



Brussel, 13 mei 2025
(OR. en)

8775/25
ADD 1

Interinstitutioneel dossier:
2025/0106(COD)

PECHE 119
CODEC 577

BEGELEIDENDE NOTA

van:	de secretaris-generaal van de Europese Commissie, ondertekend door mevrouw Martine DEPREZ, directeur
ingekomen:	12 mei 2025
aan:	mevrouw Thérèse BLANCHET, secretaris-generaal van de Raad van de Europese Unie
nr. Comdoc.:	COM(2025) 195 final annex
Betreft:	BIJLAGE bij Voorstel voor een VERORDENING VAN HET EUROPEES PARLEMENT EN DE RAAD tot wijziging van Verordening (EU) 2017/2107 tot vaststelling van in het verdragsgebied van de Internationale Commissie voor de instandhouding van Atlantische tonijnen (ICCAT) geldende beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen, Verordening (EU) 2018/975 tot vaststelling van de beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen die gelden in het verdragsgebied van de regionale organisatie voor het visserijbeheer in het zuidelijke deel van de Stille Oceaan (SPRFMO), Verordening (EU) 2019/833 tot vaststelling van instandhoudings- en handhavingsmaatregelen die van toepassing zijn in het gereguleerde gebied van de Visserijorganisatie voor het noordwestelijk deel van de Atlantische Oceaan, Verordening (EU) 2021/56 tot vaststelling van de beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen die gelden in het verdragsgebied van de Inter-Amerikaanse Commissie voor tropische tonijn, Verordening (EU) 2022/2056 tot vaststelling van de instandhoudings- en beheersmaatregelen die gelden in het verdragsgebied van de Commissie voor de visserij in het westelijke en centrale deel van de Stille Oceaan, Verordening (EU) 2022/2343 tot vaststelling van beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen die gelden in het bevoegdheidsgebied van de Commissie voor de tonijnvisserij in de Indische Oceaan (IOTC), en Verordening (EU) 2023/2053 tot vaststelling van een meerjarig beheersplan voor blauwvintonijn in het oostelijke deel van de Atlantische Oceaan en in de Middellandse Zee

De delegaties vinden hierbij document COM(2025) 195 final annex.

Bijlage: COM(2025) 195 final annex

Brussel, 12.5.2025
COM(2025) 195 final

ANNEX

BIJLAGE

bij

Voorstel voor een

VERORDENING VAN HET EUROPEES PARLEMENT EN DE RAAD

tot wijziging van Verordening (EU) 2017/2107 tot vaststelling van in het verdragsgebied van de Internationale Commissie voor de instandhouding van Atlantische tonijnen (ICCAT) geldende beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen, Verordening (EU) 2018/975 tot vaststelling van de beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen die gelden in het verdragsgebied van de regionale organisatie voor het visserijbeheer in het zuidelijke deel van de Stille Oceaan (SPRFMO), Verordening (EU) 2019/833 tot vaststelling van instandhoudings- en handhavingsmaatregelen die van toepassing zijn in het gereguleerde gebied van de Visserijorganisatie voor het noordwestelijk deel van de Atlantische Oceaan, Verordening (EU) 2021/56 tot vaststelling van de beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen die gelden in het verdragsgebied van de Inter-Amerikaanse Commissie voor tropische tonijn, Verordening (EU) 2022/2056 tot vaststelling van de instandhoudings- en beheersmaatregelen die gelden in het verdragsgebied van de Commissie voor de visserij in het westelijke en centrale deel van de Stille Oceaan, Verordening (EU) 2022/2343 tot vaststelling van beheers-, instandhoudings- en controlemaatregelen die gelden in het bevoegdheidsgebied van de Commissie voor de tonijnvisserij in de Indische Oceaan (IOTC), en Verordening (EU) 2023/2053 tot vaststelling van een meerjarig beheersplan voor blauwvintonijn in het oostelijke deel van de Atlantische Oceaan en in de Middellandse Zee

BIJLAGE

De volgende bijlagen bij Verordening (EU) 2018/975 worden gewijzigd:

- 1) Bijlage IV wordt vervangen door:

“BIJLAGE IV

Richtsnoeren voor de opstelling en indiening van kennisgevingen van contact met potentiële kwetsbare mariene ecosystemen (KME's)

1. Algemene informatie:

- a) contactgegevens;
- b) vlag;
- c) naam van het vaartuig;
- d) de datums van de visserijinspanning en kennisgeving;
- e) de begintijd van de trek (UTC);
- f) de eindtijd van de trek (UTC);
- g) gebruikt vistuig.

2. Informatie over de locatie:

- a) bodemtrawl of pelagische trawl;
- b) start- en eindpositie van de trawl (geen dichtstbijzijnde 0,01 decimale graad).

3. Informatie over KME:

- a) samenvattende informatie:
 - i) aantal aangetroffen KME-indicator taxa,
 - ii) totaal gewicht van de aangetroffen KME-indicator taxa;
- b) gedetailleerde informatie:
 - i) gewicht van elke KME-indicator taxa in trek (met inbegrip van die onder de drempelwaarde).”.

- 2) Bijlage X wordt als volgt gewijzigd:

- 1. In sectie A.1, wordt punt g) vervangen door:

“g) Unieke vaartuigidentificator (UVI)/Lloyd's-nummer/IMO-nummer”.
- 2. In sectie B.2 worden de punten c) en d) vervangen door:

“c) Startpositie trek (breedte-/lengtegraad, tot op 1/100e graad nauwkeurig voor bodemvisserij en 1/10e graad voor pelagische trawls — decimale waarde)

d) Eindpositie trek (breedte-/lengtegraad, tot op 1/100e graad nauwkeurig voor bodemvisserij en 1/10e graad voor pelagische trawls — decimaal)”.
- 3. In sectie B.2 worden de punten n), o), p) en q) vervangen door:

“n) Indien er zeezoogdieren, zeevogels, reptielen of andere probleemsoorten zijn gevangen, registreer dit dan overeenkomstig de voorschriften van sectie G.

o) Indien er bentisch materiaal is gevangen, met inbegrip van KME-indicator taxa¹, registreer dit dan overeenkomstig de voorschriften van sectie H.

p) Geraamde vangsten van alle teruggegooide soorten (FAO-soortencode), uitgesplitst per soort, in levend gewicht (tot op de kilogram), met inbegrip van alle bentische taxa.

q) Registreer de toegepaste bijvangstbeperkende maatregelen, zoals hieronder weergegeven:

i) Torilijnen — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie L

ii) Vogelschermen — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie N

iii) Beheersplan afvallozing — zo ja, registreer dit dan als volgt:

i) geen lozing tijdens het uitzetten en inhalen

ii) enkel lozing van vloeibare afvalstoffen

iii) afvalgroepering ≥ 2 uur/ander/geen

iv) overig — zo ja, vermeld nadere gegevens.”.

4. In sectie C.2 wordt punt d) vervangen door:

“d) Startpositie van de uitzet (breedte-/lengtegraad, tot op 1/100e graad nauwkeurig)”.

5. In sectie C.2 worden de punten j), k), l) en m) vervangen door:

“j) Indien er zeezoogdieren, zeevogels, reptielen of andere probleemsoorten zijn gevangen, registreer dit dan overeenkomstig de voorschriften van sectie G.

k) Indien er bentisch materiaal is gevangen, met inbegrip van KME-indicator taxa², registreer dit dan overeenkomstig de voorschriften van sectie H.

l) Geraamde vangsten van alle teruggegooide soorten (FAO-soortencode), uitgesplitst per soort, in levend gewicht (tot op de naastgelegen kilogram), met inbegrip van alle bentische taxa.

m) Registreer alle toegepaste bijvangstbeperkende maatregelen, waarbij gebruik wordt gemaakt van de hieronder beschreven soorten en verstrek zo nodig meer details:

i) Torilijnen — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie L

ii) Vogelschermen — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie N

iii) Beheersplan afvallozing — zo ja, registreer dit dan als volgt:

i) geen lozing tijdens het uitzetten en inhalen

ii) enkel lozing van vloeibare afvalstoffen

iii) afvalgroepering ≥ 2 uur/ander/geen

¹ De KME-indicator taxa worden gedefinieerd in bijlage XVII.

² De KME-indicator taxa worden gedefinieerd in bijlage XVII.

- iv) uitzetten bij nacht (wanneer het uitzetten wordt beperkt tot de tijd tussen de nautische schemering 's avonds en de nautische schemering 's ochtends)
 - v) overig — zo ja, vermeld nadere gegevens”.
6. In sectie D.2, worden de punten c) en d) vervangen door:
- “c) Startpositie uitzet (breedte-/lengtegraad, tot op 1/100e graad nauwkeurig — decimaal formaat)
 - d) Eindpositie uitzet (breedte-/lengtegraad, tot op 1/100e graad nauwkeurig — decimaal formaat)”.
7. In sectie D.2 worden de punten k), l), m) en n) vervangen door:
- “k) Indien er zeezoogdieren, zeevogels, reptielen of andere probleemsoorten zijn gevangen, registreer dit dan overeenkomstig de voorschriften van sectie G.
 - l) Indien er bentisch materiaal is gevangen, met inbegrip van KME-indicator taxa, registreer dit dan overeenkomstig de voorschriften van sectie H.
 - m) Geraamde vangsten van alle teruggegooiden soorten (FAO-soortencode), uitgesplitst per soort, in levend gewicht (tot op de naastgelegen kilogram), met inbegrip van alle bentische taxa.
 - n) Registreer alle toegepaste bijvangstbeperkende maatregelen en het aatype, waarbij gebruik wordt gemaakt van de hieronder beschreven soorten en verstrek zo nodig meer details:
 - i) Torilijnen — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie M
 - ii) Vogelschermen — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie O
 - iii) Beheersplan afvallozing — zo ja, registreer dit dan als volgt:
 - i) geen lozing tijdens het uitzetten en inhalen
 - ii) enkel lozing van vloeibare afvalstoffen
 - iii) afvalgroepering ≥ 2 uur/ander/geen
 - iv) uitzetten bij nacht (wanneer het uitzetten wordt beperkt tot de tijd tussen de nautische schemering 's avonds en de nautische schemering 's ochtends)
 - v) lijnverzwaring — zo ja, registreer de gegevens zoals beschreven in sectie M
 - vi) aatype — vis/inktvis/gemengd levend/dood/gemengd bevroren/ontdood/gemengd synthetisch
 - vii) overig — zo ja, vermeld nadere gegevens”.
8. In sectie D.2 worden de punten p), q) en r) geschrapt.
9. Sectie E wordt vervangen door:
- “E. Te verzamelen lengtesamenstellingsgegevens

Er moeten representatieve en aselect geselecteerde lengtesamenstellingsgegevens worden verzameld voor de doelsoort en, als de tijd het toelaat, ook voor belangrijke bijvangstsoorten. De lengtegegevens worden verzameld en geregistreerd op het meest nauwkeurigste niveau dat passend is voor de soort (cm of mm en per naastgelegen eenheid), en ook het gebruikte type meting (totale lengte, vorklengte, of standaardlengte) wordt geregistreerd. Indien mogelijk

wordt voor elke soort het totale gewicht van de lengtesamenstellingsmonsters geregistreerd of geschat en wordt de schattingsmethode geregistreerd; waarnemers kunnen worden verplicht het geslacht van de gemeten vis te bepalen om naar geslacht uitgesplitste lengtesamenstellingsgegevens te genereren.

1. Protocol voor commerciële bemonstering

- (a) Andere vissoorten dan roggen en haaien:
 - i) de lengte van de vis moet worden gemeten, in overeenstemming met sectie P, tot op de naastgelegen cm voor vis met een maximumlengte van meer dan 40 cm;
 - ii) de lengte van de vis moet worden gemeten, in overeenstemming met sectie P, tot op de naastgelegen mm voor vis die een maximumlengte van minder dan 40 cm bereikt;
- (b) Pijlinktvissen:
De lengte van de mantel wordt gemeten tot op de naastgelegen cm;
- (c) Roggen:
De maximumspanwijdte moet worden gemeten;
- (d) Haaien:
Voor elke soort moet een passende lengtemeting worden gekozen (zie sectie P). Standaard moet de totale lengte worden gemeten;
- (e) Zeezoogdieren en reptielen (zo mogelijk):
De totale lengte wordt zoveel mogelijk gemeten.

2. Protocol voor wetenschappelijke bemonstering

Voor de wetenschappelijke bemonstering van soorten moeten mogelijk nauwkeuriger lengtemetingen worden gedaan dan gespecificeerd in punt 1.

De meetnormen voor ongewervelde dieren (d.w.z. krabben/kreeften) worden zo nodig ontwikkeld in overeenstemming met de ontwikkeling van de bijbehorende experimentele visserij.”.

10. Sectie F.1 wordt vervangen door:

“1. De volgende biologische gegevens worden verzameld voor representatieve monsters van de belangrijkste doelsoort, en als de tijd het toelaat, voor andere belangrijke bijvangstsoorten die deel uitmaken van de vangst:

- (a) Soort;
- (b) Lengte (mm or cm). De nauwkeurigheid en het type van de meting moeten per soort worden bepaald op een wijze die consistent is met die welke in sectie E is beschreven;
- (c) Gebruikte lengtemeting (d.w.z. totale lengte, vorklengte enz.);
- (d) Geslacht (mannelijk, vrouwelijk, onrijp, niet bepaald);
- (e) Rijpheidsstadium (voor haaien, rapporteer of ze zwanger zijn en hoeveel (eventuele) eieren/pups zijn gevonden).”.

11. In sectie G.1 wordt punt e) vervangen door:

“e) Indien dood, verzamel voldoende informatie of monsters³ voor identificatie aan land overeenkomstig de vooraf vastgestelde bemonsteringsprotocollen. Indien dit niet mogelijk is, kunnen waarnemers worden verzocht submonsters van identificerende delen te verzamelen, zoals gespecificeerd in de protocollen voor biologische bemonstering.”.

12. Sectie G.2 wordt vervangen door:

“2. Registreer het geslacht van elk exemplaar voor de taxa waarvoor dit doenbaar is op basis van externe waarneming, bv. vinpotigen, kleine walvisachtigen of *Elasmobranchii*-probleemsoorten.”.

13. Sectie G.3 wordt vervangen door:

“3. Registreer de lengte van elk exemplaar (cm), met vermelding van het gebruikte type lengtemeting. De nauwkeurigheid en het type van de meting moeten per soort worden bepaald.”.

14. In sectie G wordt het volgende punt 4 toegevoegd:

“4. Registreer waar mogelijk de levensfase van elk exemplaar (d.w.z. jong/volwassen exemplaar).”.

15. Sectie H wordt vervangen door:

“H. Opsporing van visserij in samenhang met KME's

(1) Voor alle bodemvisserijactiviteiten, met inbegrip van trawlvisserij, bodemlijnvisserij en korfvisserij, moeten de volgende gegevens worden verzameld voor alle gevangen bentische taxa:

- (a) soort (of vergezeld van een foto indien identificatie naar geslacht of soortniveau moeilijk is);
- (b) een schatting van de hoeveelheid (tot op 0,1 kg nauwkeurig) van elk in de lijst opgenomen bentisch taxon die tijdens de visactie is gevangen;
- (c) de methode voor de schatting van het gewicht (bv. visuele schatting, volledig gewogen, nauwkeurige telling van bakken vermenigvuldigd met het aantal bakken) (let op: deze informatie wordt niet verzameld door het SPRFMO-secretariaat, maar moet op verzoek beschikbaar zijn);
- (d) indien mogelijk, en met name voor nieuwe of zeldzame bentische soorten die niet voorkomen in gidsen voor soortidentificatie, moeten gehele monsters worden verzameld en op passende wijze worden bewaard met het oog op identificatie aan land;
- (e) indien mogelijk, moeten waarnemers monsters en afbeeldingen verzamelen overeenkomstig vooraf bepaalde specifieke onderzoeksprogramma's die worden uitgevoerd door het wetenschappelijk comité van de SPRFMO of in het kader van ander nationaal wetenschappelijk onderzoek.

(2) Voor alle bodemvisserijacties moeten de volgende gegevens worden verzameld voor alle taxa die zijn geïdentificeerd als KME-indicatoren zoals gedefinieerd in bijlage XVII:

³ Opties zijn onder meer: terugzending van karkassen voor necropsie, foto's genomen met behulp van geschikte protocollen of weefsel- of veermonsters voor genetische bepaling.

