinos poco profundos y no a la deriva.
RE	Recuperación	Recuperación del objeto flotante

5) Clasificación de las actividades con boyas instrumentadas

Código	Actividad	Descripción
DE	Despliegue	Despliegue (marcado) de una boya en un objeto flotante ya a la deriva en el mar sin boya o despliegue de un DCP de deriva equipado con una boya
LO	Pérdida	Fin involuntario de uso de la boya (perdida o fin involuntario de la transmisión de la boya)
AB	Abandono	Fin voluntario del uso de la boya (boya todavía con capacidad de transmisión)
RE	Recuperación	Recuperación de la boya sobre un objeto flotante a la deriva en el mar
TR	Transferencia	Sustitución de la boya propiedad de otro buque por una boya del buque

6) Clasificación de los resultados de los DCP de deriva desplegados:

DCP de deriva desplegado + boya activada						
La boya está activa						
La boya realiza transmisiones y puede localizarse					La boya no realiza transmisiones y no puede localizarse	
Puede recuperarse el DCP de deriva			No puede recuperarse el DCP de deriva		El DCP de deriva no puede localizarse, por lo que no es recuperable	
Motivo para desactivar la boya	El DCP de deriva y la boya se sacan del mar	El propietario de la boya decide no recuperar el DCP de deriva	No puede alcanzarse (por ejemplo, está en la ZEE de otro país)	La boya fue robada, pero sigue realizando transmisiones	El DCP de deriva fue robado	La boya está rota / hay un problema técnico / la boya se ha hundido
Situación final del DCP de deriva	DCP extraído	DCP de deriva desechado	DCP de deriva abandonado	DCP de deriva perdido		

Recogida de datos en el caso de los dispositivos de concentración de peces anclados (AFAD)

- 7) Cualquier actividad pesquera en torno a un DCP anclado, incluidas las capturas y las capturas accesorias, tanto si se retienen como si se descartan, vivas o muertas.
- 8) Para cada actividad en un DCP anclado (incluida las reparaciones, intervenciones, consolidación, etc.), tanto si va seguida de un lance como si no, los datos siguientes:
- 9) Posición [localización geográfica de la actividad (latitud y longitud) en grados y minutos].
- 10) Fecha (DD/MM/AAAA, día/mes/año).
- 11) Identificador del DCP anclado (es decir, número de identificación nacional del DCP anclado, identificación de la baliza o cualquier información que permita identificar al propietario).».

3. Se añade el anexo 3 bis siguiente:

«Anexo 3 bis

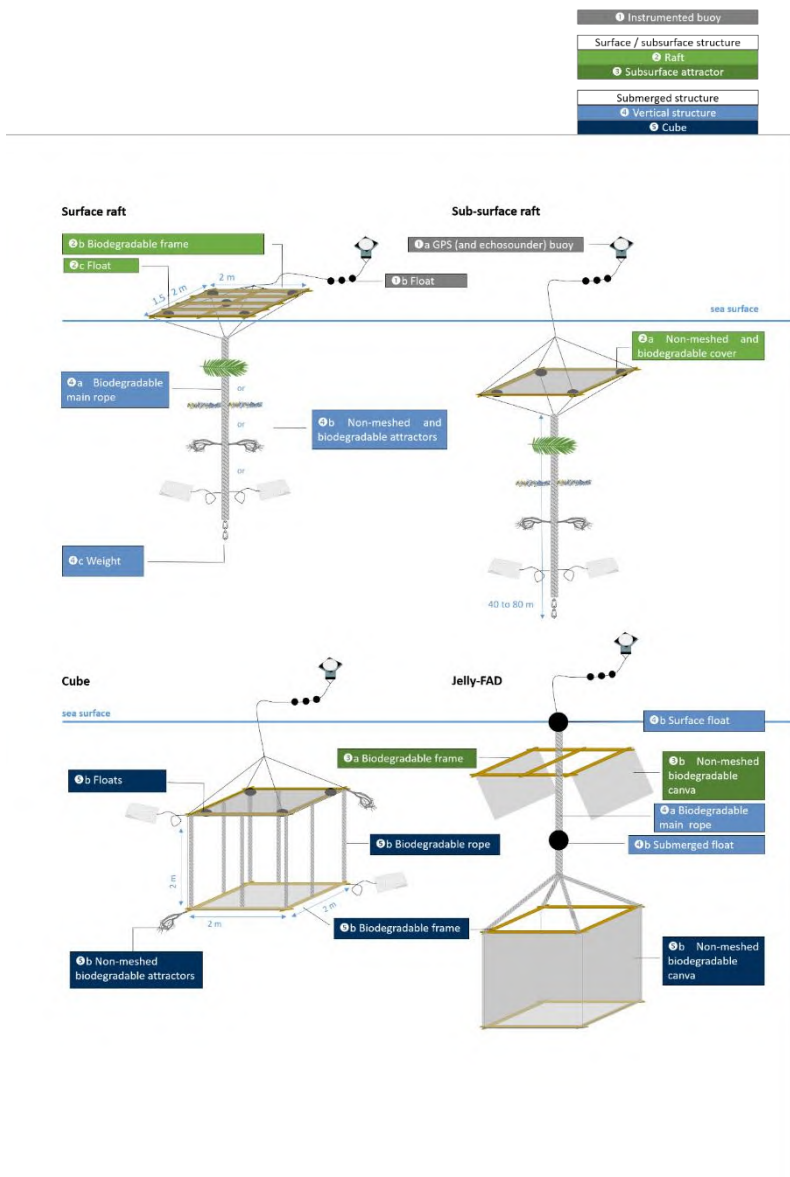
Diseño y construcción de DCP de deriva

Ejemplos de diseño y despliegue de DCP de deriva

- 1) La estructura superficial del DCP de deriva no estará cubierta, o solo estará cubierta con materiales sin mallas. En la construcción de la balsa no se utilizarán telas parasol

ni otros materiales enmallantes, como redes. La estructura subsuperficial de los DCP de deriva no excederá de los 50 metros de longitud.

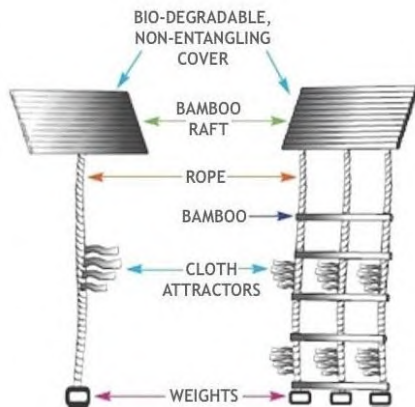
- 2) Si se utiliza un componente subsuperficial, este no se fabricará con redes, sino con materiales sin mallas, como cuerdas o lona.



Legenda:

- *Boya instrumentada*
- *Balsa superficial*
- *Parrilla biodegradable*
- *Flotador*
- *Cuerda principal biodegradable*
- *Elementos de atracción biodegradables y sin mallas*
- *Peso*
- *Balsa subsuperficial*
- *Boya con GPS y ecosonda*
- *Sin mallas y cubierta biodegradable*
- *Cubo*
- *Flotadores*
- *Cuerda biodegradable*
- *Jelly-FAD*

- Flotador superficial
- Lona biodegradable sin mallas
- Flotador sumergido
- Elemento de atracción subsuperficial
- Estructura sumergida
- Estructura vertical
- Estructura subsuperficial



Leyenda:

- Cubierta no enmallante biodegradable
- Parrilla de bambú
- Cuerda
- Bambú
- Elementos de atracción de tela
- Pesos».

4. Se añade el anexo 3 *ter* siguiente:

«Anexo 3 *ter*

Categorización de los DCP de deriva según su nivel de biodegradabilidad

A efectos del presente Reglamento, se identifican las siguientes categorías de DCP de deriva, en función de su grado de biodegradabilidad (desde no biodegradables hasta 100 % biodegradables), entendiéndose que las respectivas definiciones no son de aplicación a las boyas electrónicas que se sujetan a los DCP de deriva a fin de darles seguimiento:

Categoría I. El DCP de deriva está fabricado con materiales totalmente biodegradables.

Categoría II. El DCP de deriva está fabricado con materiales totalmente biodegradables, excepto los componentes de flotación (por ejemplo, boyas, espuma, corchos de cerco).

Categoría III. La parte sumergida del DCP de deriva está fabricada con materiales totalmente biodegradables, mientras que la parte superficial y cualquiera de los componentes de flotación contiene materiales no biodegradables (por ejemplo, rafia sintética, armazón metálico, flotadores de plástico, cuerdas de nailon).

Categoría IV. La parte sumergida del DCP de deriva contiene materiales no biodegradables, mientras que la parte superficial está fabricada con materiales totalmente biodegradables, con excepción de los componentes de flotación.

Categoría V. La parte superficial y la parte subsuperficial del DCP de deriva contienen materiales no biodegradables.».

5. En el anexo 4 se añade la siguiente fila en el cuadro:

«Medida de mitigación	Descripción	Especificación
Dispositivos de protección de anzuelos	Se utilizarán dispositivos de protección de anzuelos, enumerados por las Partes en el Acuerdo sobre la Conservación de Albatros y Petreles como asesoramiento sobre mejores prácticas, que recubran la punta y la agalla de los anzuelos cebados para evitar las capturas accesorias de aves marinas durante el despliegue de la línea.	Dispositivos de protección de anzuelos que cumplan las siguientes características de funcionamiento. Los dispositivos deberán: <ul style="list-style-type: none"> • recubrir la punta y la agalla del anzuelo hasta que este alcance una profundidad mínima de 10 metros o haya estado sumergido durante al menos 10 minutos; • cumplir las normas mínimas vigentes en materia de lastre de las brazoladas, como se indica a continuación: con un peso total superior a 45 g colocados como máximo a 1 m del anzuelo, o con un peso total superior a 60 g colocados como máximo a 3,5 m del anzuelo, o con un peso total superior a 98 g colocados como máximo a 4 m del anzuelo; • estar diseñados para seguir unido al arte de pesca y no desprenderse.

».

6. Se añade el anexo 11 siguiente:

«Anexo 11

Normas de seguimiento electrónico para las pesquerías de la CAOI

PARTE 1: NORMAS DEL PROGRAMA DE SEGUIMIENTO ELECTRÓNICO DE LA CAOI

Generalidades:

Los programas nacionales o regionales de recogida de datos que utilicen sistemas de seguimiento electrónico (EMS, por sus siglas en inglés) certificados por la autoridad competente del Estado miembro de abanderamiento como conformes con las normas mínimas del programa de seguimiento electrónico adoptado por la CAOI podrán incluirse en el programa de seguimiento electrónico regional

(REMP, por sus siglas en inglés) de la CAOI.

Objetivos:

El objetivo del REMP de la CAOI es recoger, a través del EMS, datos de capturas verificados y otros datos científicos relacionados con las pesquerías de túnidos y especies afines en la zona de competencia de la CAOI, y alcanzar la cobertura de observadores/revisión del seguimiento electrónico para cumplir los requisitos de la Resolución de la CAOI sobre el programa regional de observadores (ROS, por sus siglas en inglés).

Finalidad:

La finalidad del REMP de la CAOI es permitir a los Estados miembros utilizar los EMS para recoger datos con el fin de ayudar a la UE a cumplir los requisitos de la Resolución de la CAOI sobre el programa regional de observadores, también en situaciones en las que la cobertura de observadores a bordo es baja o inexistente.

El REMP tiene por objeto mejorar la cantidad y la calidad de los datos pesqueros y el seguimiento de las pesquerías de la CAOI, así como colmar las lagunas en la recogida y verificación de los datos pesqueros. En el futuro, el REMP también podría ayudar a los Estados miembros a cumplir los requisitos de otras obligaciones.

Alcance:

El REMP de la CAOI proporciona un marco para el desarrollo de EMS en las siguientes pesquerías de la CAOI:

- los cerqueros con jareta de más de 24 metros de eslora total y menos de 24 metros de eslora total cuando faenen fuera de sus ZEE;
- los palangreros de más de 24 metros de eslora total y de menos de 24 metros de eslora total cuando faenen fuera de sus ZEE;
- los rederos de enmalle de más de 24 metros de eslora total y de menos de 24 metros de eslora total cuando faenen fuera de sus ZEE;
- los buques para pesca con caña de más de 24 metros de eslora total y de menos de 24 metros de eslora total cuando faenen fuera de sus ZEE;
- los buques con otros tipos de artes de pesca de menos de 24 metros de eslora total (cuando faenen en alta mar).

El REMP de la CAOI o cualquier programa de seguimiento electrónico nacional, en el marco del REMP de la CAOI, garantizará que los datos recogidos a través del EMS estén documentados y que el EMS cumpla todos los requisitos mínimos de recogida de datos del ROS (por ejemplo, “notificación obligatoria”), en caso necesario complementados con cualquier programa de seguimiento adicional (por ejemplo, muestreo en puerto, muestreo biológico, etc.).

Definiciones:

Tecnologías electrónicas: herramienta electrónica que se utilice para apoyar la recogida de datos relacionados con la pesca, tanto en tierra como en el mar, incluida la notificación electrónica y el seguimiento electrónico.

Notificación electrónica: utilización de sistemas electrónicos (aplicaciones, *software*, formularios o archivos) para registrar, almacenar, recibir y transmitir datos pesqueros.

Seguimiento: requisito de recogida continua de datos relacionados con la pesca.

Seguimiento electrónico: uso de dispositivos electrónicos para registrar las actividades de los buques pesqueros utilizando tecnología de vídeo vinculada a un sistema de posición global (GPS), que puede incluir sensores.

Programa de seguimiento electrónico: proceso administrado por una administración nacional o regional que regula el uso de EMS en los buques para recopilar y verificar datos e información pesqueros mediante la aplicación de un EMS en una zona y/o pesquería definida.

Normas del programa de seguimiento electrónico: normas, especificaciones y procedimientos acordados que rigen el establecimiento y el funcionamiento de un programa de seguimiento electrónico, aplicables a todos los componentes del EMS.

Normas de los datos de seguimiento electrónico: subconjuntos de datos acordados exigidos por el ROS de la CAOI que el EMS podría recoger.