- (a) een schatting van de hoeveelheid (tot op 0,1 kg nauwkeurig) van elk in de lijst opgenomen KME-indicatoraxon die tijdens de visactie is gevangen;
 - (b) indien mogelijk, een foto van een representatief monster van alle bij de visactie gevangen KME-indicatoraxa, die door de vlaggenlidstaat via zijn waarnemersprogramma is gearchiveerd op zodanige wijze dat de foto kan worden gekoppeld aan de specifieke gewichtsregistratie voor de visactie;
 - (c) indien mogelijk, een foto van de hele hoeveelheid van alle bij de visactie gevangen KME-indicatoraxa, die door de vlaggenlidstaat via zijn waarnemersprogramma is gearchiveerd op zodanige wijze dat de foto kan worden gekoppeld aan de specifieke gewichtsregistratie voor de visactie.
- (3) Voor elke waargenomen trawl moeten de volgende gegevens worden verzameld voor alle taxa die in bijlage XVII als KME-indicatoren zijn aangemerkt, met gebruikmaking van het passende model voor contact met KME's:
- (a) een vermelding of het gewicht van een van de KME-indicatoraxa in de trawlvangst de taxaspecifieke gewichtsdrempels zoals gedefinieerd in bijlage XVIII heeft overschreden;
 - (b) een vermelding of drie of meer KME-indicatoraxa in de trawlvangst de taxaspecifieke gewichtsdrempels zoals gedefinieerd in bijlage XVIII hebben overschreden.”.

16. In sectie I wordt punt j) wordt vervangen door:

“j) Locatie van de vangst (breedte-/lengtegraad, tot op de naastgelegen 1/10e graad);”.

17. In sectie J.2 wordt punt d) vervangen door:

“d) De rapportering van vangsten en de biologische bemonsteringsprocedures moeten voor de verschillende soortengroepen als volgt worden geprioriteerd:

soort;	prioriteit (1 = hoogste);
primaire doelsoort (bijvoorbeeld Chileense horsmakreel voor pelagische visserij, Atlantische slijmkop voor demersale visserij en pijlinktvis waar dit de doelsoort is)	1
Zeevogels, zoogdieren, reptielen (schildpadden) of andere probleemsoorten	2
Alle haaien	3
Andere soorten die gewoonlijk tot de top 5 in de visserij behoren (bijvoorbeeld gevlekte makreel voor pelagische visserij, en Oreosomatidae en beryciden voor demersale visserij)	4
Alle overige soorten	5

De verdeling van de waarnemersinspanning over deze activiteiten hangt af van het type activiteit en uitzet. De omvang van de submonsters ten opzichte van de niet-waargenomen hoeveelheden (bv. het voor de soortensamenstelling onderzochte aantal haken ten opzichte

van het aantal uitgezette haken) moet expliciet worden geregistreerd overeenkomstig de vereisten van het waarnemersprogramma van de lidstaat.”.

18. In sectie O.1 wordt punt e) vervangen door:

“e) Unieke vaartuigidentificator / IMO-nummer (indien toegewezen)”.

19. In sectie O.3 wordt punt d) vervangen door:

“d) Indicatief visserijgebied (decimale breedte-/lengtegraad, tot op 1/10e graad nauwkeurig — voor zover mogelijk);”.

20. Sectie P wordt toegevoegd:

“P. Norm voor lengtemetingen

(1) De totale lengte wordt gebruikt voor de volgende vissoorten:

- (a) zaag- of zeebaarzen (Serranidae);
- (b) valse evervis (Oreosomatidae);
- (c) grenadiervissen (Macrouridae);
- (d) heken (Merlucciidae);
- (e) Hapuku-wrakbaarzen (*Polyprion* spp.);
- (f) koningsklippen (Ophidiidae);
- (g) diepzeekabeljauwen (Moridae);
- (h) *Pseudopentaceros* spp.;
- (i) roodbaarzen (*Sebastidae* spp);
- (j) schorpioenvissen (Scorpaenidae);
- (k) zaagbuikvissen (Trachichthyidae);
- (l) Antarctische ijsheken (*Dissostichus* spp.);
- (m) haaien en draakvissen die niet in de lijst zijn opgenomen (zie technisch document 474 van de FAO over het meten van haaien).

(2) De vorklengte wordt gebruikt voor de volgende vissoorten:

- (a) geelstaarten (*Seriola* spp.);
- (b) slangmakrelen (Gempylidae);
- (c) Antarctische zwarte vissen (*Hyperoglyphe antarctica*);
- (d) alfonsino's enz. (Berycidae);
- (e) kwallenvissen (Nomeidae);
- (f) kardinaalvissen enz. (Apogonidae);
- (g) Chileense horsmakreel (*Trachurus murphyi*);
- (h) Spaanse makreel (*Scomber japonicus*);
- (i) morwongs (*Nemadactylus* spp);
- (j) keizers (Lethrinidae);
- (k) zilvervissen, bramen (Bramidae);

- (l) snappers (Lutjanidae);
 - (m) slangmakrelen (Gempylidae);
 - (n) overige zwartvissen (alle).
- (3) De standaardlengte wordt gebruikt voor:
- (a) Atlantische slijmkop (*Hoplostethus atlanticus*).
- (4) De mantellengte wordt gebruikt voor:
- (a) Pijlinktvis (alle soorten inclusief *Dosidicus gigas*).”.

3. De bijlagen XIV, XV, XVI, XVII, XVIII, XIX en XX worden als volgt aan Verordening (EU) 2018/975 toegevoegd:

“Bijlage XIV
Beheersgebieden voor de bodemvisserij

Coördinaten bodemtrawlbeheersgebied

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°21,000'Z	165°13,553'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°21,000'Z	165°24,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°36,000'Z	165°24,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°36,000'Z	165°18,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°06,000'Z	165°18,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°06,000'Z	164°46,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°54,000'Z	164°46,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°54,000'Z	164°54,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°31,000'Z	165°54,000'O	
C. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°31,000'Z	165°13,550'O	
C. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°26,000'Z	165°44,000'O	
C. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°26,000'Z	166°21,915'O	
C. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°47,000'Z	165°26,000'O	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
C. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Bodemtrawl	35°47,000'Z	165°44,000'O	
C. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°00,500'Z	165°26,000'O	
C. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°00,500'Z	166°21,915'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°13,460'Z	164°40,830'O	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°13,460'Z	165°06,050'O	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°26,800'Z	164°40,830'O	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemtrawl	36°26,800'Z	165°06,050'O	S. Lord Howe
01	South Louisville	Bodemtrawl	47°40,000'Z	149°27,000'W	
01	South Louisville	Bodemtrawl	47°40,000'Z	150°00,000'W	
01	South Louisville	Bodemtrawl	48°05,000'Z	149°27,000'W	
01	South Louisville	Bodemtrawl	48°05,000'Z	150°00,000'W	
03	South Louisville	Bodemtrawl	45°59,000'Z	154°07,224'W	
03	South Louisville	Bodemtrawl	45°59,000'Z	154°28,653'W	
03	South Louisville	Bodemtrawl	46°15,000'Z	154°07,224'W	
03	South Louisville	Bodemtrawl	46°15,000'Z	154°28,653'W	
04	South Louisville	Bodemtrawl	46°01,000'Z	155°40,000'W	
04	South Louisville	Bodemtrawl	46°01,000'Z	156°10,000'W	
04	South Louisville	Bodemtrawl	46°24,000'Z	155°40,000'W	
04	South Louisville	Bodemtrawl	46°24,000'Z	156°10,000'W	
05	South Louisville	Bodemtrawl	45°26,000'Z	156°30,000'W	
05	South Louisville	Bodemtrawl	45°26,000'Z	156°55,000'W	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
05	South Louisville	Bodemtrawl	45°42,000'Z	156°30,000'W	
05	South Louisville	Bodemtrawl	45°42,000'Z	156°55,000'W	
06	South Louisville	Bodemtrawl	45°19,500'Z	157°19,000'W	
06	South Louisville	Bodemtrawl	45°19,500'Z	157°55,000'W	
06	South Louisville	Bodemtrawl	45°30,000'Z	157°19,000'W	
06	South Louisville	Bodemtrawl	45°30,000'Z	157°55,000'W	
07	South Louisville	Bodemtrawl	44°43,950'Z	158°18,000'W	
07	South Louisville	Bodemtrawl	44°43,950'Z	158°38,000'W	
07	South Louisville	Bodemtrawl	44°57,950'Z	158°18,000'W	
07	South Louisville	Bodemtrawl	44°57,950'Z	158°38,000'W	
08	South Louisville	Bodemtrawl	44°13,000'Z	159°43,000'W	
08	South Louisville	Bodemtrawl	44°13,000'Z	159°54,000'W	
08	South Louisville	Bodemtrawl	44°21,000'Z	159°43,000'W	
08	South Louisville	Bodemtrawl	44°21,000'Z	159°54,000'W	
09	South Louisville	Bodemtrawl	43°51,183'Z	160°29,235'W	
09	South Louisville	Bodemtrawl	43°51,183'Z	160°50,820'W	
09	South Louisville	Bodemtrawl	44°07,000'Z	160°29,235'W	
09	South Louisville	Bodemtrawl	44°07,000'Z	160°50,820'W	
10	South Louisville	Bodemtrawl	43°22,000'Z	161°21,770'W	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
10	South Louisville	Bodemtrawl	43°22,000'Z	161°39,000'W	
10	South Louisville	Bodemtrawl	43°31,370'Z	161°10,170'W	
10	South Louisville	Bodemtrawl	43°31,370'Z	161°21,770'W	
10	South Louisville	Bodemtrawl	43°41,440'Z	161°10,170'W	
10	South Louisville	Bodemtrawl	43°41,440'Z	161°39,000'W	
11	South Louisville	Bodemtrawl	42°40,000'Z	161°48,000'W	
11	South Louisville	Bodemtrawl	42°40,000'Z	162°07,000'W	
11	South Louisville	Bodemtrawl	42°54,500'Z	161°48,000'W	
11	South Louisville	Bodemtrawl	42°54,500'Z	162°07,000'W	
13	Central Louisville	Bodemtrawl	41°45,000'Z	163°29,500'W	
13	Central Louisville	Bodemtrawl	41°45,000'Z	163°49,000'W	
13	Central Louisville	Bodemtrawl	42°00,000'Z	163°29,500'W	
13	Central Louisville	Bodemtrawl	42°00,000'Z	163°49,000'W	
14	Central Louisville	Bodemtrawl	41°17,000'Z	164°00,000'W	
14	Central Louisville	Bodemtrawl	41°17,000'Z	164°27,000'W	
14	Central Louisville	Bodemtrawl	41°40,000'Z	164°00,000'W	
14	Central Louisville	Bodemtrawl	41°40,000'Z	164°27,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°32,897'Z	165°12,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°32,897'Z	165°30,000'W	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°42,000'Z	164°56,400'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°42,000'Z	165°12,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°48,000'Z	165°24,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°48,000'Z	165°30,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°54,000'Z	165°12,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	40°54,000'Z	165°24,000'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	41°06,000'Z	164°56,400'W	
15	Central Louisville	Bodemtrawl	41°06,000'Z	165°12,000'W	
17	North Louisville	Bodemtrawl	38°20,013'Z	167°29,000'W	
17	North Louisville	Bodemtrawl	38°20,013'Z	167°47,067'W	
17	North Louisville	Bodemtrawl	38°32,000'Z	167°29,000'W	
17	North Louisville	Bodemtrawl	38°32,000'Z	167°47,067'W	
18	North Louisville	Bodemtrawl	38°11,013'Z	168°01,785'W	
18	North Louisville	Bodemtrawl	38°11,013'Z	168°20,000'W	
18	North Louisville	Bodemtrawl	38°40,000'Z	168°01,785'W	
18	North Louisville	Bodemtrawl	38°40,000'Z	168°20,000'W	
22	North Louisville	Bodemtrawl	36°45,000'Z	169°30,000'W	
	North Louisville				
22	North Louisville	Bodemtrawl	36°45,000'Z	170°00,000'W	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
22	North Louisville	Bodemtrawl	37°08,000'Z	169°30,000'W	
22	North Louisville	Bodemtrawl	37°08,000'Z	170°00,000'W	
23	North Louisville	Bodemtrawl	36°00,000'Z	169°22,000'W	
23	North Louisville	Bodemtrawl	36°00,000'Z	169°40,000'W	
23	North Louisville	Bodemtrawl	36°10,000'Z	169°22,000'W	
23	North Louisville	Bodemtrawl	36°10,000'Z	169°40,000'W	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	34°04,035'Z	162°20,000'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	34°04,035'Z	163°00,000'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	34°40,000'Z	162°20,000'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	34°40,000'Z	163°00,000'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	32°54,650'Z	163°16,615'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	32°54,650'Z	163°26,380'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°04,400'Z	163°16,615'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°04,400'Z	163°26,380'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°16,400'Z	162°52,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°09,296'Z	162°52,540'O	Noordoostelijk langs de Australische EEZ
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°04,400'Z	162°54,941'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°04,400'Z	163°10,540'O	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°10,400'Z	163°10,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°10,400'Z	163°04,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise	Bodemtrawl	33°16,400'Z	163°04,540'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	38°00,000'Z	169°47,848'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	38°00,000'Z	169°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°48,000'Z	169°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°48,000'Z	169°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°42,000'Z	169°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°42,000'Z	167°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°48,000'Z	167°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°48,000'Z	167°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	39°06,000'Z	167°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	39°06,000'Z	167°18,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	38°52,000'Z	167°18,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	38°52,000'Z	167°06,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°48,000'Z	167°06,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°48,000'Z	167°00,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°42,000'Z	167°00,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°42,000'Z	166°40,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°01,333'Z	166°40,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°01,333'Z	169°36,706'O	Zuidoostelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°29,902'Z	170°00,000'O	Zuidelijk tot een punt op de EEZ van Nieuw-Zeeland

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemtrawl	37°41,589'Z	170°00,000'O	Zuidwestelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
S. Tasman Rise Box 1	S. Tasman Rise 1	Bodemtrawl	47°08,280'Z	147°50,200'O	Start bij de Australische EEZ
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Bodemtrawl	47°17,370'Z	147°50,200'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Bodemtrawl	47°17,370'Z	147°32,300'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Bodemtrawl	47°10,197'Z	147°32,300'O	Oostelijk langs de Australische EEZ naar het startpunt
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemtrawl	47°05,160'Z	148°24,165'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemtrawl	47°05,160'Z	148°50,670'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemtrawl	47°13,780'Z	148°24,165'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemtrawl	47°13,780'Z	148°50,670'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°21,000'Z	148°45,610'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°21,000'Z	149°03,200'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°24,015'Z	148°37,235'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°24,015'Z	148°45,610'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°24,800'Z	149°03,200'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°30,320'Z	148°44,390'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°30,320'Z	148°57,650'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°35,205'Z	148°37,235'O	

Vaknaam	FMA	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemtrawl	47°35,205'Z	148°44,390'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Lord Howe	Bodemtrawl	35°31,000'Z	164°54,000'O	
S. Lord Howe — West	S. Lord Howe	Bodemtrawl	36°13,460'Z	164°40,830'O	
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Bodemtrawl	36°13,460'Z	165°06,050'O	
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Bodemtrawl	36°26,800'Z	164°40,830'O	
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Bodemtrawl	36°26,800'Z	165°06,050'O	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Bodemtrawl	33°28,000'Z	167°42,000'O	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Bodemtrawl	33°28,000'Z	168°00,000'O	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Bodemtrawl	33°52,000'Z	167°13,000'O	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Bodemtrawl	33°52,000'Z	167°42,000'O	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Bodemtrawl	34°12,000'Z	167°13,000'O	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Bodemtrawl	34°12,000'Z	168°00,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemtrawl	39°39,000'Z	167°05,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemtrawl	39°39,000'Z	167°21,090'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemtrawl	39°55,000'Z	167°05,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemtrawl	39°55,000'Z	167°21,090'O	

a) Coördinaten pelagisch trawlbeheersgebied

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
CS. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°26,000'Z	165°44,000'O	
C. Lord Howe — Oost S. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°26,000'Z	166°21,915'O	
C. Lord Howe — Oost S. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°47,000'Z	165°26,000'O	
C. Lord Howe — Oost S. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°47,000'Z	165°44,000'O	
C. Lord Howe — Oost S. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°00,500'Z	165°26,000'O	
C. Lord Howe — Oost S. Lord Howe — Oost	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°00,500'Z	166°21,915'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°21,000'Z	165°13,550'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°21,000'Z	165°24,000'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°31,000'Z	164°54,000'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°31,000'Z	165°13,550'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°40,383'Z	165°18,000'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°40,383'Z	165°24,000'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°54,000'Z	164°46,000'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	35°54,000'Z	164°54,000'O	
C. Lord Howe — West S. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°06,000'Z	164°46,000'O	
CS. Lord Howe — West	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°06,000'Z	165°18,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°13,460'Z	164°40,830'O	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°13,460'Z	165°06,050'O	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°26,800'Z	164°40,830'O	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Pelagische trawl	36°26,800'Z	165°06,050'O	S. Lord Howe
1	South Louisville	Pelagische trawl	47°40,000'Z	149°27,000'W	
1	Louisville Ridge	Pelagische trawl	47°40,000'Z	150°00,000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	48°05,000'Z	149°27,000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	48°05,000'Z	150°00,000'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°59,000'Z	154°07,224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°59,000'Z	154°28,653'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	46°15,000'Z	154°07,224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	46°15,000'Z	154°28,653'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	46°01,000'Z	155°40,000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	46°01,000'Z	156°10,000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	46°24,000'Z	155°40,000'W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
4	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	46°24,000'Z	156°10,000' W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°26,000'Z	156°30,000' W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°26,000'Z	156°55,000' W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°42,000'Z	156°30,000' W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°42,000'Z	156°55,000' W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°19,500'Z	157°19,000' W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°19,500'Z	157°55,000' W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°30,000'Z	157°19,000' W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	45°30,000'Z	157°55,000' W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°43,950'Z	158°18,000' W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°43,950'Z	158°38,000' W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°57,950'Z	158°18,000' W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°57,950'Z	158°38,000' W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°13,000'Z	159°43,000' W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°13,000'Z	159°54,000' W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°21,000'Z	159°43,000' W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°21,000'Z	159°54,000' W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°51,183'Z	160°29,235' W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°51,183'Z	160°50,820' W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
9	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°07,000'Z	160°29,235' W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	44°07,000'Z	160°50,820' W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°22,000'Z	161°21,770' W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°22,000'Z	161°39,000' W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°31,370'Z	161°10,170' W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°31,370'Z	161°21,770' W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°41,440'Z	161°10,170' W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	43°41,440'Z	161°39,000' W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	42°40,000'Z	161°48,000' W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	42°40,000'Z	162°07,000' W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	42°54,500'Z	161°48,000' W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	42°54,500'Z	162°07,000' W	
13	Central Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°45,000'Z	163°29,500' W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°45,000'Z	163°49,000' W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	42°00,000'Z	163°29,500' W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	42°00,000'Z	163°49,000' W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°17,000'Z	164°00,000' W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°17,000'Z	164°27,000' W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°40,000'Z	164°00,000' W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
14	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°40,000'Z	164°27,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°32,897'Z	165°12,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°32,897'Z	165°30,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°42,000'Z	164°56,400' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°42,000'Z	165°12,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°48,000'Z	165°24,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°48,000'Z	165°30,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°54,000'Z	165°12,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	40°54,000'Z	165°24,000' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°06,000'Z	164°56,400' W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	41°06,000'Z	165°12,000' W	
17	North Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°20,013'Z	167°29,000' W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°20,013'Z	167°47,067' W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°32,000'Z	167°29,000' W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°32,000'Z	167°47,067' W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°11,013'Z	168°01,785' W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°11,013'Z	168°20,000' W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°40,000'Z	168°01,785' W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	38°40,000'Z	168°20,000' W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
22	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	36°45,000'Z	169°30,000' W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	36°45,000'Z	170°00,000' W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	37°08,000'Z	169°30,000' W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	37°08,000'Z	170°00,000' W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	36°00,000'Z	169°22,000' W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	36°00,000'Z	169°40,000' W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	36°10,000'Z	169°22,000' W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Pelagische trawl	36°10,000'Z	169°40,000' W	
N. Lord Howe — Centraal	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°49,630'Z	162°25,670'O	
N. Lord Howe — Centraal	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°48,622'Z	162°25,670'O	Noordoostelijk langs de Australische EEZ
N. Lord Howe — Centraal	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°32,530'Z	162°38,450'O	
N. Lord Howe — Centraal	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°32,530'Z	162°57,770'O	
N. Lord Howe — Centraal	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°49,630'Z	162°57,770'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	32°54,650'Z	163°16,615'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	32°54,650'Z	163°26,380'O	
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°04,400'Z	163°16,615'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
N. Lord Howe — Oost	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°04,400'Z	163°26,380'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°58,670'Z	162°20,000'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°58,670'Z	163°00,000'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	34°40,000'Z	162°20,000'O	
N. Lord Howe — Zuid	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	34°40,000'Z	163°00,000'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°16,400'Z	162°52,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°09,296'Z	162°52,540'O	Noordoostelijk langs de Australische EEZ
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°04,400'Z	162°54,941'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°04,400'Z	163°10,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°10,400'Z	163°04,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°10,400'Z	163°10,540'O	
N. Lord Howe — West	N. Lord Howe Rise N. Lord Howe	Pelagische trawl	33°16,400'Z	163°04,540'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°01,333'Z	166°40,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°01,333'Z	169°36,706'O	Zuidoostelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°29,902'Z	170°00,000'O	Zuidelijk tot een punt op de EEZ van Nieuw-Zeeland

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°41,589'Z	170°00,000'O	Zuidwestelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	38°00,000'Z	169°47,848'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	38°00,000'Z	169°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°48,000'Z	169°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°48,000'Z	169°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°42,000'Z	169°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°42,000'Z	167°42,004'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°48,000'Z	167°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°48,000'Z	167°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	39°06,000'Z	167°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	39°06,000'Z	167°18,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	38°52,000'Z	167°18,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	38°52,000'Z	167°06,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°48,000'Z	167°06,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°48,000'Z	167°00,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°42,000'Z	167°00,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Pelagische trawl	37°42,000'Z	166°40,000'O	
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Pelagische trawl	36°13,460'Z	164°40,830'O	
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Pelagische trawl	36°13,460'Z	165°06,050'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Pelagische trawl	36°26,800'Z	164°40,830'O	
S. Lord Howe — Zuid	S. Lord Howe	Pelagische trawl	36°26,800'Z	165°06,050'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise 1	Pelagische trawl	47°08,280'Z	147°50,200'O	Start bij de Australische EEZ
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Pelagische trawl	47°17,370'Z	147°50,200'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Pelagische trawl	47°17,370'Z	147°32,300'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Pelagische trawl	47°10,197'Z	147°32,300'O	Oostelijk langs de Australische EEZ naar het startpunt
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Pelagische trawl	47°05,160'Z	148°24,165'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Pelagische trawl	47°05,160'Z	148°50,670'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Pelagische trawl	47°13,780'Z	148°24,165'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Pelagische trawl	47°13,780'Z	148°50,670'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°21,000'Z	148°45,610'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°21,000'Z	149°03,200'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°24,015'Z	148°37,235'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°24,015'Z	148°45,610'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°24,800'Z	149°03,200'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°30,320'Z	148°44,390'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°30,320'Z	148°57,650'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°35,205'Z	148°37,235'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Pelagische trawl	47°35,205'Z	148°44,390'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Wanganella	West Ridge Norfolk	Pelagische trawl	33°28,000'Z	167°42,000'O	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Pelagische trawl	33°28,000'Z	168°00,000'O	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Pelagische trawl	33°52,000'Z	167°13,000'O	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Pelagische trawl	33°52,000'Z	167°42,000'O	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Pelagische trawl	34°12,000'Z	167°13,000'O	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Pelagische trawl	34°12,000'Z	168°00,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Pelagische trawl	39°39,000'Z	167°05,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Pelagische trawl	39°39,000'Z	167°21,090'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Pelagische trawl	39°55,000'Z	167°05,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Pelagische trawl	39°55,000'Z	167°21,090'O	

b) Coördinaten bodemlijnbeheersgebied

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Capel Bank		Bodemlijn	25°14,950'Z	159°00,285'O	
Capel Bank		Bodemlijn	25°14,950'Z	160°00,000'O	
Capel Bank		Bodemlijn	25°59,640'Z	159°00,285'O	
Capel Bank		Bodemlijn	25°59,640'Z	160°00,000'O	
Gascoyne		Bodemlijn	36°19,950'Z	155°53,630'O	
Gascoyne		Bodemlijn	36°19,950'Z	156°43,770'O	
Gascoyne		Bodemlijn	36°59,440'Z	155°53,630'O	
Gascoyne		Bodemlijn	36°59,440'Z	156°43,770'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	35°20,000'Z	165°00,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	35°20,000'Z	166°21,915'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	35°31,000'Z	164°54,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	35°31,000'Z	165°00,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	35°54,000'Z	164°46,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	35°54,000'Z	164°54,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°00,500'Z	165°18,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°00,500'Z	166°21,915'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°06,000'Z	164°46,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°06,000'Z	165°18,000'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°13,460'Z	164°40,830'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°13,460'Z	165°06,050'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°26,800'Z	164°40,830'O	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Bodemlijn	36°26,800'Z	165°06,050'O	
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Bodemlijn	25°14,950'Z	159°00,285'O	
North Lord Howe Rise	Capel bank	Bodemlijn	25°14,950'Z	160°00,000'O	
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Bodemlijn	25°59,640'Z	159°00,285'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Bodemlijn	25°59,640'Z	160°00,000'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	37°45,615'Z	168°35,830'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	37°55,230'Z	168°35,830'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	37°55,230'Z	169°25,400'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°13,830'Z	169°25,400'O	Zuidwestelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°23,165'Z	169°11,967'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°23,165'Z	168°30,780'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°32,750'Z	168°30,780'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°32,750'Z	167°57,950'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	39°17,180'Z	167°57,950'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	39°17,180'Z	167°30,500'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°06,430'Z	167°30,500'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	38°06,430'Z	168°09,833'O	
Central Challenger	Central Challenger	Bodemlijn	37°45,615'Z	168°09,833'O	
Gascoyne	Gascoyne	Bodemlijn	36°19,950'Z	155°53,630'O	
Gascoyne	Gascoyne	Bodemlijn	36°19,950'Z	156°43,770'O	
Gascoyne	Gascoyne	Bodemlijn	36°59,440'Z	155°53,630'O	
Gascoyne	Gascoyne	Bodemlijn	36°59,440'Z	156°43,770'O	
1	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	47°40,000'Z	149°27,000'W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
1	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	47°40,000'Z	150°00,000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	48°05,000'Z	149°27,000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	48°05,000'Z	150°00,000'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°59,000'Z	154°07,224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°59,000'Z	154°28,653'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	46°15,000'Z	154°07,224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	46°15,000'Z	154°28,653'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	46°01,000'Z	155°40,000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	46°01,000'Z	156°10,000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	46°24,000'Z	155°40,000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	46°24,000'Z	156°10,000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°26,000'Z	156°30,000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°26,000'Z	156°55,000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°42,000'Z	156°30,000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°42,000'Z	156°55,000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°19,500'Z	157°19,000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°19,500'Z	157°55,000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°30,000'Z	157°19,000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	45°30,000'Z	157°55,000'W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
7	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°43,950'Z	158°18,000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°43,950'Z	158°38,000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°57,950'Z	158°18,000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°57,950'Z	158°38,000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°13,000'Z	159°43,000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°13,000'Z	159°54,000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°21,000'Z	159°43,000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°21,000'Z	159°54,000'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°51,183'Z	160°29,235'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°51,183'Z	160°50,820'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°07,000'Z	160°29,235'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	44°07,000'Z	160°50,820'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°22,000'Z	161°21,770'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°22,000'Z	161°39,000'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°31,370'Z	161°10,170'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°31,370'Z	161°21,770'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°41,440'Z	161°10,170'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	43°41,440'Z	161°39,000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	42°40,000'Z	161°48,000'W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
11	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	42°40,000'Z	162°07,000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	42°54,500'Z	161°48,000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	42°54,500'Z	162°07,000'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°45,000'Z	163°29,500'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°45,000'Z	163°49,000'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	42°00,000'Z	163°29,500'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	42°00,000'Z	163°49,000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°17,000'Z	164°00,000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°17,000'Z	164°27,000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°40,000'Z	164°00,000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°40,000'Z	164°27,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°32,897'Z	165°12,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°32,897'Z	165°30,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°42,000'Z	164°56,400'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°42,000'Z	165°12,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°48,000'Z	165°24,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°48,000'Z	165°30,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°54,000'Z	165°12,000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	40°54,000'Z	165°24,000'W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°06,000'Z	164°56,400'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	41°06,000'Z	165°12,000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°20,013'Z	167°29,000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°20,013'Z	167°47,067'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°32,000'Z	167°29,000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°32,000'Z	167°47,067'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°11,013'Z	168°01,785'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°11,013'Z	168°20,000'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°40,000'Z	168°01,785'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	38°40,000'Z	168°20,000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	36°45,000'Z	169°30,000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	36°45,000'Z	170°00,000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	37°08,000'Z	169°30,000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	37°08,000'Z	170°00,000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	36°00,000'Z	169°22,000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	36°00,000'Z	169°40,000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	36°10,000'Z	169°22,000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Bodemlijn	36°10,000'Z	169°40,000'W	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	32°39,630'Z	163°04,415'O	Start bij de Australische EEZ
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	32°39,630'Z	163°40,000'O	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	33°20,000'Z	163°40,000'O	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	33°20,000'Z	163°20,000'O	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	34°40,000'Z	162°20,000'O	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	34°40,000'Z	163°20,000'O	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Bodemlijn	33°54,773'Z	162°20,000'O	Noordoostelijk langs de Australische EEZ naar het startpunt
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°45,615'Z	168°35,830'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°55,230'Z	168°35,830'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°55,230'Z	169°25,400'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°13,830'Z	169°25,400'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°23,165'Z	169°11,967'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°23,165'Z	168°30,780'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°32,750'Z	168°30,780'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°32,750'Z	167°57,950'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	39°17,180'Z	167°57,950'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	39°17,180'Z	167°30,500'O	

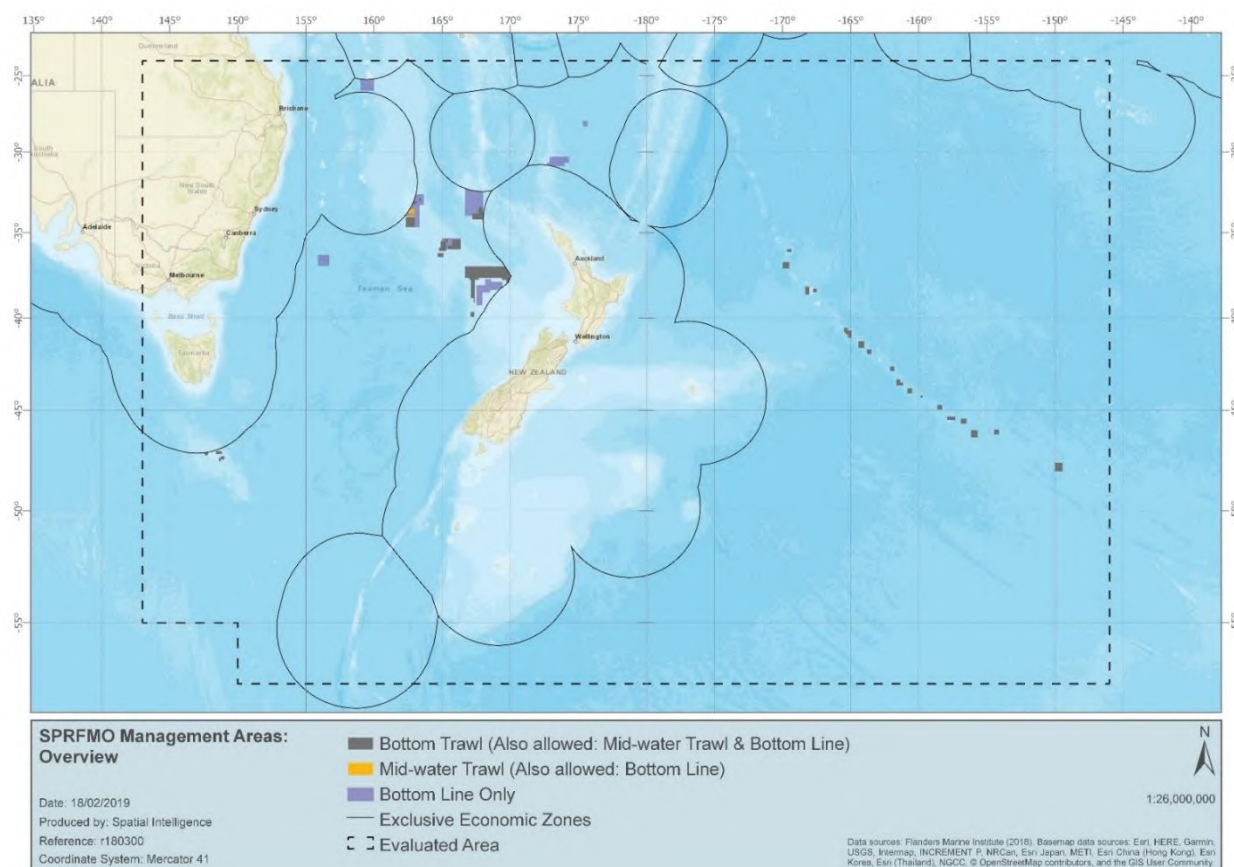
Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°06,430'Z	167°30,500'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°06,430'Z	168°09,833'O	
Central Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°45,615'Z	168°09,833'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°01,333'Z	169°36,706'O	Zuidoostelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°29,902'Z	170°00,000'O	Zuidelijk tot een punt op de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°41,589'Z	170°00,000'O	Zuidwestelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°00,000'Z	169°47,848'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°00,000'Z	169°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°48,000'Z	169°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°48,000'Z	169°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°42,000'Z	169°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°42,000'Z	167°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°48,000'Z	167°42,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°48,000'Z	167°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	39°06,000'Z	167°24,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	39°06,000'Z	167°18,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°52,000'Z	167°18,000'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	38°52,000'Z	167°06,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°48,000'Z	167°06,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°48,000'Z	167°00,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°42,000'Z	167°00,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°42,000'Z	166°40,000'O	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Bodemlijn	37°01,333'Z	166°40,000'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise 1 S. Tasman Rise	Bodemlijn	47°08,280'Z	147°50,200'O	Start bij de Australische EEZ
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Bodemlijn	47°17,370'Z	147°50,200'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Bodemlijn	47°17,370'Z	147°32,300'O	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 1	Bodemlijn	47°10,197'Z	147°32,300'O	Oostelijk langs de Australische EEZ naar het startpunt
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemlijn	47°05,160'Z	148°24,165'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemlijn	47°05,160'Z	148°50,670'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemlijn	47°13,780'Z	148°24,165'O	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 2	Bodemlijn	47°13,780'Z	148°50,670'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°21,000'Z	148°45,610'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°21,000'Z	149°03,200'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°24,015'Z	148°37,235'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°24,015'Z	148°45,610'O	