Registros de seguimiento electrónico: imágenes, y posiblemente sensores, o datos brutos relacionados con datos de posición recogidos por un equipo de seguimiento electrónico que puedan revisarse para producir datos de seguimiento electrónico.

Datos de seguimiento electrónico: datos procesados/analizados que han sido producidos mediante la revisión de registros de seguimiento electrónico conforme a las normas de los datos de seguimiento electrónico.

Equipo de seguimiento electrónico: red de cámaras electrónicas, sensores y dispositivos de almacenamiento de datos instalados en un buque y utilizados para registrar las actividades del buque.

Plan de localización de buques (VMP): características del equipo de seguimiento electrónico del buque y modo en que el equipo de seguimiento electrónico del buque está instalado y configurado para realizar un seguimiento de las actividades pesqueras y cumplir las normas del programa de seguimiento electrónico y las normas de los datos de seguimiento electrónico exigidas por el programa regional de seguimiento electrónico de la CAOI.

Revisión del seguimiento electrónico: revisión de los registros de seguimiento electrónico por parte de los observadores/revisores del seguimiento electrónico para producir datos de seguimiento electrónico.

Observador/revisor del seguimiento electrónico: persona cualificada para revisar los registros de seguimiento electrónico, almacenar y producir datos de seguimiento electrónico de conformidad con las normas de los datos de seguimiento electrónico y el procedimiento de análisis de dichos datos.

Sistema de revisión del seguimiento electrónico: *software* de aplicación utilizado por el observador del seguimiento electrónico para revisar los registros de seguimiento electrónico y producir los datos de seguimiento electrónico procesados con arreglo a las normas de los datos de seguimiento electrónico.

Centro de revisión del seguimiento electrónico: espacio de oficinas locales, nacionales o regionales donde se reciben y revisan los registros de seguimiento electrónico para producir y almacenar datos de seguimiento electrónico.

Proveedor de revisiones del seguimiento electrónico: proveedor tercero de servicios de revisión del seguimiento electrónico para revisar los registros de seguimiento electrónico a fin de producir datos de seguimiento electrónico. La misma organización tercera puede prestar tanto equipos de seguimiento electrónico como servicios de revisión del seguimiento electrónico, pero también puede haber distintos proveedores.

Cobertura de la instalación del seguimiento electrónico: proporción de buques por flota que dispone de equipos de seguimiento electrónico instalados y operativos.

Cobertura de registros de seguimiento electrónico: proporción del esfuerzo pesquero para el que

existen equipos de seguimiento electrónico instalados que recogen registros de seguimiento electrónico.

Cobertura de observadores/revisión del seguimiento electrónico: proporción del esfuerzo pesquero para el que se revisan los registros de seguimiento electrónico a fin de producir datos de seguimiento electrónico y se presentan a la CAOI.

Proveedor de servicios de seguimiento electrónico: proveedor tercero de equipos (y/o sistemas) de seguimiento electrónico y de servicios técnicos y logísticos para mantenerlos y supervisar su correcto funcionamiento.

Sistemas de seguimiento electrónico:

Los EMS serán aprobados y acreditados por un organismo adecuado de la CAOI [por ejemplo, el Grupo de Trabajo *ad hoc* sobre el Desarrollo de Normas del Programa de Seguimiento Electrónico de la CAOI o el Grupo de Trabajo sobre Recogida de Datos y Estadísticas de la CAOI (WPDCS)] o los Estados miembros para garantizar el cumplimiento de las normas mínimas del REMP (y el ROS), incluida la instalación de equipos de seguimiento electrónico (a través de un plan de localización de buques de seguimiento electrónico), la recogida de datos coherentes con las normas mínimas de datos del ROS, la revisión de los registros de seguimiento electrónico por parte de empresas u organizaciones acreditadas y el mantenimiento de la independencia de los EMS. En caso de que la CAOI apruebe el EMS, el Estado miembro entregará a la Comisión copias del VMP de cada buque y la Comisión presentará al Comité Científico, como anexo a los informes de la UE al Comité Científico, una visión general de los VMP de la UE a nivel de flota.

Datos:

Los datos de seguimiento electrónico presentados por programas de seguimiento electrónico regionales o nacionales están sujetos a la Resolución 12/02, sobre normas y procedimientos relativos a la confidencialidad de los datos, por lo que respecta a los requisitos para compartir datos en el dominio público (por ejemplo, el nivel de estratificación que debe aplicarse para evitar que la actividad de un único buque se identifique claramente a partir de los datos publicados) y los procedimientos para salvaguardar los registros.

Los datos de seguimiento electrónico recogidos a través de las actividades de seguimiento electrónico se facilitarán de conformidad con los requisitos establecidos por la CAOI en la Resolución 15/01, sobre el registro de datos relativos a las capturas y el esfuerzo pesquero por parte de los buques pesqueros en la zona de competencia de la CAOI, la Resolución 15/02, sobre los requisitos obligatorios de información estadística para las Partes contratantes de la CAOI y las Partes no contratantes colaboradoras (CPC) y la Resolución de observadores de la CAOI sobre el programa regional de observadores.

Los datos de seguimiento electrónico se presentarán a la CAOI de conformidad con las especificaciones de formato electrónico facilitadas por la Secretaría de la CAOI y adoptadas por la CAOI, para que los datos se incorporen a la base de datos del programa regional de observadores de la CAOI. Los datos de seguimiento electrónico se marcarán adecuadamente en la base de datos para distinguirlos de los datos recogidos a través de observadores humanos a bordo.

Puesta en práctica del REMP de la CAOI. Acreditación y auditoría de los programas de seguimiento electrónico nacionales:

Los Estados miembros solicitarán a la Comisión que pida a la Secretaría de la CAOI que su propio programa nacional de seguimiento electrónico se reconozca como parte del REMP de la CAOI a fin de

cumplir las normas mínimas sobre datos del ROS.

La CAOI auditará los programas nacionales de seguimiento electrónico con arreglo a las normas mínimas de seguimiento electrónico.

Los programas nacionales de seguimiento electrónico se revisarán y estarán sujetos a auditorías regulares y periódicas, según lo acordado por la CAOI.

La CAOI podría autorizar programas nacionales de seguimiento electrónico aprobados por otras OROP atuneras.

PARTE 2: Normas de la CAOI en materia del sistema de seguimiento electrónico y los datos

1. NORMAS TÉCNICAS MÍNIMAS DE SEGUIMIENTO ELECTRÓNICO

Las normas técnicas mínimas describirán los requisitos de seguimiento electrónico. Los Estados miembros velarán por que todos los equipos de seguimiento electrónico instalados en sus programas nacionales o subregionales sean coherentes con estas especificaciones técnicas.

Personalización a nivel del buque: No existe una configuración estándar que cubra todos los buques de las flotas que faenan en la región del océano Índico, por lo que cada instalación de equipos de seguimiento electrónico debe personalizarse a nivel de buque. Un equipo de seguimiento electrónico que se instalará a bordo de un buque pesquero consistirá en un sistema de control que conecte varias cámaras, y opcionalmente varios sensores diferentes, para recoger y registrar imágenes a fin de cumplir los objetivos del programa de seguimiento electrónico. El número de cámaras y sensores se adaptará a cada buque a través de un plan de localización de buques para cumplir los objetivos generales del programa, no será demasiado prescriptivo e incluirá un número suficiente de cámaras. Aunque dependerá de la configuración de cada buque concreto, como configuración general, las cámaras deberán capturar las zonas y actividades indicadas en los cuadros 1 y 2 y en las figuras 1 a 3 de la parte 3 del presente anexo 11⁵. Cada uno de los buques elaborará un plan de localización de buques en el que se especifiquen el número de cámaras y su localización, así como sus ajustes, para recoger los campos de datos mínimos obligatorios exigidos por el ROS. El cumplimiento de algunas normas mínimas de recogida de datos exigidos por el ROS puede complementarse con el muestreo en puerto y/u otros métodos de recogida de datos descritos en el documento “Campos de datos que deben recogerse en el marco del programa regional de observadores de la CAOI”⁶. Dentro de un programa de seguimiento electrónico determinado, también puede ser necesario un cierto nivel de armonización entre los buques (colocación y configuración de las cámaras).

Inclusión de sensores / dispositivos automáticos: Dado que los registros de seguimiento electrónico requieren grandes capacidades de almacenamiento, la mayoría de los EMS no registran las actividades de los buques a tiempo completo. El registro de algunas cámaras puede activarse con la detección del uso de artes o de una actividad pesquera. Por ello, los EMS pueden incluir sensores y otros procedimientos (visión por ordenador, inteligencia artificial) para detectar cuándo tienen lugar actividades de pesca u otras actividades de interés a bordo. De este modo se garantizará la obtención adecuada de registros de seguimiento electrónico (por ejemplo, se activará la grabación de vídeo

⁵ El anexo 3 debe tomarse como una orientación general, ya que se trata de ejemplos de instalaciones de EMS existentes. La configuración del seguimiento electrónico (número de cámaras, posición y objetivos de seguimiento para cada una de ellas) debe adaptarse a cada pesquería/buque a través de un plan de localización de buques.

⁶ Las capacidades de seguimiento electrónico para recoger campos de datos mínimos exigidos por el ROS (<https://iotc.org/documents/ROS/DataStandards>) pueden variar de una flota a otra si las maniobras de manipulación de capturas y de calado/remolque difieren de una flota a otra. Por lo tanto, estos valores deben tomarse como una orientación general y someterse a revisión permanente.

cuando comience la operación de pesca) y se facilitará la revisión de los registros de seguimiento electrónico.

Inclusión del sistema de posicionamiento global (GPS): Esto es necesario para realizar un seguimiento de la posición, la ruta y la velocidad del buque y para proporcionar información sobre la fecha/hora y la ubicación de las actividades pesqueras. Los sellos de posición y fecha/hora de los buques pesqueros se incorporarán directamente a las imágenes o a los metadatos de las imágenes.

Compatibilidad: Lo ideal sería que el EMS pudiera integrarse con otras herramientas de seguimiento, control y vigilancia (por ejemplo, el sistema de localización de buques).

Sistema robusto: Los componentes de los equipos de seguimiento electrónico instalados al aire libre (como cámaras / contenedores de cámaras y sensores) deberán ser capaces de resistir condiciones duras en el mar y entornos difíciles a bordo de los buques.

Sistema seguro: Los componentes y datos de los equipos de seguimiento electrónico deben estar hechos a prueba de alteraciones y ser resistentes a estas, idealmente utilizando datos encriptados, de modo que todo intento de modificación no autorizada sea inútil.

Cámaras: Se recomienda usar cámaras digitales, de alta resolución cuando sea posible, que cubran todas las zonas de interés del buque según el buque y las operaciones de pesca. La colocación, la configuración y el registro de las cámaras deben garantizar la detección de las actividades del buque, las capturas y las capturas accesorias, y permitir una identificación exacta de las especies (al menos para todas las especies sujetas al mandato de la CAOI). El sistema deberá ser capaz de registrar las actividades en condiciones de luz natural escasa y muy brillante (contrastes bajos y altos). Las cámaras deberán ser resistentes al agua y estar en un contenedor autónomo resistente a la intemperie.

Registros de seguimiento electrónico: Los registros de seguimiento electrónico incluirán la información siguiente: Nombre del archivo de registro de seguimiento electrónico, que debe contener, como mínimo, el nombre y el identificador del buque, el identificador de la cámara, el identificador de la marea, los datos de geolocalización [fecha, hora (UTC), latitud y longitud], el estado de grabación de la cámara, el estado de funcionamiento del seguimiento electrónico (cuando esté disponible), las imágenes y los datos de los sensores, si se utilizan.

Independencia: El sistema debe ser autónomo, con la excepción de la realización de tareas de mantenimiento mínimo por parte de la tripulación (por ejemplo, la limpieza de sensores y cámaras). El sistema podrá incluir la verificación a distancia de su funcionamiento en tiempo real para recoger toda la información. Se designará a una persona que garantice el funcionamiento correcto del sistema antes de abandonar el puerto y en el mar, y existirá un protocolo a tal efecto (lista de control).

Ausencia de interferencias: Los equipos de seguimiento electrónico no generarán ni causarán interferencias de radiofrecuencia con otros equipos de comunicación, navegación, seguridad, geolocalización (por ejemplo, SLB) o pesca a bordo del buque.

Autonomía: El equipo de seguimiento electrónico tendrá su propia fuente de alimentación ininterrumpible o estará conectado a la fuente de alimentación del buque para garantizar su funcionamiento incluso en caso de interrupción del suministro eléctrico del buque. El equipo de seguimiento electrónico incluirá dispositivos separados y duplicados de respaldo, para garantizar que los datos no se pierdan si falla un dispositivo de almacenamiento.

Autonomía del almacenamiento de datos de seguimiento electrónico: El equipo de seguimiento electrónico tendrá capacidad de almacenamiento suficiente para almacenar todos los registros de seguimiento electrónico durante un determinado período de tiempo, que será, como mínimo, un

trayecto completo. La duración dependerá de las características operativas del buque, y podrá oscilar entre cuatro meses (en el caso de los cerqueros con jareta) y doce meses o más (en el caso de los palangreros).

Interoperabilidad: Idealmente, los EMS generarán registros de seguimiento electrónico que sean interoperables entre los diferentes proveedores de servicios de seguimiento electrónico y de revisiones de este y, cuando sea posible, se integrarán con otras herramientas de recogida y seguimiento de datos.

Mantenimiento: Se nombrará a una persona designada a bordo (y/o en tierra) para realizar tareas de mantenimiento del equipo (por ejemplo, limpieza de lentes) e informar al proveedor de equipos de seguimiento electrónico y a la autoridad competente (por ejemplo, la CAOI o el Estado de abanderamiento) cuando el sistema sufra una avería en puerto o en el mar, de modo que se arregle lo antes posible, y registrará cualquier fallo del equipo de seguimiento electrónico en un formulario específico.