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°24,800'Z	149°03,200'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°30,320'Z	148°44,390'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°30,320'Z	148°57,650'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°35,205'Z	148°37,235'O	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman Rise S. Tasman Rise 3	Bodemlijn	47°35,205'Z	148°44,390'O	
Marion	Three Kings	Bodemlijn	27°59,155'Z	175°19,590'O	
Marion	Three Kings	Bodemlijn	27°59,155'Z	175°40,370'O	
Marion	Three Kings	Bodemlijn	28°19,800'Z	175°19,590'O	
Marion	Three Kings	Bodemlijn	28°19,800'Z	175°40,370'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°49,324'Z	172°42,880'O	Start bij de EEZ van Nieuw-Zeeland
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°40,115'Z	172°42,880'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°40,115'Z	172°53,295'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°16,500'Z	172°53,295'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°16,500'Z	174°20,000'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°40,245'Z	174°20,000'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°40,245'Z	174°00,200'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°53,670'Z	174°00,200'O	
Three Kings	Three Kings	Bodemlijn	30°53,670'Z	173°08,819'O	Westelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland naar het startpunt
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	32°17,000'Z	166°41,530'O	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	32°17,000'Z	166°41,921'O	Zuidoostelijk langs de Australische EEZ

Vaknaam	Plaats	Methode	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	32°28,633'Z	168°00,000'O	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	34°12,000'Z	168°00,000'O	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	34°12,000'Z	167°13,000'O	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	34°00,000'Z	167°13,000'O	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Bodemlijn	34°00,000'Z	166°41,530'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemlijn	39°39,000'Z	167°05,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemlijn	39°39,000'Z	167°21,090'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemlijn	39°55,000'Z	167°05,000'O	
Westpac Bank	Westpac Bank	Bodemlijn	39°55,000'Z	167°21,090'O	

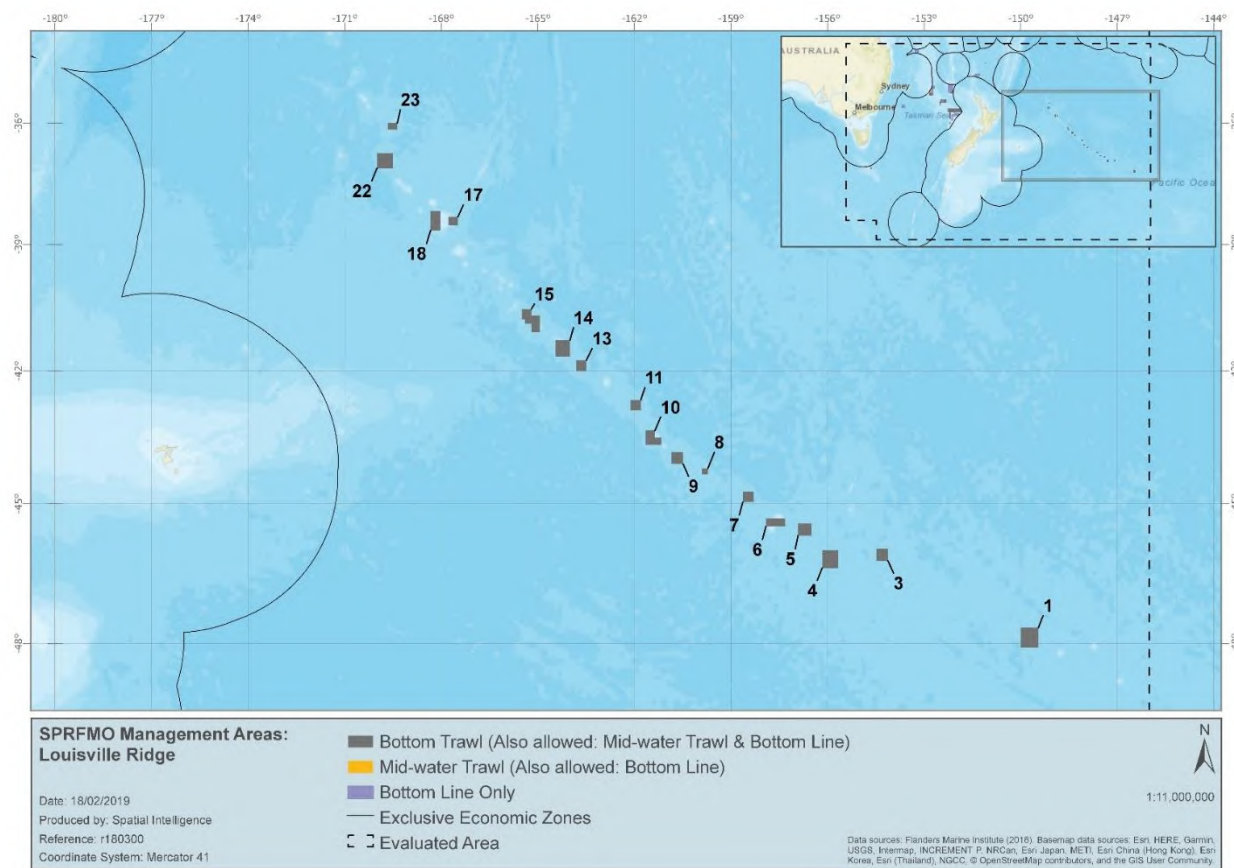
Figuur 1: Overzicht beheersgebied SPRFMO



Legenda:

- Beheersgebieden SPRFMO: Overzicht
- Bodemtrawl (ook toegestaan: pelagische trawl & bodemlijn)
- Alleen bodemlijn
- Pelagische trawl (ook toegestaan: bodemlijn)
- Exclusieve economische zone
- Geëvalueerd gebied

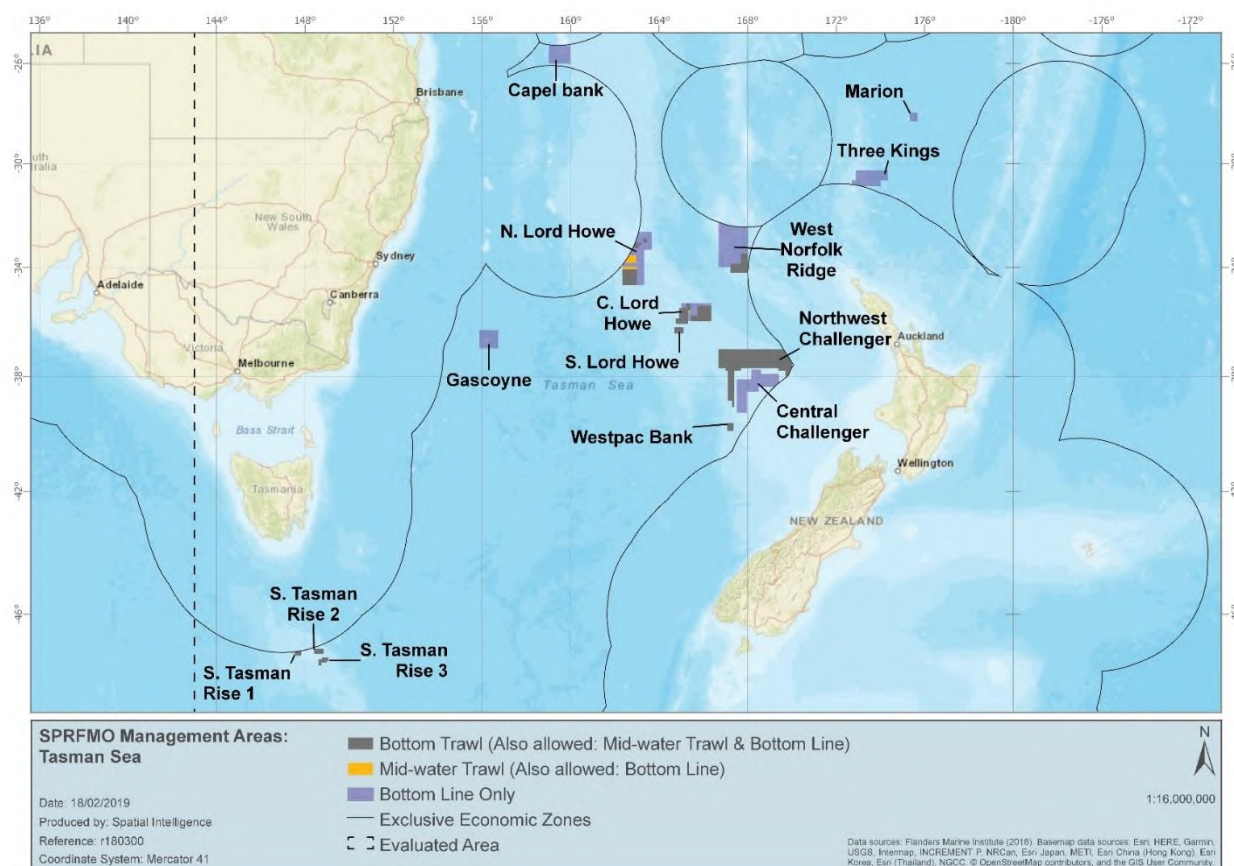
Figuur 2: Beheersgebieden van de SPRFMO voor de bodemvisserij bij Louisville Ridge



Legenda:

- Beheersgebieden SPRFMO: Louisville Ridge
- Bodemtrawl (ook toegestaan: pelagische trawl & bodemlijn)
- Alleen bodemlijn
- Pelagische trawl (ook toegestaan: bodemlijn)
- Exclusieve economische zone
- Geëvalueerd gebied

Figuur 3: Beheersgebieden van de SPRFMO voor de bodemvisserij in de Tasmanzee



Legenda:

- Beheersgebieden SPRFMO: Tasmanzee
- Bodemtrawl (ook toegestaan: pelagische trawl & bodemlijn)
- Alleen bodemlijn
- Pelagische trawl (ook toegestaan: bodemlijn)
- Exclusieve economische zone
- Geëvalueerd gebied

Bijlage XV

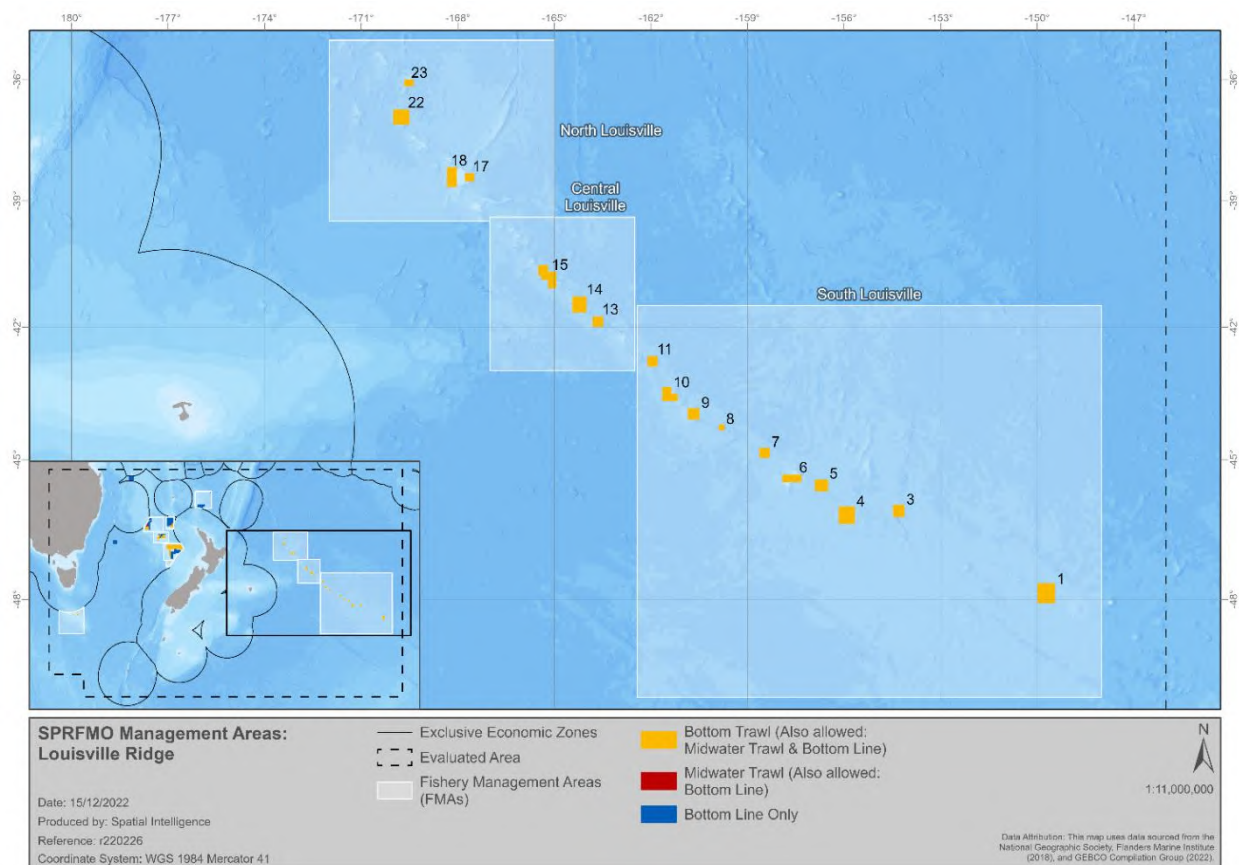
Visserijbeheersgebieden

Coördinaten voor elk visserijbeheersgebied

FMA	Volgorde punt	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Central Lord Howe Rise	1	35°00,000'Z	164°00,000'O	
Central Lord Howe Rise	2	35°00,000'Z	167°00,000'O	
Central Lord Howe Rise	3	36°45,000'Z	167°00,000'O	
Central Lord Howe Rise	4	36°45,000'Z	164°00,000'O	
Central Louisville	1	39°24,000'Z	167°00,000'W	
Central Louisville	2	39°24,000'Z	162°30,000'W	
Central Louisville	3	43°00,000'Z	162°30,000'W	
Central Louisville	4	43°00,000'Z	167°00,000'W	
North Lord Howe Rise	1	32°30,000'Z	163°06,980'O	Start bij de Australische EEZ
North Lord Howe Rise	2	32°30,000'Z	166°00,000'O	
North Lord Howe Rise	3	35°00,000'Z	166°00,000'O	
North Lord Howe Rise	4	35°00,000'Z	162°00,000'O	
North Lord Howe Rise	5	34°13,064'Z	162°00,000'O	Noordelijk langs de Australische EEZ naar het startpunt
North Louisville	1	35°00,000'Z	172°00,000'W	
North Louisville	2	35°00,000'Z	165°00,000'W	
North Louisville	3	39°24,000'Z	165°00,000'W	
North Louisville	4	39°24,000'Z	167°00,000'W	
North Louisville	5	39°30,000'Z	167°00,000'W	
North Louisville	6	39°30,000'Z	172°00,000'W	
Northwest Challenger	1	36°50,000'Z	166°00,000'O	
Northwest Challenger	2	36°50,000'Z	169°28,474'O	Zuidoostelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	3	37°29,902'Z	170°00,000'O	Zuidelijk tot een punt op de EEZ van Nieuw-Zeeland
Northwest Challenger	4	37°41,589'Z	170°00,000'O	Zuidwestelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland

FMA	Volgorde punt	Breedtegraad	Lengtegraad	Richting EEZ
Northwest Challenger	5	39°30,000'Z	168°08,799'O	
Northwest Challenger	6	39°30,000'Z	166°00,000'O	
South Louisville	1	41°30,000'Z	162°26,000'W	
South Louisville	2	41°30,000'Z	148°00,000'W	
South Louisville	3	50°00,000'Z	148°00,000'W	
South Louisville	4	50°00,000'Z	162°26,000'W	
South Tasman Rise	1	46°25,979'Z	150°00,000'O	Start bij de Australische EEZ
South Tasman Rise	2	50°00,000'Z	150°00,000'O	
South Tasman Rise	3	50°00,000'Z	145°00,000'O	
South Tasman Rise	4	46°55,906'Z	145°00,000'O	Oostelijk langs de Australische EEZ naar het startpunt
Three Kings	1	28°00,000'Z	172°20,000'O	
Three Kings	2	28°00,000'Z	175°40,000'O	
Three Kings	3	31°00,000'Z	175°40,000'O	
Three Kings	4	31°00,000'Z	173°32,686'O	Westelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Three Kings	5	30°47,558'Z	172°20,000'O	
West Norfolk	1	34°30,000'Z	168°01,318'O	Start bij de EEZ van Nieuw-Zeeland
West Norfolk	2	34°30,000'Z	166°30,000'O	
West Norfolk	3	32°30,000'Z	166°30,000'O	
West Norfolk	4	32°30,000'Z	168°10,000'O	
West Norfolk	5	33°19,412'Z	168°10,000'O	Zuidelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland naar het startpunt
Westpac Bank	1	39°31,000'Z	166°30,000'O	
Westpac Bank	2	39°31,000'Z	168°08,176'O	Zuidwestelijk langs de EEZ van Nieuw-Zeeland
Westpac Bank	3	40°30,000'Z	167°21,903'O	
Westpac Bank	4	40°30,000'Z	166°30,000'O	

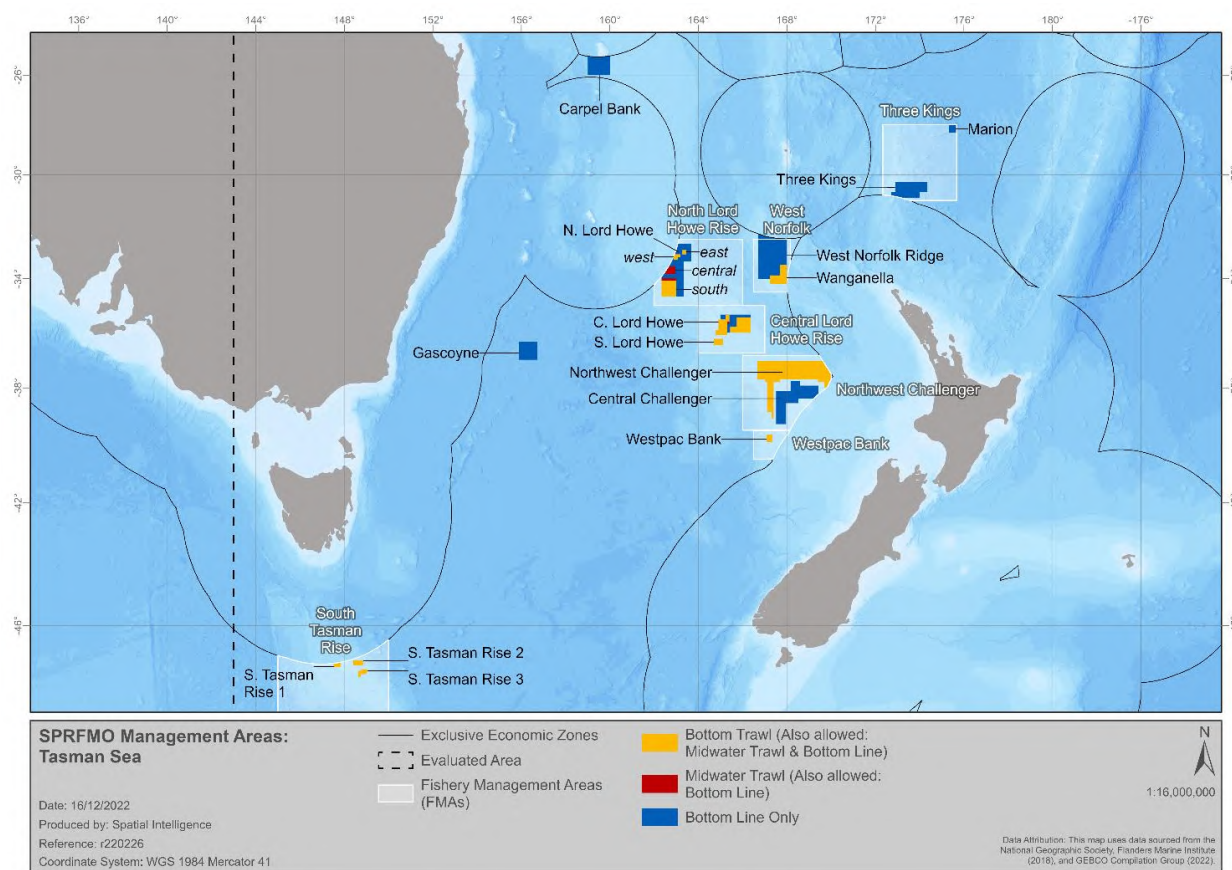
Figuur 1: Visserijbeheersgebieden bij Louisville Ridge



Legenda:

- Beheersgebieden SPRFMO: Louisville Ridge
- Exclusieve economische zone
- Geëvalueerd gebied
- Visserijbeheersgebieden (FMA's)
- Bodemtrawl (ook toegestaan: pelagische trawl & bodemlijn)
- Pelagische trawl (ook toegestaan: bodemlijn)
- Alleen bodemlijn

Figuur 2: Visserijbeheersgebieden in de Tasmanzee



Legenda:

- *Beheersgebieden SPRFMO: Tasmanzee*
- *Exclusieve economische zone*
- *Geëvalueerd gebied*
- *Visserijbeheersgebieden (FMA's)*
- *Bodemtrawl (ook toegestaan: pelagische trawl & bodemlijn)*
- *Pelagische trawl (ook toegestaan: bodemlijn)*
- *Alleen bodemlijn*

Bijlage XVI

Lijst van KME-indicator taxa

Taxonomisch niveau	Benaming	Kwalificerende taxa
Kwetsbare taxa		
Fylum: Porifera	Sponzen	Alle taxa van de klassen Demospongiae en Hexactinellidae
Fylum: Cnidaria		
Klasse: Anthozoa		
Orde: Scleractinia	Rifkoralen, steenkoralen	Alle taxa binnen de volgende genera: <i>Solenosmilia</i> ; <i>Goniocorella</i> ; <i>Oculina</i> ; <i>Enallopsammia</i> ; <i>Madrepora</i> ; <i>Lophelia</i>
Orde: Antipatharia	Zwarte koralen, doornkoralen	Alle taxa
Orde: Alcyonacea	Zachte koralen	Alle taxa, met uitzondering van Alcyonacea-gorgonen
Informeel groep: Alcyonacea-gorgonen	Zeewaaiers, octokoralen	Alle taxa binnen de volgende suborden: Holaxonia; Calcaxonia; Scleraxonia
Orde: Pennatulacea	Zeeveren	Alle taxa
Orde: Actiniaria	Anemonen	Alle taxa
Orde: Zoantharia	Hexakoralen	Alle taxa
Klasse: Hydrozoa	Hydroidpoliepen	Alle taxa binnen de orden Anthoathecata en Leptothecata, met uitzondering van Stylasteridae
Orde: Anthoathecatae		
Familie: Stylasteridae	Hydrokoralen	Alle taxa
Fylum: Bryozoa	Mosdiertjes	Alle taxa binnen de orden Cheilostomatida en Ctenostomatida
Habitatindicatoren		
Fylum: Echinodermata		
Klasse: Asteroidea		
Orde: Brisingida	Armloze zeesterren	Alle taxa

Klasse: Crinoidea	Zeelelies	Alle taxa
-------------------	-----------	-----------

Bijlage XVII

Gewichtsdrempel voor activering van het KME-contactprotocol tijdens een enkele trek voor een enkel KME-indicatoraxon

Taxonomisch niveau	Benaming	Gewichts- drempel (kg)
Kwetsbare taxa		
Fylum: Porifera	Sponzen	25
Fylum: Cnidaria		
Klasse: Anthozoa		
Orde: Scleractinia	Rifkoralen, steenkoralen	60
Orde: Antipatharia	Zwarte koralen, doornkoralen	5
Informele groep: Alcyonacea-gorgonen	Zeewaaiers, octokoralen	15
Orde: Actiniaria	Anemonen	35
Orde: Zoantharia	Hexakoralen	10

Bijlage XVIII

Gewichtsdrempel voor activering van het KME-contactprotocol tijdens een enkele trek voor drie of meer verschillende KME-indicatoraxa

Taxonomisch niveau	Benaming	Gewichts- drempel (kg)
Kwetsbare taxa		
Fylum: Porifera	Sponzen	5
Fylum: Cnidaria		
Klasse: Anthozoa		
Orde: Scleractinia	Rifkoralen, steenkoralen	5
Orde: Antipatharia	Zwarte koralen, doornkoralen	1

Taxonomisch niveau	Benaming	Gewichts-drempel (kg)
Orde: Alcyonacea	Zachte koralen	1
Informele groep: Alcyonacea-gorgonen	Zeewaaiers, octokoralen	1
Orde: Pennatulacea	Zeeveren	1
Orde: Actiniaria	Anemonen	5
Orde: Zoantharia	Hexakoralen	1
Klasse: Hydrozoa	Hydroidpoliepen	1
Orde: Anthoathecatae		
Familie: Stylasteridae	Hydrokoralen	1
Fylum: Bryozoa	Mosdiertjes	1
Fylum: Echinodermata		
Klasse: Asteroidea		
Orde: Brisingida	Armloze zeesterren	1
Klasse: Crinoidea	Zeelelies	1

Bijlage XIX

Aanwezigheidsniveau van waarnemers in de bodemvisserij

Soort vistuig	Minimumniveau aanwezigheid van waarnemers
Vaartuigen die vistuig voor bodemtrawl en pelagische trawl gebruiken	100 % waarnemerstoezicht
Vistuig voor bodemlijnvisserij	Minimaal 10 % waarnemerstoezicht voor het visjaar ⁴

Bijlage XX

Inspectievlag en wimpel SPRFMO

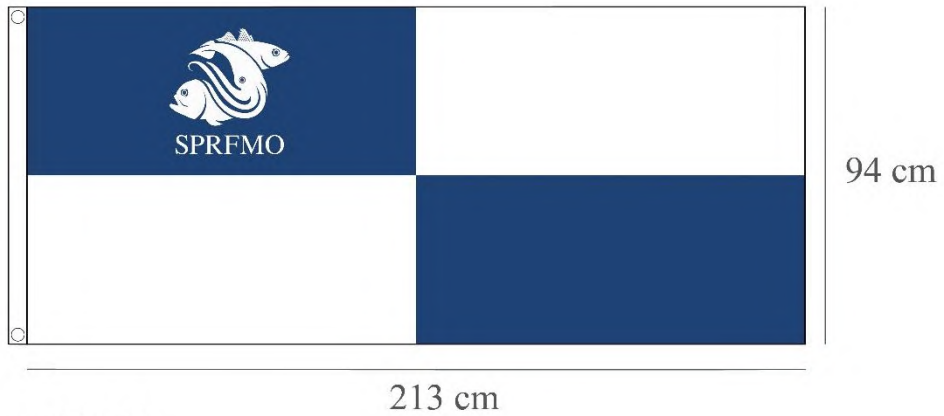
Figuur 1: Inspectievlag SPRFMO

4

Uitgedrukt als percentage van het totale aantal waargenomen haken.

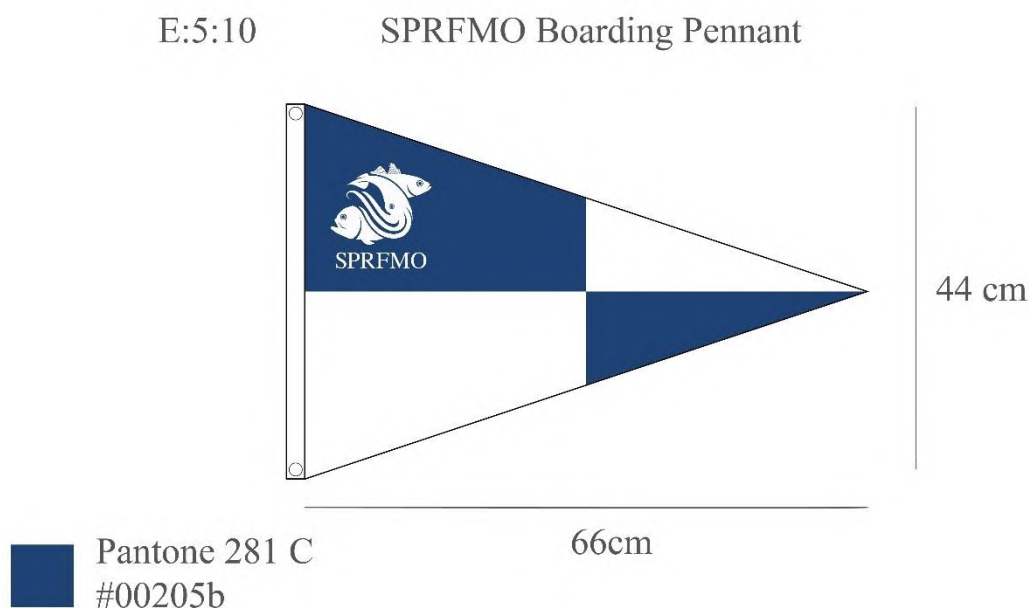
E:2:10

SPRFMO Inspection Flag



 Pantone 281 C
#00205b

Figuur 2: Wimpel SPRFMO



”

BIJLAGE II

Punt 38 in de bijlage bij Verordening (EU) 2019/833 wordt vervangen door:

“38. Surveillancerapportformulier overeenkomstig bijlage IV.A bij de CEM, genoemd in artikel 30, lid 1, artikel 30, lid 2, punt b), en artikel 45, punt a);”.

BIJLAGE III

De bijlagen II, III, IV, V, VI, VII, VIII en IX worden aan Verordening (EU) 2021/56 toegevoegd:

“Bijlage II

Melding van deactivering van satellietboei

De lidstaten melden elke deactivering van een satellietboei aan het secretariaat, of eisen van hun vaartuigen dat zij deze melden, met gebruikmaking van de volgende gegevensvelden voor de eerste communicatie van de boei na activering:

datum [JJJJ/MM/DD];

tijdstip [uu:mm];

boei-identificatiecode;

breedtegraad [uitgedrukt in graden en minuten in decimale waarden];

lengtegraad [uitgedrukt in graden en minuten in decimale waarden];

snelheid [in knopen]; en

reden van deactivering: signaalverlies, gestolen FAD, stranding, tijdelijke deactivering tijdens sluitingsperiodes, eigendomsoverdracht, FAD buiten de in artikel 6, lid 2 bis, van Verordening (EU) 2021/56 gespecificeerde gebieden.

Bijlage III

Melding van reactivering van satellietboei

De lidstaten melden elke reactivering op afstand van een satellietboei aan het secretariaat, of eisen van hun vaartuigen dat zij deze melden, met gebruikmaking van de volgende gegevensvelden voor de laatste communicatie van de boei voor deactivering:

datum [JJJJ/MM/DD];

tijdstip [uu:mm];

boei-identificatiecode;

breedtegraad [uitgedrukt in graden en minuten in decimale waarden];

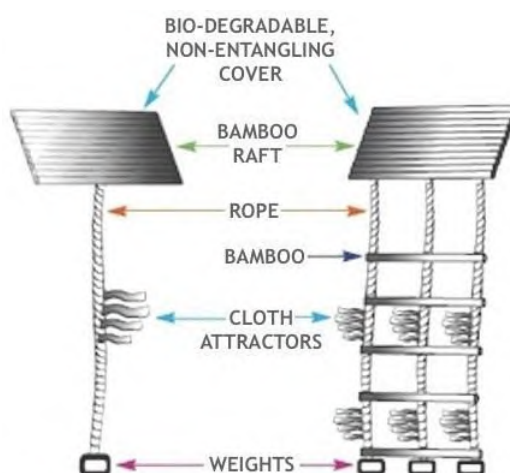
lengtegraad [uitgedrukt in graden en minuten in decimale waarden];

snelheid [in knopen]; en

reden van reactivering op afstand: herstel van een signaalverlies, na een tijdelijke deactivering tijdens de sluitingsperiode, of eigendomsoverdracht terwijl de FAD op zee is, anders (specificeren).

Bijlage IV

Beginnelsen voor niet-verstrikkende en biologisch afbreekbare ontwerpen van niet-verankerde vis aantrekkende voorzieningen (DFAD's)



Figuur: Voorbeeld van een niet-verstrikkende, biologisch afbreekbare FAD

Legenda:

- *Biologisch afbreekbare, niet-verstrikkende afdekking*
- *Vlot van bamboe*
- *Kabel*
- *Bamboe*
- *Attractoren van textiel*
- *Gewichten*

DFAD's worden gemaakt zonder gebruik van netmateriaal of verstrikkend materiaal in zowel de oppervlaktestructuur (het vlot) als de structuur onder water.

Voor de toepassing van deze verordening worden de volgende DFAD-categorieën geïdentificeerd op basis van hun mate van biologische afbreekbaarheid (van niet-biologisch afbreekbaar tot 100 % biologisch afbreekbaar), met dien verstande dat de respectieve definities niet van toepassing zijn op de elektronische boeien die aan de FAD's zijn bevestigd om ze te kunnen traceren:

Categorie I. De DFAD is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen;

Categorie II. De DFAD is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen, met uitzondering van de drijvende componenten, die op basis zijn van kunststof (bv. plastic boeien, piepschuim, ringzegenkurken);

Categorie III. Het deel van de DFAD onder water is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen, terwijl het deel boven water en eventuele drijvende componenten niet-biologisch afbreekbare materialen bevatten (bv. synthetische raffia, metalen frame, plastic drijvers, nylon kabels);

Categorie IV. Het deel van de FAD onder water bevat niet-biologisch afbreekbare materialen, terwijl het deel boven water is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen, met uitzondering van eventuele drijvende componenten;

Categorie V. De delen van de FAD boven en onder water bevatten niet-biologisch afbreekbare materialen.

Bijlage V

Definities

1. “EM (elektronische monitoring)”: het gebruik van EM-apparatuur om de activiteiten van een vaartuig te registreren.
2. “EMS (elektronisch monitoringsysteem)”: een systeem voor de uitvoering van EM aan boord van vaartuigen en voor het verzamelen, verwerken en analyseren van de resulterende EM-registers.
3. “EM-normen”: de overeengekomen normen, regels en procedures voor de instelling en de werking van een EMS, die van toepassing zijn op alle onderdelen van het systeem, voor zover deze kunnen worden gebruikt voor specifieke vaartuigen in een specifiek gebied en/of een specifieke soort visserijactiviteit.
4. “EMS-programma”: een nationaal of regionaal programma voor de uitvoering van een EMS.
5. “EM-apparatuur”: een netwerk van elektronische camera’s, sensoren en/of gegevensopslagapparatuur die op vaartuigen zijn geïnstalleerd en worden gebruikt om de activiteiten van deze vaartuigen te registreren.
6. “EM-registers”: afbeeldingen en andere gegevens die door de EM-apparatuur zijn geregistreerd.
7. “EM-gegevens”: gegevens die voortvloeien uit de analyse van EM-registers.
8. “EM-analyse”: de analyse van EM-registers om EM-gegevens te produceren.
9. “EM-analist”: een persoon die gekwalificeerd is om EM-registers te analyseren en EM-gegevens te produceren.
10. “EM-beoordelingscentrum”: een faciliteit waar EM-registers worden geanalyseerd om EM-gegevens te produceren.
11. “EM-dekking”: het aandeel van de vaartuigen of visserijactiviteiten dat daadwerkelijk onder het EMS valt.
12. “EM-beoordelingspercentage”: het aandeel EM-registers dat wordt geanalyseerd om EM-gegevens te produceren.
13. “Aanbieder van EM-diensten”: aanbieder van EM-apparatuur en/of technische en

Bijlage VI

Technische minimumvereisten, prestatienormen, cameraweergave van visserijactiviteiten die onder het EMS vallen, en aanbevolen configuraties voor EM-apparatuur voor elk vaartuigtype

EM-apparatuur

- De EM-apparatuur moet worden beschermd tegen stroomuitval aan boord, met een back-upstroomsysteem dat kan blijven werken totdat de stroomtoevoer van het vaartuig is hersteld (bv. 30 minuten). Ze moet ook EM-registers kunnen opslaan die zijn verzameld wanneer de stroom van het vaartuig gedurende langere perioden uit is gevallen dan waarvoor het back-upsysteem is ontworpen.
- Digitale video heeft doorgaans de voorkeur voor het vastleggen van informatie tijdens de verschillende fasen van de vaartuigactiviteit, maar stilstaande beelden kunnen ook als een haalbare optie dienen, vooral bij beperkte opslagcapaciteit. Een optimale configuratie kan bestaan uit een camera-instelling met video-opnamen van specifieke gebieden, camera's of momenten, terwijl voor andere gebieden (stilstaande) foto's worden genomen.
- De EM-registers moeten ten minste plaats-, datum- en tijdstempels en, voor zover mogelijk, de vaartuig-ID omvatten, en moeten kunnen worden geïntegreerd met andere instrumenten voor gegevensverzameling en -monitoring (bv. sensoren).
- De interface aan boord moet bestaan uit een beeldscherm of een gelijkwaardige interface, om de kapitein/bemanning in staat te stellen te controleren of de EM-apparatuur correct werkt.
- De EM-aanbieder moet ervoor zorgen dat de radiofrequentie van de EM-apparatuur niet interfereert met andere communicatie-, navigatie-, veiligheids-, geolocatie- of visserijapparatuur aan boord van vaartuigen.
- De EM-apparatuur moet automatisch en autonoom EM-registers verzamelen om de vereiste EM-gegevens te genereren en moet manipulatiebestendig zijn. De EM-apparatuur moet automatische waarschuwingen registreren die in bijna realtime aan de juiste EM-coördinator en EM-leverancier worden verstrekt in geval van storingen, handmatige activering/uitschakeling, handmatige gegevensinvoer, externe gegevensmanipulatie of pogingen om met de apparatuur of EM-registers te knoeien. Indien deze geregistreerde automatische waarschuwingen niet in bijna realtime naar de EM-programmacoördinator en de EM-aanbieder kunnen worden verzonden, moeten zij zo spoedig mogelijk worden verstrekt, samen met andere EM-registers, aan het einde van de desbetreffende reis. Het moet ook mogelijk zijn de gegevensregistratie handmatig te regelen, maar alleen als de EM-apparatuur niet automatisch start of stopt, en elke handmatige activering moet er ook voor zorgen dat een automatische waarschuwing wordt verzonden. Het handmatig uitschakelen van de EM-apparatuur is niet toegestaan.

Camera's

- De camera's moeten qua aantal en kwaliteit voldoende zijn om aan de gegevensvereisten van het EMS te voldoen, en beelden met een hoge resolutie leveren, waarmee soorten, specifieke visserijactiviteiten en de omgeving van het

vaartuig kunnen worden geïdentificeerd.

- De onderdelen van de EM-hardware aan boord moeten voldoende stof- en waterbestendig en duurzaam zijn om de betrouwbaarheid van de werking ervan onder de omstandigheden die aan boord van vaartuigen kunnen worden verwacht, te waarborgen.
- De camera's moeten bewegende en/of stilstaande beelden kunnen opnemen, afhankelijk van het doel van de afzonderlijke camera. Voor camera's die voor de identificatie van soorten worden gebruikt, moet de resolutie van de video ten minste 720p bedragen, met een minimale beeldsnelheid van 5-10 FPS. Voor stilstaande beelden geldt een minimale opname-interval van niet meer dan 1 seconde en een resolutie van niet minder dan 2 MP.
- De plaatsing van de camera's moet zodanig zijn dat zij een duidelijk en onbelemmerd zicht bieden op de bestreken gebieden.
- Op ringzegenvaartuigen moeten de camera's ten minste het werkdek (zowel de bakboord- als de stuurboordzijde), de netzak en de zegenbeugel, het voordek of het middenschip, en (indien van toepassing) het kuildek en de transportband bestrijken. Beschrijvingen en afbeeldingen voor een voorbeeld van cameralocaties op ringzegenvaartuigen van klasse 2-6 zijn opgenomen in tabel 1 en figuur 1.
- Op beugvisserijvaartuigen moeten de camera's ten minste zicht bieden op alle aangehaakte dieren, zowel de dieren die aan boord van het vaartuig zijn gebracht als, indien mogelijk, de dieren die zijn teruggegooid of vrijgelaten zonder ze eerst aan boord van het vaartuig te hebben gebracht. Beschrijvingen en een afbeelding voor een voorbeeld van cameralocaties op beugvisserijvaartuigen zijn opgenomen in tabel 2 en figuur 2.
- De camera's moeten in staat zijn activiteiten vast te leggen bij weinig en zeer helder natuurlijk licht (lage en hoge contrasten). Nachtelijke visserijactiviteiten waarbij soorten worden gevangen, moeten voldoende worden verlicht (bv. beuglijnvisserij). In deze gevallen moet de aanbieder van de EM-dienst de beeldkwaliteit testen om ervoor te zorgen dat er geen sprake is van overmatig verblindend licht.

Sensoren

- De EM-apparatuur kan ook sensoren omvatten voor het registreren van niet-visuele gegevens (bv. vaartuigbewegingen, hydraulische druk, omgevingsinformatie) en mogelijk ook mechanismen voor het activeren/deactiveren van camera's, om de verzameling van visuele gegevens tijdens activiteiten van belang te concentreren.
- Een GPS-sensor of gelijkwaardig apparaat moet in staat zijn de positie en, tenzij de EM-apparatuur camera's gebruikt om deze continu te registreren, de snelheid en de koers van het vaartuig automatisch te registreren.

Opslag van gegevens

- De EM-apparatuur moet voldoende capaciteit hebben om ten minste alle vereiste

EM-registers, met inbegrip van GPS-registers (of gelijkwaardige registers), positie, datum, tijd, vaartuignaam en sensorinformatie, indien van toepassing, voor de duur van een visreis op te slaan.

- De vaartuigen moeten voldoende lege gegevensopslagvoorzieningen (bij voorkeur solid-state drives) aan boord hebben voor het geval deze op zee moeten worden vervangen. Het is mogelijk dat een speciaal opgeleid bemanningslid de apparatuur tijdens een visreis moet vervangen als de capaciteit voor gegevensopslag is uitgeput; dit moet altijd in overleg met de aanbieder van de EM-dienst gebeuren.
- De EM-apparatuur moet afzonderlijke gedupliceerde back-upapparaten bevatten, om ervoor te zorgen dat gegevens niet verloren gaan als één apparaat uitvalt.

Compatibiliteit

- De EM-gegevens moeten bij de IATTC worden ingediend in een formaat dat compatibel is met de IATTC-databanken en IT-middelen (bv. gegevensstructuur, eenheden, soortidentificatiecode/andere codes voor visserijactiviteiten enz.).
- De opgenomen beelden moeten worden opgenomen in een algemeen gebruikt en toegankelijk video- of beeldbestandsformaat, zoals MP4 of JPEG.
- Alle EM-registers die door het EM-systeem moeten worden gegenereerd, moeten compatibel zijn met de EM-analysesoftware die wordt gebruikt door het EM-beoordelingscentrum, waar EM-registers naartoe worden verzonden om EM-gegevens te genereren.

Onderhoud EM-apparatuur

- Op zee moeten alle onderhouds-, reparatie- en vervangingsactiviteiten van de EM-apparatuur worden uitgevoerd door een of meer aangewezen opgeleide bemanningsleden, uitsluitend in overleg met en op instructie van de aanbieder van de EM-dienst.
- Aan land worden alle onderhouds-, reparatie- en vervangingsactiviteiten van de EM-apparatuur uitgevoerd door een technicus, in overleg met de aanbieder van de EM-dienst.
- Elk vaartuig moet een aangewezen bemanningslid hebben dat verantwoordelijk is voor het routinematig reinigen van camera's, volgens een specifiek protocol, om de duidelijkheid van EM-registers te waarborgen, overeenkomstig een protocol dat door wetenschappelijk personeel van de IATTC moet worden ontwikkeld. Er moeten geschikte reinigingsmiddelen en -materialen worden gebruikt om beschadiging van de lenzen te voorkomen; deze moeten altijd aan boord beschikbaar zijn.

TABEL 1. Een voorbeeld voor de locatie van camera's op ringzegenvaartuigen van klasse 2 6.

Vaartuigen van klasse 6 met zes of meer rijen kuilen
• Twee panoramacamera's (bv. 180°) op het kraaiennest, die de bakboordzijde bestrijken (aanwezigheid/afwezigheid van zwevende objecten voor de bepaling van de soort trek en interacties met FAD's, uitzettijden) en de stuurboordzijde (aantal sloepen gebruikt voor de trek, gebruik van FAD, identificatie van grote bijvangst, teruggooi, uitzettijden). • Eén camera (bv. 105°) op de achterzijde van het kraaiennest, die het hoofddek en het zakgebied bestrijkt (identificatie van vangst- en bijvangstsoorten, teruggooi).

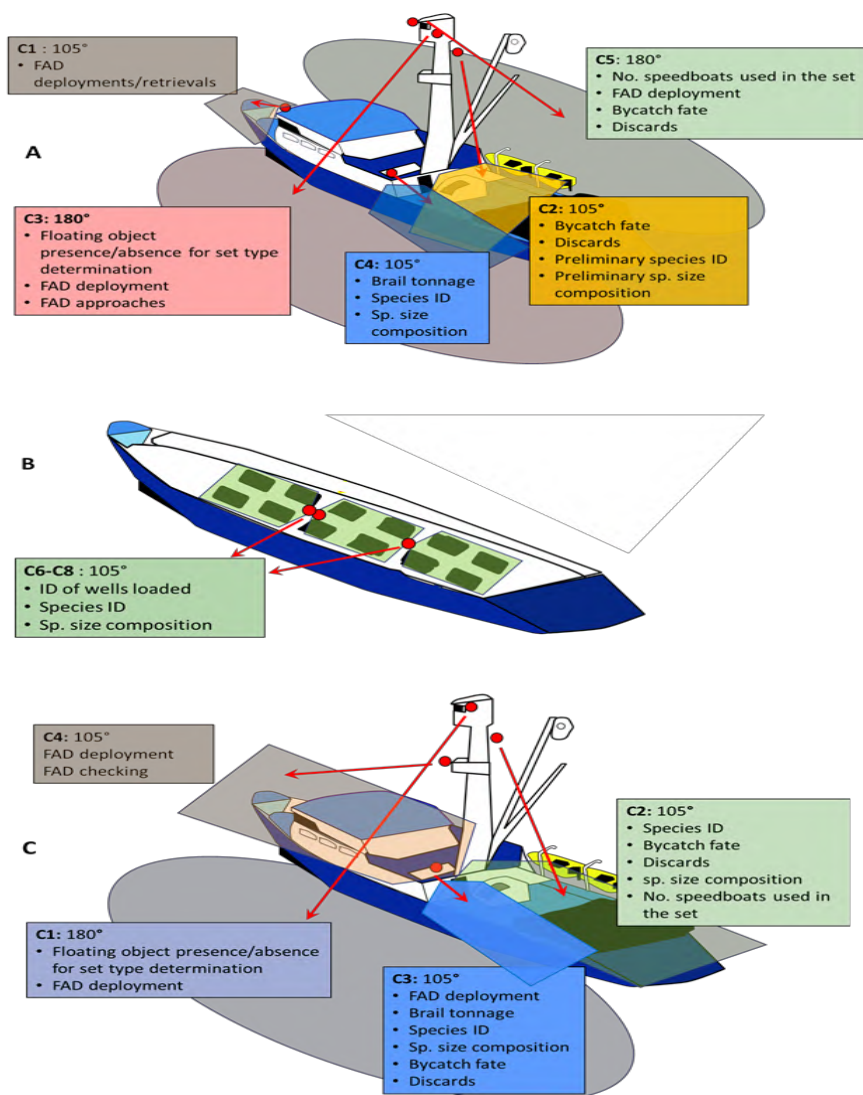
• Eén camera (bv. 105°) op het brugdak, die de boeg bestrijkt (gebruik van FAD, ophalen). • Eén camera (bv. 105°) op het dak boven de giekbediening, die het beugelgebied bestrijkt (raming totale vangst, identificatie bijvangst, teruggooi). • Drie camera's (bv. 105°), elk met een gelijk aantal rijen kuilen (identificatie van vangsten en bijvangsten en raming per soort, teruggooi).
Vaartuigen van klasse 5 met minder dan zes rijen kuilen • Twee panoramacamera's (bv. 180°) op het kraaiennest, die de stuurboord- en bakboordzijden bestrijken. • Eén camera (bv. 105°) op de achterzijde van het kraaiennest, die het hoofddek en het zakgebied bestrijkt (gebruik van FAD, ophalen). • Eén camera (bv. 105°) op het dak boven de giekbediening, die het beugelgebied bestrijkt. • Twee camera's (bv. 105°) die een gelijk aantal rijen kuilen bestrijken.
Schepen van klasse 2 zonder toegang tot het natte dek • Eén panoramacamera (bv. 180°) op het kraaiennest, die de bakboordzijde bestrijkt. • Eén camera (bv. 105°) op de achterzijde van het kraaiennest, die het hoofddek bestrijkt. • Eén camera (bv. 105°) op het brugdak, die de boeg bestrijkt. • Eén camera (bv. 105°) op het dak boven de giekbediening, die het beugelgebied bestrijkt.

TABEL 2. Een eerste voorbeeld voor de locatie van camera's op beugvisserijvaartuigen.