2. NORMAS LOGÍSTICAS MÍNIMAS

Recuperación de registros de seguimiento electrónico: Los registros de seguimiento electrónico se transmitirán a través de redes móviles, wifi o satélite, o de un dispositivo de almacenamiento (es decir, SSD o HDD). En este último caso, también se aplicará un protocolo para recuperar y enviar los dispositivos de almacenamiento al centro de revisión del seguimiento electrónico designado.

Almacenamiento de registros de seguimiento electrónico: Los registros de seguimiento electrónico serán almacenados por el buque / la empresa / el proveedor de servicios de seguimiento electrónico / el proveedor de revisiones del seguimiento electrónico / el administrador del programa de seguimiento electrónico durante al menos un año o durante el período establecido en los programas de seguimiento electrónico nacionales/regionales.

Copia de seguridad de los registros de seguimiento electrónico: Si los registros de seguimiento electrónico se transmiten automáticamente por vía electrónica, se pondrán en marcha procedimientos operativos para su recepción y copia de seguridad teniendo en cuenta las disposiciones necesarias relativas a la cadena de custodia.

Cadena de custodia de los dispositivos de almacenamiento: El EMS debe garantizar la trazabilidad de todos los dispositivos de almacenamiento y todos los registros de seguimiento electrónico. Se garantizará la cadena de custodia de los dispositivos de almacenamiento del EMS.

Frecuencia: Los programas de seguimiento electrónico incluirán requisitos sobre el método y la frecuencia (por ejemplo, después de cada marea) de la transmisión de los registros de seguimiento electrónico a los centros de revisión del seguimiento electrónico, que serán coherentes con las normas mínimas establecidas por el Estado miembro, la UE o la CAOI.

3. NORMAS MÍNIMAS PARA LA REVISIÓN DE DATOS DE SEGUIMIENTO ELECTRÓNICO

Software de revisión del seguimiento electrónico: Los EMS incluirán *software* para facilitar la revisión de los registros de seguimiento electrónico y producir datos de seguimiento electrónico que puedan compilarse y notificarse en un formato común de salida de la CAOI a efectos de su intercambio o de su presentación a la CAOI. Idealmente, el *software* de revisión de seguimiento

electrónico podrá utilizarse para revisar los registros de seguimiento electrónico recogidos de diferentes proveedores de equipos de seguimiento electrónico.

Revisión del seguimiento electrónico y notificación de los datos de seguimiento electrónico: La revisión de los registros de seguimiento electrónico y la notificación de los datos de seguimiento electrónico serán realizadas por instituciones, organizaciones y empresas independientes con conocimientos y experiencia demostrados (por ejemplo, experiencia laboral con observadores a bordo). Estas tareas podrán centralizarse en un “centro de revisión del seguimiento electrónico regional” al ejecutar un programa regional, o podrán ser realizadas por organizaciones nacionales o independientes.

Registros de seguimiento electrónico y comprobaciones de la calidad de los datos de seguimiento electrónico: El proceso de revisión de los registros de seguimiento electrónico incluirá controles de calidad a través de comprobaciones de la calidad de los registros de seguimiento electrónico, controles de la entrada de datos de seguimiento electrónico, una posible identificación automática de errores en los datos de seguimiento electrónico (por ejemplo, posiciones de lance incorrectas en tierra, etc.) y comunicaciones de los observadores del seguimiento electrónico. Los datos de seguimiento electrónico producidos se comprobarán antes de notificarlos a la Secretaría de la CAOI.

Datos de seguimiento electrónico: El SME permitirá recoger y notificar, como mínimo, los campos de datos mínimos normalizados del ROS. Los datos de seguimiento electrónico se presentarán a la Secretaría de la CAOI utilizando formularios normalizados de la CAOI con arreglo al plazo especificado en la Resolución 22/04, o cualquier resolución que la sustituya. Los requisitos de confidencialidad de los datos descritos en la Resolución 12/02, sobre normas y procedimientos relativos a la confidencialidad de los datos, o cualquier resolución que la sustituya, se aplicarán a todos los datos de seguimiento electrónico presentados a la Secretaría de la CAOI.

Formación de observadores del seguimiento electrónico: Los observadores de seguimiento electrónico deberán tener cualificaciones específicas relacionadas con la revisión de los registros de seguimiento electrónico, que se integrarán en las normas de los programas regionales o nacionales de seguimiento electrónico. El observador del seguimiento electrónico participará en cursos de formación especializados que se actualizarán tras la modificación del protocolo de revisión del seguimiento electrónico para garantizar unas normas de alta calidad de los datos de seguimiento electrónico.

Cualificaciones del observador del seguimiento electrónico: Los observadores del seguimiento electrónico deberán ser capaces de revisar los registros de seguimiento electrónico y producir datos de seguimiento electrónico con arreglo a los requisitos de la CAOI. Los observadores del seguimiento electrónico deberán estar familiarizados con las actividades pesqueras y ser capaces de identificar: i) especies de la CAOI y especies de interés especial, ii) métodos de pesca de la CAOI, y iii) métodos de mitigación de la CAOI.

Compatibilidad con el flujo de datos y las bases de datos normalizados en curso: Los datos de seguimiento electrónico tendrán un formato de salida compatible (entre otras cosas, se utilizarán listas de códigos normalizadas y bien establecidas) para intercambiar la información recogida con el formato y las normas actuales de notificación de datos de la CAOI, y serán coherentes con las normas de la CAOI en materia de datos. Los datos de seguimiento electrónico se presentarán a la Secretaría de la CAOI en un formato electrónico aprobado de notificación de datos, utilizando códigos y unidades normalizados de la CAOI.

Almacenamiento y conservación de datos: Se desarrollarán y acordarán disposiciones legales sobre protección, almacenamiento y conservación de datos por parte de la CAOI si se trata de un REMP o de un programa nacional de seguimiento electrónico.

Propiedad de los registros de seguimiento electrónico: Los registros de seguimiento electrónico son propiedad del armador o del Estado de abanderamiento, pero estos proporcionarán a la CAOI los resultados de los datos de seguimiento electrónico con objeto de que se incorporen a la base de datos de la CAOI para su uso, análisis y eliminación, tal como exige la Resolución de observadores de la CAOI sobre el programa regional de observadores.

Propiedad del *hardware/software*: Independientemente del alcance del programa de seguimiento electrónico, se recomienda que la propiedad (y el mantenimiento) de la licencia del *hardware* y *software* sea del armador o del Estado de abanderamiento.

PARTE 3: PLANES DE LOCALIZACIÓN DE BUQUES (VMP)

Cada buque elaborará un plan de localización de buques a fin de describir el número de cámaras colocadas para recoger los campos de datos mínimos, la posición y la configuración exigidos por el ROS, así como las zonas clave que deben ser objeto de seguimiento en relación con las actividades pesqueras, la manipulación de las capturas, la identificación de especies, el destino y el almacenamiento de los individuos. La elaboración del VMP se basará en la colaboración entre el proveedor de servicios de seguimiento electrónico, el armador y las autoridades pesqueras.

Los VMP serán firmados por el armador y finalmente aprobados por la autoridad competente del Estado miembro de abanderamiento, tras lo cual se presentarán al WGEMS/WPDCS para garantizar que cumplen el REMP de la CAOI y las normas de la CAOI en materia del EMS y los datos.