Hieronder volgen voorbeelden van het ontwerp van camera-installaties, gebaseerd op informatie die is verzameld bij aanbieders van EM-diensten en internationale initiatieven (bv. Carnes *et al.* 2019):

Kleine beugvisserijvaartuigen (<20 m LOA) • Eén camera (bv. 105°) op het werkdek om soorten te identificeren. • Eén camera (bv. 105°) gemonteerd buiten de zijreling om de visdeur te bestrijken, waar de vangst aan boord wordt gebracht.
Middelgrote (20-24 m LOA) en grote beugvisserijvaartuigen (>24 m LOA) • Eén camera (bv. 105°) op de achtersteven om het aantal drijvers, haken en aas te registreren dat bij het uitzetten wordt gebruikt. • Eén camera (bv. 105°) midscheeps, die de totale vangst en teruggooi per soort, grootte en lot bestrijkt. • Eén camera (bv. 105°) op de boeg, die de gehouden vangst, per soort, grootte en lot, tijdens het inhalen bestrijkt (optioneel, indien nodig om de vereiste weergaven vast te leggen). • Eén camera (bv. 105°) gemonteerd op de giek, buiten de reling waar de lijn wordt binnengehaald, om vangstontduiking, doorsnijden van de lijn enz. vast te leggen

(optioneel voor 20-24 m).



Legenda:

A

- C1 :105° FAD-inzet/terughaling -
- C2 :105° Bijvangstpercentage, Teruggooi, Voorlopige identificatie soort, Voorlopige grootte/soortensamenstelling
- C3 :180° Aan/afwezigheid drijvende objecten ter bepaling type uitzet, FAD-inzet, Nabijheid FAD
- C4 : 105° Beugeltonnage, Identificatie soorten, Groottesamenstelling per soort -
- C5 180° Aantal sloepen gebruikt bij de trek, Inzet FAD's, Lot bijvangst, Teruggooi -

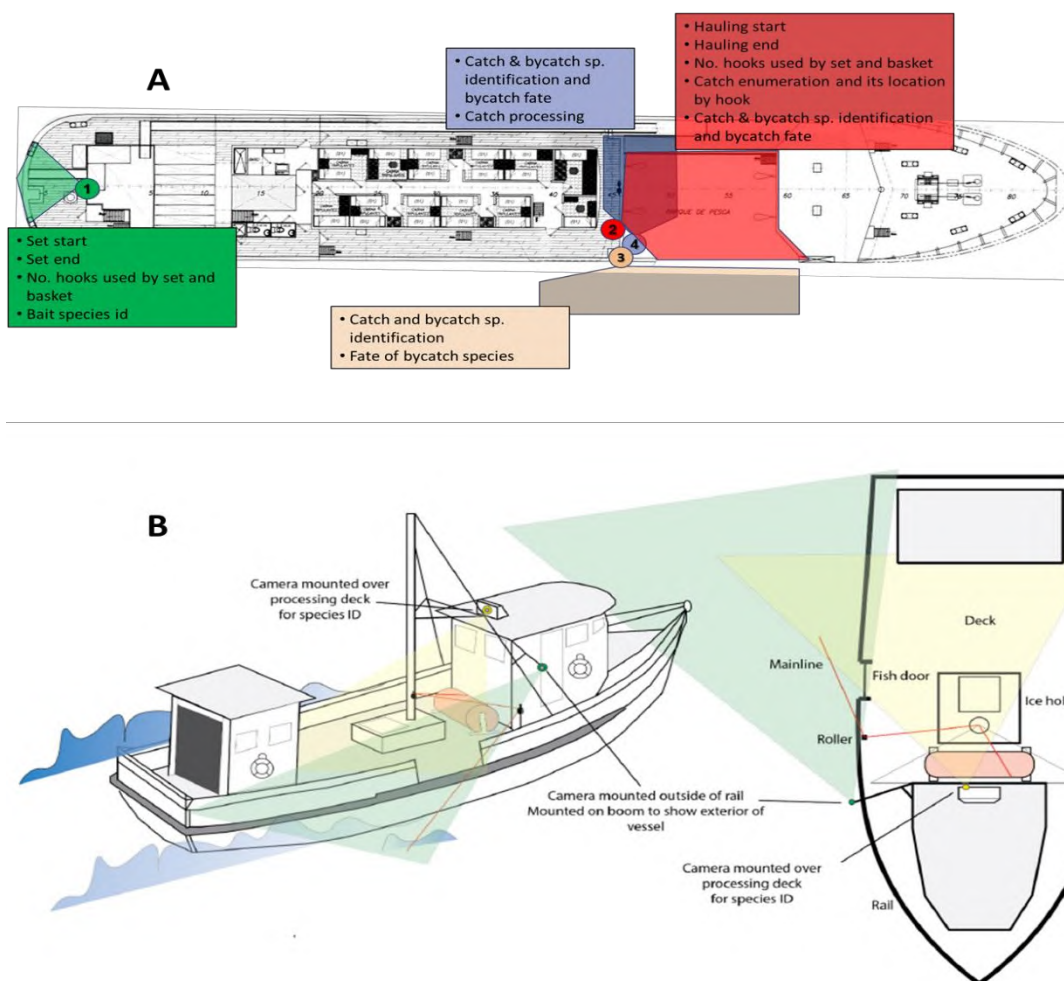
B

- C6- C8 :105° Identificatie geladen kuilen, Identificatie soort, Groottesamenstelling per soort -
- C4: 105° Inzet FAD's, controle FAD's -

C:

- C1 :180° Aan/afwezigheid drijvende objecten ter bepaling type uitzetting, Inzet FAD's -
- C2 :105° Identificatie soorten, Lot bijvangst, Teruggooi, Groottesamenstelling per soort, Aantal sloepen -
- C3 :105° FAD-inzet, Beugeltonnage, Soorten-ID, Groottesamenstelling soorten, Lot bijvangst, Teruggooi -
- C4 : 105° FAD-inzet, FAD-controle -

Figuur 1 Configuratie van de camera's en vast te leggen visserijactiviteiten op het hoofddek (A) en het kuildek (B) van ringzegenvaartuigen van klasse 6 voor de tonijnvisserij, en op het vaartuig van klasse 2 (C).



Legenda:

- A:
 - 1. Begin uitzet, einde uitzet, aantal gebruikte haken per trek en mand -
 - 2 :Begin ophalen, einde ophalen, Aantal gebruikte haken per trek en mand, opname vangsten en locatie haak, identificatie en lot vangst- en bijvangstsoorten
 - 3. Identificatie vangst- en bijvangstsoorten , lot van bijvangstsoorten-
 - 4. Identificatie vangst & bijvangstsoorten en lot bijvangst, vangstverwerking-
- B:
 - Camera gemonteerd boven verwerkingsdek voor identificatie soorten-
 - Camera gemonteerd buiten regeling, gemonteerd op de giek om buitenkant vaartuig te tonen
 - Hoofdlijn -
 - Trommel-
 - Visdeur -

- Dek -
- IJswaai -
- Reling -

Figuur 2. Voorlopige configuratie van camera's en vast te leggen visserijactiviteiten aan boord van een groot beugvisserijvaartuig (A) en (B) EM-cameraconfiguratie op een klein Hawai-beugvisserijvaartuig. Onderste afbeelding afkomstig uit Carnes *et al.* (2019).

Bijlage VII

Minimale gegevensvereisten voor het vaartuigtype

- Minimumgegevensvelden voor ringzegeactiviteiten die moeten worden verzameld en ingediend, weergegeven in tabel 1.
- Minimumgegevensvelden voor beuglijnactiviteiten die moeten worden verzameld en ingediend, weergegeven in tabel 2.

Tabel 1. Gegevensvelden die ten minste moeten worden verzameld voor de ringzegevisserij.

GEGEVENS OVER DE VISREIS		
Vertrekhaven	Naam en land van de haven, datum/tijd, positie (breedtegraad en lengtegraad, in decimale graden).	
Aankomsthaven	Naam en land van de haven, datum/tijd, positie (breedtegraad en lengtegraad, in decimale graden).	
ACTIVITEIT VAN HET VAARTUIG		
Positie en snelheid	Elke 2 seconden (op basis van mogelijkheden van de EM-apparatuur), maar ten minste elke 60 minuten.	
INFORMATIE UITZETTING		
	Soort uitzetting	
Start uitzetting	Datum/tijd, positie (breedtegraad en lengtegraad, in decimale graden)	
Ringen omhoog	Datum/tijd	
Einde uitzetting	Datum/tijd, positie (lengte- en breedtegraad, in decimale graden)	
Windsnelheid	Op de schaal van Beaufort	
Storingen	Datum/tijd, beschrijving van een ernstige storing waardoor het uitzetten moest worden gestopt of vertraging heeft opgelopen	
VANGST EN TERUGGOOI		
	Doelsoorten	Niet-doelsoorten
Soort-ID	Totale vangst en teruggooi, voor zover de EM-technologie dit toelaat. Gecombineerde vangsten kunnen worden gerapporteerd wanneer identificatie van soorten niet mogelijk is.	Haaien, makreelhaaien, walvishaaien, roggen van het geslacht Mobula, zeilvissen, makreelachtigen, horsmakrelen, trekkervissen, zeeschildpadden, zeevogels en zeezoogdieren.

		waarbij elk exemplaar wordt geïdentificeerd met de laagst mogelijke taxonomische resolutie (d.w.z. op soortniveau), voor zover de EM-technologie dit toelaat. In gevallen waarin identificatie van de soort niet mogelijk is, kan het dier worden geïdentificeerd met een bredere taxonomische resolutie (bv. op geslacht-, familieniveau).
Grootte	Waar mogelijk worden gewichtscategorieën gebruikt (bv.: klein 2,5 kg - 15 kg).	Waar mogelijk worden de exemplaren als volgt tot op de naastgelegen cm gemeten: voor haaien de totale lengte, voor zeilvissen de postorbitale vorklengte, voor vissen de vorklengte, voor roggen de spanwijdte, voor schildpadden de lengte van de ronding van het kopborststuk. In gevallen waarin individuele meting niet mogelijk is, kan het dier worden ingedeeld naar groottecategorie (d.w.z. klein, middelgroot, groot) overeenkomstig de IATTC-waarnemerspraktijken.
Toestand		Indien mogelijk, de geschatte toestand van het exemplaar wanneer gevangen, aan dek gebracht en vrijgelaten.
Tag		Indien mogelijk, de geregistreerde informatie van de teruggehaalde tag.
Lot	Vangst gehouden en teruggegooid, per soort, in meterton.	Indien mogelijk, het lot van het exemplaar dat aan dek is gebracht (bv. gehouden, teruggegooid enz.)
DRIJVENDE VOORWERPEN/FAD'S		
Ingezette middelen	Datum/tijd, positie (lengte- en breedtegraad, in decimale graden	
Teruggehaalde middelen	Datum/tijd, positie (breedtegraad en lengtegraad, in decimale graden)	
Bezoek	Indien mogelijk — datum/tijd, positie (breedtegraad en	

	lengtegraad, in decimale graden)
Boei-ID	Indien mogelijk — alfanumerieke code van de bevestigde satellietboei

Tabel 2. Gegevensvelden die ten minste moeten worden verzameld voor de beuglijnvisserij.

GEGEVENS OVER DE VISREIS	
Vertrekhaven	Naam en land van de haven, datum/tijd, positie (breedtegraad en lengtegraad, in decimale graden)
Aankomsthaven	Naam en land van de haven, datum/tijd, positie (breedtegraad en lengtegraad, in decimale graden)
ACTIVITEIT VAN HET VAARTUIG	
Positie en snelheid	Datum/tijd, positie (lengte- en breedtegraad, in decimale graden)
Einde uitzetting	Datum/tijd, positie (lengte- en breedtegraad, in decimale graden)
Start trek	Datum/tijd, positie (lengte- en breedtegraad, in decimale graden)
Einde trek	Datum/tijd, positie (lengte- en breedtegraad, in decimale graden)
Richting trek	Start tot eind; eind tot start
Blauwgekleurd aas gebruikt	Ja/nee, voor zover de EM-technologie dit toelaat
Manden of drijvers	Totaal aantal gebruikt voor de uitzetting
Haken	Totaal aantal gebruikt voor de uitzetting
Stalen lijnen aan bijlijnen	Ja/nee, voor zover de EM-technologie dit toelaat
Haaientlijnen	Aantal bijlijnen die direct van de drijvers of vallijnen van de beuglijn lopen, voor zover de EM-technologie dit toelaat
VANGST EN TERUGGOOI VAN DOEL- EN NIET-DOELSOORTEN	
Soort-ID	De soortidentificatie van elk gevangen exemplaar, waarbij elk exemplaar wordt geïdentificeerd met de laagst mogelijke taxonomische resolutie (d.w.z. op soortniveau), voor zover de EM-technologie dit toelaat
Grootte	Grootte van elk gevangen exemplaar, met gebruikmaking van de aanbevolen meetmethode en de passende meetcode (standaard, furcaal, postorbitaal, spanwijdte enz.) voor de soort, voor zover

	de EM-technologie dit toelaat
Toestand	De geschatte toestand van het exemplaar wanneer gevangen, aan dek gebracht en, waar mogelijk, vrijgelaten
Lot	Lot van het op het dek gebrachte exemplaar (bv. gehouden, teruggegooid enz.)
Tag	Geregistreerde informatie teruggehaalde tag, voor zover de EM-technologie dit toelaat
Vangstinteractie	Soort vangstinteractie (bv. verstrikt, intern gehaakt, extern gehaakt, uitsluitend interactie met het vaartuig)

Bijlage VIII

Inhoud van het EM-vaartuigmonitoringplan

Het vaartuigmonitoringplan (VMP) voldoet aan de volgende voorwaarden:

Het VMP wordt ontwikkeld voor elk vaartuig of elke groep vaartuigen waarop EM-apparatuur moet worden geïnstalleerd en wordt geleverd aan de bevoegde autoriteiten van de vlaggen-CPC.

Het VMP wordt ontwikkeld in samenwerking met de aanbieder van EM-diensten, de eigenaar van het vaartuig en de relevante visserijautoriteiten van de vlaggen-CPC.

Een inspectie van elk vaartuig of voorbeeldvaartuig voor een groep vaartuigen waarop EM-apparatuur wordt geïnstalleerd, wordt uitgevoerd door de aanbieder van EM-diensten of de visserijautoriteiten van de vlaggenlidstaat. Tijdens deze inspectie worden de volgende aspecten in aanmerking genomen bij de ontwikkeling van het VMP, om ervoor te zorgen dat het systeem voldoet aan de minimumvereisten voor gegevensverzameling in bijlage 2:

plaatsing en instellingen van de camera;

aantal camera's dat moet worden geïnstalleerd voor een optimaal zicht op de vangstverwerkingszone;

de belangrijkste te inspecteren zones zijn de plaatsen waar de vangst wordt verwerkt, voor de identificatie en opslag van de soorten, en de teruggooi- of vrijlatingszones.

Een VMP bevat minimaal de volgende informatie:

Contactgegevens: actuele contactgegevens van de eigenaar van het vaartuig, de exploitant van het vaartuig en de aanbieder van EM-diensten, voor de duur van het contract;

Algemene informatie over het vaartuig: basisinformatie over het vaartuig en de visserijactiviteiten (zoals naam van het vaartuig, registratienummer, doelvisserij, visserijgebieden, vistuig, LOA);

Soort vistuig en configuratie:

indeling van het vaartuig: uitrusting van het vaartuig met gedetailleerde informatie, gebruiksplattegrond van het vaartuig en verschillende gebieden (zoals dek, verwerking, opslag – met inbegrip van het aantal kuilen);

Installatie EM-apparatuur: beschrijving van de instellingen van de EM-apparatuur, zoals looptijd, aantal camera's, instellingen van de camera's (framerate en resolutie) en bestreken

gebieden, tijdregistratie voor elk van de camera's, aantal sensoren, indien van toepassing, gebruikte software, bedieningsapparatuur enz.;

Procedures vangstverwerking: beschrijving van de bemanning en hun activiteiten;

Een voorbeeldweergave van elke vereiste cameraweergave;

Fysieke wijzigingen aan het vaartuig, wijzigingen in de indeling van vaartuigen (segmentering van de vloot) of aanpassingen aan het dek voor vangstverwerking, met inbegrip van aanpassingen die ertoe leiden dat het vaartuig niet langer tot zijn oorspronkelijke groep behoort, moeten worden gemeld aan de autoriteiten van de vlaggen-CPC. Vervolgens wordt het VMP vóór het begin van de volgende visreis dienovereenkomstig bijgewerkt.

Het VMP wordt door de eigenaar van het vaartuig afgetekend en goedgekeurd door de bevoegde autoriteit van de vlaggen-CPC of de door haar aangewezen instellingen.

De EM-apparatuur mag de stabiliteit van het vaartuig niet in gevaar brengen en mag geen risico's inhouden voor de activiteiten van het vaartuig, de veiligheid van de bemanning of het milieu. Bovendien mag ze de veilige vaart van het vaartuig niet belemmeren.