El VMP incluirá información sobre los siguientes elementos:

- Información de contacto: información de contacto del armador, del operador del buque y del proveedor de servicios de seguimiento electrónico durante la vigencia del contrato.
- Información general sobre el buque: información básica sobre el buque y sus actividades y operaciones de pesca (por ejemplo, nombre del buque, número de registro, especie objetivo, caladeros, artes de pesca, eslora total, etc.).
- Diseño del buque: equipamiento del buque con información detallada, plano de la disposición del buque y de las diferentes zonas (cubiertas, zona de procesamiento, almacenamiento, etc.).
- Configuración del equipo de seguimiento electrónico: descripción de los ajustes del equipo de seguimiento electrónico, como el tiempo de funcionamiento, el número de cámaras y las zonas cubiertas, el registro del tiempo de cada una de las cámaras, el número y la posición de los sensores (de haberlos), el *software* utilizado, la disposición de la caja de control, los procedimientos para comprobar el correcto funcionamiento del equipo de seguimiento electrónico instalado a bordo, etc.
- Se insertará en el VMP una instantánea de cada cámara.
- Un registro en cada buque de las características del equipo de seguimiento electrónico del buque y de cómo este equipo está optimizado para cumplir las normas sobre el EMS y los datos.

En los cerqueros con jareta, las zonas mínimas que se recomiendan que cubran las cámaras:

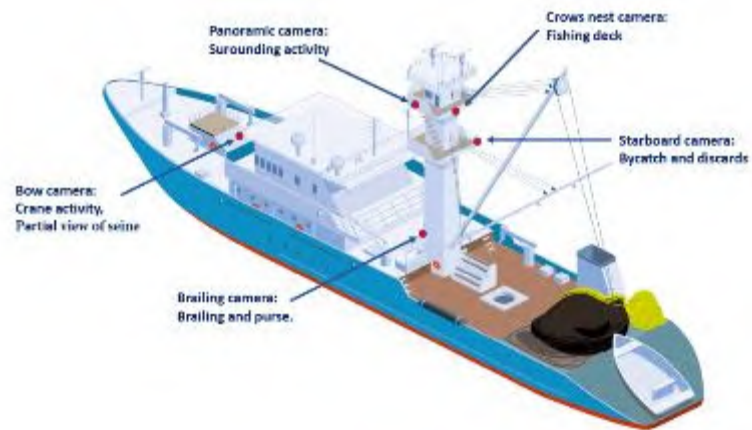
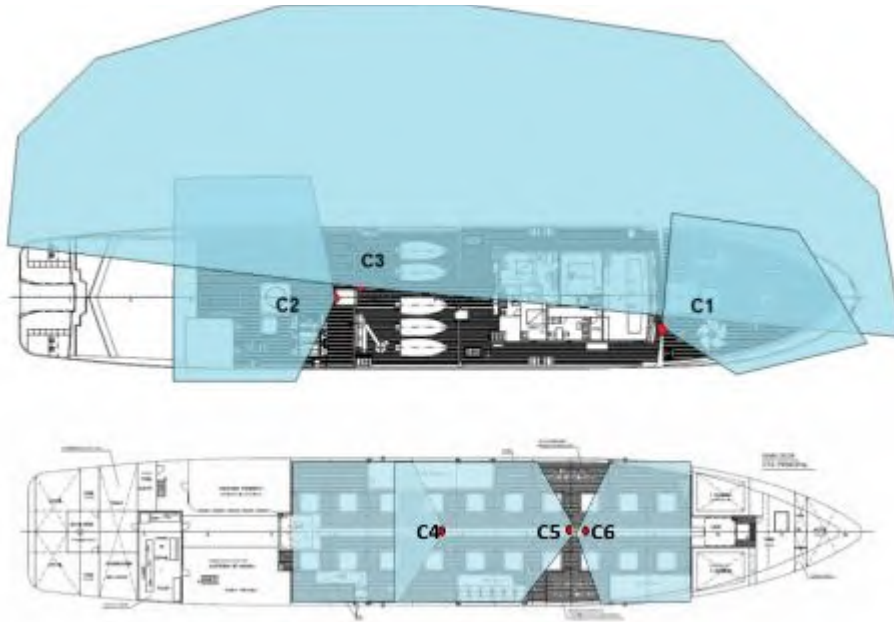
- la cubierta de trabajo (tanto a babor como a estribor);
- el saco de red y el salabardo;
- la cubierta de proa o el área en medio de la embarcación (por ejemplo, actividad de DCP);
- y la cubierta de bodegas y la cinta transportadora (Murua *et al.*, 2022; Restrepo *et al.*, 2018): en el caso de la cinta transportadora, en más de un lugar (por ejemplo, al principio y al final de esta, como mínimo). Si existe una cinta transportadora de descarte, esta también deberá cubrirse.
- Las cámaras cubrirán las siguientes acciones: lance, salabardeo, remolque de redes, actividades de DCP, captura total, clasificación de las capturas en las bodegas (proceso de puesta de las capturas en la cámara o las bodegas), manipulación y liberación de capturas accesorias y descartes de atún (figura 1 y cuadro 1).
- En los cerqueros con jareta de gran tamaño, se necesitan al menos seis cámaras para cubrir las operaciones de pesca y manipulación del pescado; sin embargo, en los cerqueros con jareta más pequeños (por ejemplo, con una capacidad de 300-400 toneladas), menos cámaras (por ejemplo, cuatro) podrían cubrir la actividad para recoger los datos necesarios.

La configuración preferida de los equipos de seguimiento electrónico será la que permita un mayor número de imágenes (fotogramas) de mayor calidad/resolución. En general, se prefiere el vídeo digital, pero las imágenes fijas también pueden ser una opción viable para registrar información durante las distintas fases de la actividad del buque. Sin embargo, teniendo en cuenta que la capacidad de almacenamiento es limitada, una configuración óptima constará de vídeos en determinadas zonas, cámaras o momentos, y de fotografías en otros. En el caso de las fotografías, el requisito mínimo será que la cámara tome una imagen con un ángulo de visión que cubra completamente las zonas de gestión de los peces al menos cada dos segundos cuando se produzca una acción pesquera (Restrepo *et al.*, 2018). La calidad de la imagen también será suficiente para permitir la recogida precisa de todos los campos de datos necesarios, como la identificación de la especie, los materiales y el diseño de los DCP o el cebo utilizado y, por tanto, alcanzar los objetivos de seguimiento.

Cualquier cambio físico en un buque que afecte al EMS se notificará a las autoridades competentes del Estado miembro de abanderamiento. El VMP será actualizado y aprobado de nuevo por la autoridad competente lo antes posible.

Cualquier cambio en el equipo de seguimiento electrónico (como la instalación de una nueva generación de cámaras) se notificará a las autoridades competentes del Estado miembro de abanderamiento. El VMP será actualizado y aprobado de nuevo por la autoridad competente lo antes posible.

A



B



Leyenda:

- Cámara panorámica: actividad circundante
- Cámara de la cofa: cubierta de pesca
- Cámara de la proa: actividad de la grúa, vista parcial de la red de cerco
- Cámara de estribor: capturas accesorias y descartes
- Cámara del salabardeo: salabardeo y jareta
- Método de liberación de las capturas accesorias
- Identificación de los descartes
- Capturas y destinos
- Verificación de buenas prácticas
- Muestreo de las capturas

- *Medición de grandes especies*
- *Descripción de las capturas y liberación de las capturas accesorias del salabardo*
- *Liberación de especies en red*
- *Una vista cercana de la jareta permite identificar la condición de las especies no desembarcadas en el momento de la liberación y/o los descartes*

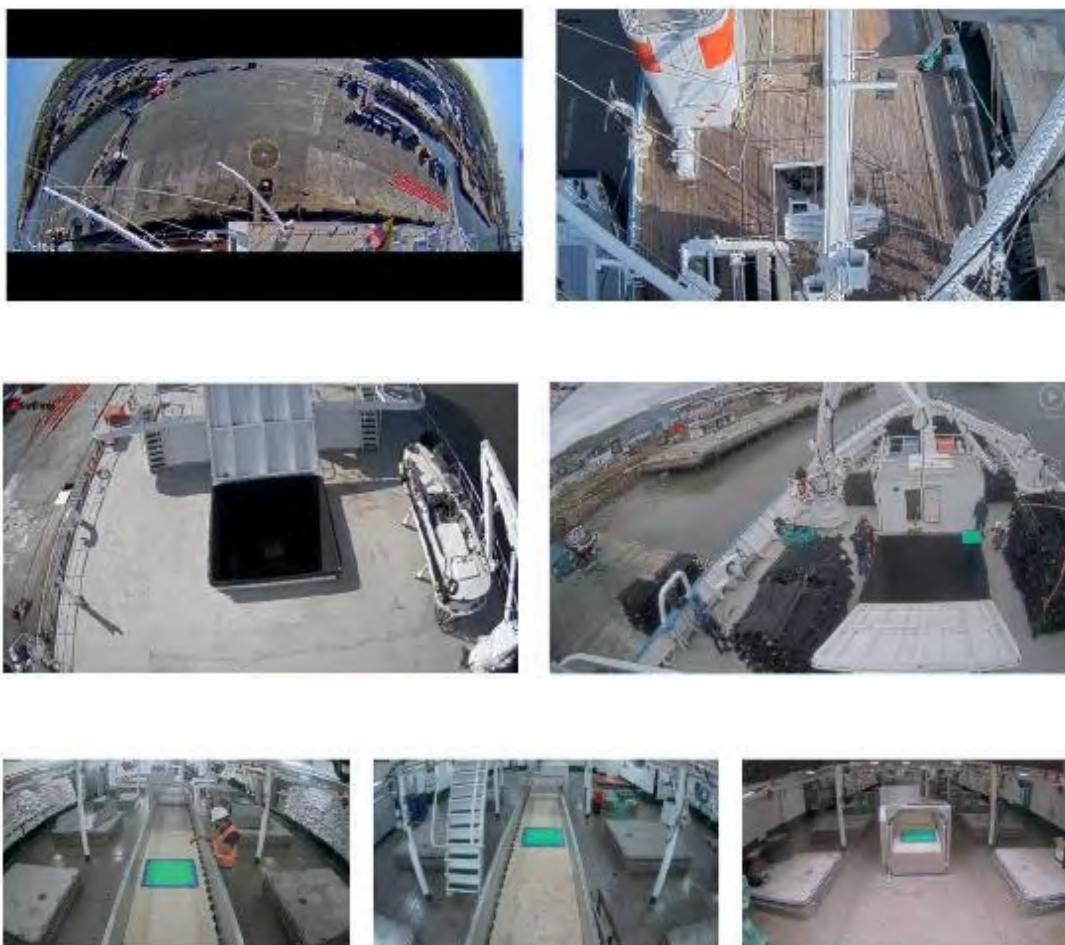


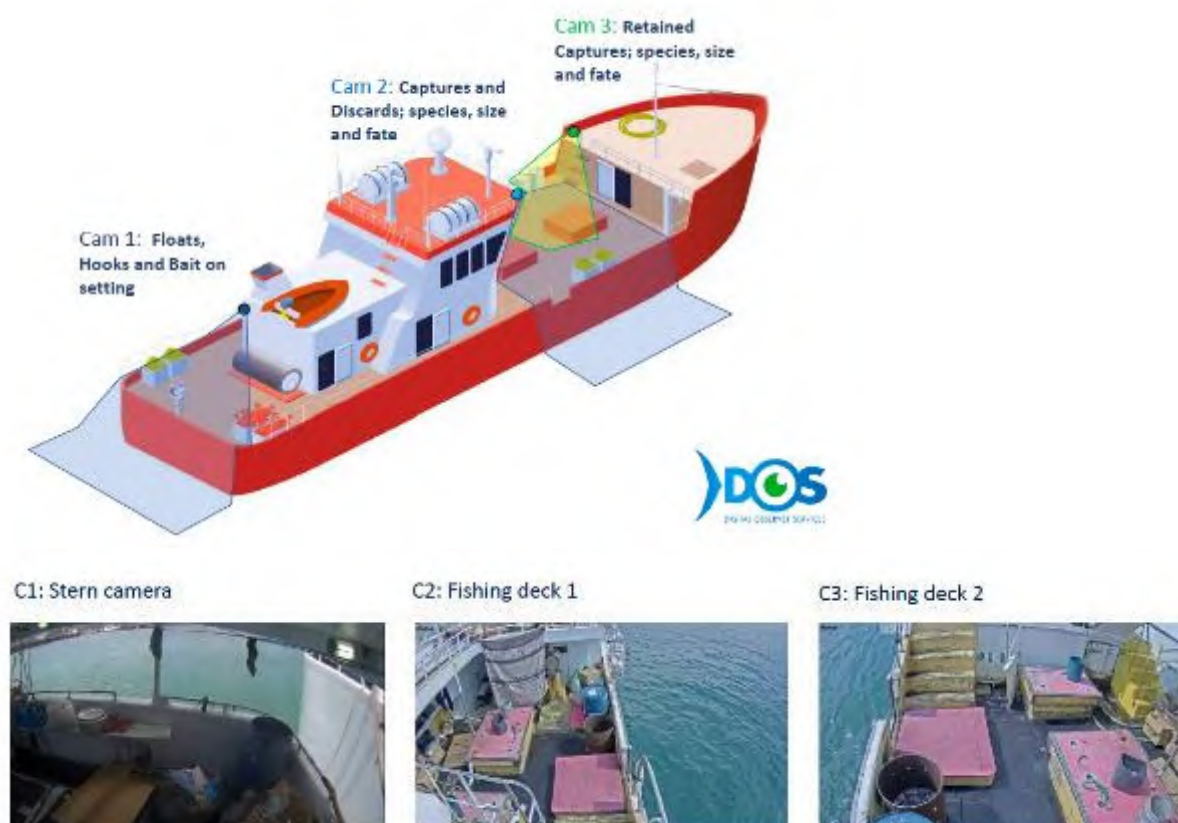
Figura 1. (A) Ejemplo de EMS de seis cámaras instalado en un cerquero con jareta que cubre las principales zonas de las operaciones de pesca y manipulación de la pesca, Murua *et al.*, 2020b); (B) Sistema de seguimiento electrónico de siete cámaras (cuatro en el piso superior y tres en la cubierta de bodegas) instalado en un cerquero con jareta que cubre las principales zonas de las operaciones de pesca y manipulación de la pesca, incluida una cámara más en la cinta transportadora: (B1) Cámara de visión panorámica de 360° (por ejemplo, vista del lado de babor), (B2) Cámara con visión de la cofa en la popa, (B3) Cámara con visión de la grúa en la cubierta de trabajo, (B4) Cámara con visión de la cubierta de proa, (B5) Cámara con visión de la cinta transbordadora en la popa, (B6) Cámara intermedia de la cinta transbordadora, y (B7) Cámara con visión de la cinta transbordadora en la proa (fuente: servicios de observadores digitales).

Cuadro 1. Zonas y acciones mínimos que deben ser objeto de seguimiento.

Zona cubierta	Acción cubierta	Fin	Requisitos mínimos de datos que deben ser objeto de seguimiento
Cubierta de trabajo (lado de babor)	Salabardeo	Total de capturas por lance Composición de las especies	Número de salabardos y llenado por salabardo Peso, talla y especie de los atunes retenidos
	Descartes de atún	Total de descartes de atún por lance	Peso, talla y especie de los atunes descartados
	Manipulación de las capturas accesorias	Estimación de las capturas accesorias	Número de personas Modo de manipulación Identificación de especies
Cubierta de trabajo (lado de a estribor)	Manipulación de las capturas accesorias	Estimación de las capturas accesorias	Modo de manipulación
	Liberación de las capturas accesorias	Total de capturas accesorias por lance	Número de ejemplares e identificación de las especies
Zona de la pesca con cerco con jareta en el agua	Salabardeo	Capturas totales por lance	Número de salabardos y llenado por salabardo
	Manipulación de las capturas accesorias y liberación segura de animales individuales (tiburones ballena, mantarrayas, etc.)	Total de capturas accesorias por lance Aplicación de las mejores prácticas de manipulación y liberación segura	Modo de manipulación
	Liberación de capturas accesorias de grandes especies (tiburones ballena, mantarrayas, etc.)	Total de capturas accesorias por lance Aplicación de las mejores prácticas de manipulación y liberación segura	Número de ejemplares e identificación de las especies
Cubierta de proa o área en medio de la embarcación	Actividades de DCP (despliegue, sustitución, reparación...)	Número total de despliegues de DCP, diseño de DCP y actividades de DCP por marea	Número, materiales (naturales o artificiales) y características de los DCP (enmallantes o no enmallantes)
Cubierta de bodegas y cinta transportadora	Clasificación de las capturas en las bodegas	Composición de especies	Peso, talla y especie de los atunes retenidos
	Manipulación de las capturas accesorias	Mejores prácticas	Modo de manipulación
	Estimación de descartes, liberaciones o retención de las capturas accesorias	Total de capturas accesorias por lance Composición de especies Aplicación de las mejores prácticas de manipulación y liberación segura	Número, tamaño o peso de los individuos, identificación de las especies y destino

En los palangreros, las zonas y actividades mínimas que se recomienda que cubran las cámaras (cuadro 2, figura 2):

- la zona de calado del palangre (generalmente cámara en la popa del buque);
- la zona de arrastre del palangre;
- la cubierta de trabajo en la que se manipulan las capturas;
- y la zona de agua circundante para las especies descartadas que no se suben a bordo.
- Las cámaras cubrirán las siguientes acciones: el calado del palangre, información sobre el tipo de cebo, si se utilizan técnicas de mitigación (por ejemplo, líneas espantapájaros para las aves marinas), el arrastre del palangre, todas las especies capturadas con el anzuelo (tanto retenidas como descartadas), el destino de las capturas y el tamaño de los especímenes.
- En la mayoría de los palangreros atuneros, se necesitan al menos tres cámaras para cubrir las actividades pesqueras y las operaciones de manipulación del pescado: una para capturar imágenes al calar el palangre, otra para registrar el arrastre y el embarque de las capturas, y otra montada sobre la cubierta de transformación para registrar las especies, el tamaño de los especímenes y el destino. Se recomienda asimismo una cámara adicional para cubrir la zona de agua circundante para las especies descartadas que no se suben a bordo.



Leyenda:

- *Cam 3: Capturas conservadas, especies, tallas y destino*
- *Cam 2: Capturas y descartes; especies, tamaño y destino*
- *Cam 1: Flotadores, anzuelos y colocación del cebo*
- *C1: Cámara de popa*
- *C2: Cubierta de pesca 1*
- *C3: Cubierta de pesca 2*

Figura 2. Ejemplo de un equipo de seguimiento electrónico de tres cámaras instalado en un palangrero que cubre las principales zonas de las operaciones de pesca y manipulación de los peces. Vista de las

tres cámaras: (panel izquierdo) cámara de popa: calado del palangre, proporciona información sobre anzuelos, flotadores, técnicas de mitigación y cebo; (panel intermedio) cubierta de pesca 1: información sobre el arrastre, capturas y descartes, identificación de las especies, tamaño y destino, y (panel derecho) cubierta de pesca 2: destino de las especies, talla, identificación de las especies (fuente: servicios de observadores digitales).

Cuadro 2. Configuración general y zonas/actividades cubiertas por el EMS a bordo de los palangreros de atún tropical

Zona cubierta	Acción cubierta	Requisitos mínimos de datos que deben ser objeto de seguimiento
Cámara en la popa del buque	Inicio y fin de las operaciones de lance	Posición, fecha y hora
		Número total de anzuelos lanzados y entre flotadores
		Número total de flotadores lanzados
		Tipo de cebo
		Especie de cebo
		Relación de cebos (%)
		Medidas de mitigación / contaminación marina
Cubierta de trabajo	Capturas a bordo	Talla y peso ⁷ por especie capturada / individuo
		Condición
		Destino
		Depredador observado
	Capturas accesorias descartadas, liberadas o conservadas	Total de capturas accesorias por lance y composición de las especies
Zona de transformación	Capturas	Capturas totales por lance
		Talla y peso ¹ por especie/individuo que se haya capturado
		Sexo
		Destino
Zona de agua circundante	Inicio y fin de las operaciones de remolque	Posición, hora y fecha
	Estimación de descartes, liberaciones o retención de las capturas accesorias	Total de capturas accesorias por lance y composición de las especies
		Estado de las especies y destino

En los buques para pesca con caña, las zonas mínimas que se recomienda que cubran las cámaras son la zona de actividad de pesca con cebo, la zona del caladero y de la actividad pesquera con caña (cámara en la popa del buque) y la cubierta de trabajo en la que se manipulan las capturas. En los buques para pesca con caña típicos del océano Índico, se necesitarán al menos dos o tres cámaras para cubrir las principales zonas de actividad pesquera, las operaciones de manipulación del pescado y la pesca con cebo.».

⁷ Estimación a través de relaciones talla-peso.