Hieronder vindt u een voorbeeldmodel van een VMP. **EM-vaartuigmonitoringplan Deel A**

Wordt door de eigenaar van het vaartuig verstrekt aan de bevoegde autoriteit van de vlaggen-CPC of de aangewezen instellingen.

1. Informatie verstrekt door de eigenaar van het vaartuig

Externe registratie:		Belangrijkste visserij(en):	
Naam vaartuig:		Soort vistuig:	
Vaartuignummer IATTC-register:		Aantal bemanningsleden:	
IRCS:		Waarnemer mogelijk:	
Thuishaven:		Vertegenwoordiger eigenaar/eigenaren:	
Lengte vaartuig (m):		Telefoonnummer:	
Vaartuigtype:		E-mail:	
Lengte net (vadem):		Lengte hoofdlijn (vadem):	
Diepte net (stroken):		Soort haak:	
Capaciteit beugel (mt):		Materiaal bijlijn:	

Beschrijving van de wijze waarop de bemanning de vis verwerkt en alle andere nuttige gegevens

(1) Indien beschikbaar, kopie of afbeelding van de algemene indeling van het vaartuig

--

(2) Algemene indeling en gebruik (niet noodzakelijkerwijs op schaal)

--

(3) Algemene opmerkingen

Deel B

Verantwoordelijkheid van de bevoegde autoriteit van de vlaggen-CPC en te valideren door de bevoegde autoriteit van de vlaggen-CPC.

- (4) Afbeelding vaartuig
- (5) Configuratie EM-apparatuur
- (6) Bediening systeem – algemene beschrijving

Sensorregistratie, indien van toepassing:	Omschrijving instellingen:
Video-opname:	Omschrijving instellingen:

- (7) Locatie systeemonderdelen

Bedieningsapparatuur:	Gebruikersinterface:
<i>Afbeelding locatie bedieningsapparatuur</i>	
GPS of gelijkwaardig:	GPS-gegevens:
<i>Afbeelding locatie GPS-apparatuur of gelijkwaardig</i>	
Trommelrotatiesensor:	Gegevens trommelrotatiesensor:

<i>Afbeelding van de locatie van de trommelsensor</i>	
Hydraulische druksensor (HPS):	HPS-gegevens:
<i>Afbeelding locatie HPS</i>	
Sensor XX:	Gegevens sensor XX:
<i>Afbeelding locatie sensor XX</i>	
Sensor XX:	Gegevens sensor XX:
<i>Afbeelding locatie sensor XX</i>	
Sensor XX:	Gegevens sensor XX:
<i>Afbeelding locatie sensor XX</i>	

Sensor XX:	Gegevens sensor XX:
<i>Afbeelding locatie sensor XX</i>	

Camera 1 — dekcamera	
<i>Afbeelding locatie camera 1</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding locatie dekcamera</i>	Instellingen camera:
Camera 2 — Vast/algemeen beeld camera	
<i>Afbeelding locatie camera 2</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding camera vast/algemeen beeld</i>	Instellingen camera:
Camera 3 — camera sorteerband	
<i>Afbeelding locatie camera 3</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding camera sorteerband</i>	Instellingen camera:
Camera 4 — camera teruggooi	
<i>Afbeelding locatie camera 4</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding camera teruggooi</i>	Instellingen camera:

Camera XX — camera XX	
<i>Afbeelding locatie camera XX</i>	Beeld en objectieven:

<i>Afbeelding camera XX</i>	Instellingen camera:
Camera XX — camera XX	
<i>Afbeelding locatie camera XX</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding camera XX</i>	Instellingen camera:
Camera XX — camera XX	
<i>Afbeelding locatie camera XX</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding camera XX</i>	Instellingen camera:
Camera XX — camera XX	
<i>Afbeelding locatie camera XX</i>	Beeld en objectieven:
<i>Afbeelding camera XX</i>	Instellingen camera:

Samenvatting bedieningsapparatuur:	instellingen	Samenvatting instellingen camera:
<i>Hoofdconfiguratiescherm</i>		
Meetgegevens sorteergebied:		

Deel C

(In te vullen door de aanbieder van EM-diensten)

(8) Handleiding EM.

- (9) Beschrijving van het ophalen van gegevens van de geheugenapparaten.
- (10) Beschrijving van het inschakelen van het systeem.
- (11) Beschrijving van het uitvoeren van een functietest.
- (12) Vaartuigspecifieke gebruiksprotocollen.

Beschrijving van eventuele speciale protocollen die van toepassing kunnen zijn op het in het VMP bedoelde vaartuig.

- (13) Beschrijving en schema's van controlepunten met specifieke uitgevoerde procedures. Voor elke gebiedsbeschrijving moet er een protocol zijn om ervoor te zorgen dat de vangst in het beeld van de camera blijft.

Deel D

(In te vullen door de aanbieder van EM-diensten)

Lijst van aanbieders van EMS-diensten en contactgegevens:

Voor- en achternaam	Telefoonnummer	E-mailadres	Kantooradres

Deel E:

(In te vullen door de eigenaar van het vaartuig en de aanbieder van EM-diensten)

In dit deel wordt verklaard dat de eigenaar/exploitanten van het vaartuig is/zijn opgeleid in en inzicht heeft/hebben in de functie en werking van het op het vaartuig geïnstalleerde EMS, en dat de exploitant ermee instemt aan het VMP te voldoen.

<u>Eigenaar/exploitant van het vaartuig</u>	<u>Aanbieder van EM-diensten</u>
Volledige naam:	Volledige naam:
Handtekening:	Handtekening:
Datum en tijd:	Datum en tijd:

Normen voor logistiek, gegevensanalyse en rapportage

Gegevensoverdracht

- De autoriteit van de vlaggenlidstaat van het vaartuig moet toestaan dat de EM-registers aan het einde van elke visreis worden ontsloten en op een veilige manier worden doorgestuurd.
- Een gedetailleerd protocol voor het ontsluiten van de gegevens van het vaartuig door de autoriteiten of het EM-beoordelingscentrum moet in het VMP worden vastgelegd en worden overeengekomen door zowel de eigenaren van het vaartuig als de autoriteit van het vaartuig.
- Wanneer EMS-registers worden verzonden (via wifi, mobiel datanetwerk of satelliet, of geleverd op de harde schijf), moeten de gegevens indien mogelijk aan het einde van de visreis worden verzonden. Indien dit niet mogelijk is, moeten de gegevens onverwijld/zo spoedig mogelijk veilig worden opgeslagen en worden doorgegeven.
- Ongeacht de methode voor gegevensoverdracht die voor EM-registers wordt gebruikt, moet de informatie voor verzending naar behoren worden versleuteld. Ook moet een versleuteld opslagapparaat met dezelfde EM-registers aan boord blijven als back-up. De registers op de back-upapparatuur van het vaartuig mogen pas worden gewist nadat de EM-registers in het EM-beoordelingscentrum in EM-gegevens zijn omgezet.

Beoordeling van de gegevens

- De EM-gegevens moeten worden gegenereerd door het programma dat die reis heeft gemonitord. Mits de standaardprotocollen en -procedures worden gevolgd, kunnen de autoriteiten van de lidstaten ervoor kiezen of zij de werkzaamheden uitbesteden aan een commerciële aanbieder van EM-beoordelingsdiensten, een gemachtigde contractant of dat zij dit zelf doen.
- De EM-apparatuur moet afzonderlijke back-upapparatuur omvatten om ervoor te zorgen dat gegevens niet verloren gaan als één apparaat uitvalt.

Opslag en bewaring van EM-gegevens

- Alle informatie over de visserijactiviteiten van het vaartuig moet door de IATTC vertrouwelijk worden behandeld en is onderworpen aan de IATTC-regels inzake vertrouwelijkheid.
- Procedures voor waar, hoe en hoelang de EM-registers na EM-analyse moeten worden opgeslagen, moeten door de vlaggenlidstaat gespecificeerd worden. Besluiten over opslag worden gebaseerd op de doelstellingen van het EM-programma en welk personeel toegang moet hebben tot monitoringregisters, hoe vaak en voor welk doel.

Normen voor gegevensanalyse en rapportage

Opleiding

- De lidstaten moeten opleidingen ontwerpen en organiseren voor EM-analisten, waar nodig met inbreng van IATTC-personeel, aanbieders van EM-diensten en andere deskundigen .

- De EM-analysen mogen alleen worden uitgevoerd door gekwalificeerde EM-analisten, idealiter met enige ervaring op het gebied van visserijactiviteiten, met vaardigheden op het gebied van het gebruik van de specifieke analysesoftware en het nauwkeurig observeren en registreren van in het kader van het programma te verzamelen gegevens. De EM-analisten mogen geen werknemers zijn van een rederij die betrokken is bij de waargenomen visserij of andere directe belangenconflicten hebben.

Automatisering

- Maak, indien mogelijk, het genereren van EM-gegevens automatisch en gebruiksvriendelijk om de EM-analyse te versnellen en direct informatie op te kunnen nemen in EM-gegevens of -rapporten.
- De EM-registers die aan EM-analyse worden onderworpen, moeten ten minste de naam van het vaartuig en de identificatiecode van het vaartuig en de visreis, het cameranummer, de geolocatiegegevens (datum, tijd (UTC), breedte- en lengtegraad), sensorgegevens, indien van toepassing, de cameraregistratiestatus en de status van het EM-apparatuursysteem, indien beschikbaar, en beelden bevatten.

Gegevenskwaliteit

- Bij de EM-analyse moet gebruik worden gemaakt van speciale software waarmee alle opgeslagen gegevens, beelden en sensorgegevens, indien van toepassing, op gesynchroniseerde wijze kunnen worden geanalyseerd. De lidstaten moeten ervoor zorgen dat de procedures voor gegevensanalyse het volgen en doeltreffend analyseren van gegevens en routines waarborgen, om potentiële fouten te signaleren, en digitale meetinstrumenten omvatten.
- De EM-analysesoftware moet het mogelijk maken de verplichte minimumvereisten inzake de gegevensvelden zoals vastgesteld in de tabellen 1 en 2 van deel 3 van bijlage 11 (gebieden van visserijactiviteiten die onder het EMS vallen en de minimale gegevensvereisten voor het vaartuigtype) te rapporteren. Hij kan ook rapportage van de vrijwillige gegevensvelden mogelijk maken.

Conversiefactoren

- Gestandaardiseerde soortspecifieke omrekeningsfactoren voor lengte-gewicht en gewicht-aantal, gebaseerd op collegiaal getoetste onderzoeksresultaten en/of empirische gegevens, worden ontwikkeld door het IATTC-secretariaat, bekrachtigd door het SAC en goedgekeurd door de Commissie, en waar nodig bijgewerkt.

Formaat

- Voor het genereren van EM-gegevensvelden (bv. data in de vorm DDMMJJ, breedte- en lengtegraad in decimale eenheden, snelheden in knopen, gewichten in kg, lengte in centimeter) en het creëren van resulterende EM-gegevensbestanden (bv. csv, accdb, xlsx) moeten standaardformaten worden gebruikt die van toepassing zijn op door menselijke waarnemers ingediende verslagen.

Rapportageprocedure

- De EM-gegevens moeten worden ingediend via een speciaal portaal in de cloud dat door het IATTC-secretariaat kan worden ontwikkeld, of op een andere passende wijze. Het portaal moet zo gebruiksvriendelijk en geautomatiseerd mogelijk zijn en moet kwaliteitscontroleprocedures (bv. formaatcontrole, foutsignalering) en

automatische herinneringen voor het tijdig indienen van de EM-gegevens omvatten.”.

BIJLAGE IV

Wijzigingen van Verordening (EU) 2022/2343

De bijlagen bij Verordening (EU) 2022/2343 worden als volgt gewijzigd:

1. Bijlage 2 wordt vervangen door:

“BIJLAGE 2

Richtsnoeren voor het opstellen van beheersplannen voor niet-verankerde visaanttrekkende voorzieningen (DFAD's)

Het beheersplan voor DFAD's, dat bij de Commissie moet worden ingediend door de lidstaten met vloten die in het IOTC-bevoegdheidsgebied vissen met behulp van DFAD's, moet het volgende omvatten:

(1) een doelstelling;

(2) een toepassingsgebied;

een beschrijving van de toepassing met betrekking tot:

- vaartuigtypen en ondersteunings- en tendervaartuigen;
- het aantal in te zetten DFAD's en DFAD-bakens;
- de rapportageprocedures voor de inzet van DFAD's;
- beleid inzake beperking en gebruik van incidentele bijvangst;
- mogelijke interactie met andere vistuigtypen;
- plannen voor het monitoren en terughalen van verloren DFAD's;
- verklaring of beleid inzake “DFAD-eigenaarschap”;

(3) institutionele regelingen voor het beheer van de beheersplannen voor DFAD's:

- institutionele verantwoordelijkheden;
- aanvraagprocedures voor de goedkeuring van de inzet van DFAD's en/of DFAD-bakens;
- verplichtingen van eigenaren en kapiteins van vaartuigen met betrekking tot de inzet en het gebruik van DFAD's en/of DFAD-bakens;
- beleid inzake de vervanging van DFAD's en/of DFAD-bakens;
- rapportageverplichtingen;

(4) DFAD-constructiekenmerken en -vereisten:

- DFAD-ontwerpkenmerken (beschrijving);
- DFAD-merktekens en -identificatoren, met inbegrip van DFAD-bakens;
- vereisten inzake verlichting;
- radarreflectoren;

- zichtbaarheidsafstand;
 - radioboeien (vereiste van serienummers);
 - satellietzendontvangers (vereiste van serienummers);
 - sonarapparatuur (merk en technische specificaties);
- (5) betrokken gebieden:
- details over gesloten gebieden of perioden, bijvoorbeeld territoriale wateren, scheepvaartroutes, nabijheid van ambachtelijke visserijen enz.;
- (6) periode van toepassing van het beheersplan voor DFAD's;
- (7) middelen om de uitvoering van het beheersplan voor DFAD's te monitoren en te evalueren;
- (8) model voor het DFAD-logboek (zie bijlage 3 voor de te verzamelen gegevens).

Richtsnoeren voor het opstellen van beheersplannen voor verankerde visaanttrekkende voorzieningen (AFAD's)

Het beheersplan voor AFAD's, dat bij de Commissie moet worden ingediend door de lidstaten met vloten die in het IOTC-bevoegdheidsgebied vissen met behulp van AFAD's, moet het volgende omvatten:

- (9) een doelstelling;
- (10) een toepassingsgebied;
- een beschrijving van de toepassing met betrekking tot:
- (1) vaartuigtypen;
 - (2) aantal in te zetten AFAD's en/of AFAD-bakens (per type AFAD);
 - (3) rapportage- en/of vastleggingsprocedures voor inzet van AFAD's;
 - (4) plannen voor het monitoren en terughalen van verloren AFAD's;
 - (5) verklaring of beleid inzake "AFAD-eigenaarschap";
 - (6) institutionele regelingen voor het beheer van de beheersplannen voor AFAD's;
 - (7) institutionele verantwoordelijkheden;
 - (8) bepalingen die van toepassing zijn op het uitzetten en gebruiken van AFAD's;
 - (9) reparaties van, onderhoudsvoorschriften voor en vervangingsbeleid inzake AFAD's op zee;
 - (10) gegevensverzamelingsysteem;
 - (11) rapportageverplichtingen;
 - (12) AFAD-constructiekenmerken en -vereisten;
 - (13) AFAD-ontwerpkenmerken (beschrijving);
 - (14) AFAD-merktekens en -identificatoren, met inbegrip van eventuele AFAD-bakens;
 - (15) eventuele verlichtingsvereisten;

- (16) eventuele radarreflectoren;
- (17) eventuele radioboeien (vereiste van serienummers);
- (18) eventuele satellietzendontvangers (vereiste van serienummers);
- (19) eventuele echopeilers;
- (20) betrokken gebieden: details over gesloten gebieden, bijvoorbeeld scheepvaartroutes, beschermde mariene gebieden, reservaten enz.;
- (21) middelen om de uitvoering van het beheersplan voor AFAD's te monitoren en te evalueren;
- (22) methoden voor het vastleggen en rapporteren van de in bijlage 3 gespecificeerde gegevens.”.

2. Bijlage 3 wordt vervangen door:

“BIJLAGE 3

Gegevensverzameling voor niet-verankerde visaantrekkende voorzieningen (DFAD's) en bijbehorende instrumentboeien

- (1) Voor elke activiteit rond een DFAD, drijvend voorwerp en/of instrumentboei, ongeacht of die wordt gevolgd door een uitzetting, moet elk vissers- en bevoorradingsvaartuig de volgende informatie rapporteren:

Categorie	Onderdeel	Gegevenstype onderdeel	Verplicht	Opmerkingen
Vaartuig	IOTC-ID vaartuig	ID vaartuig	Ja	
	Soort	Lemma woordenlijst	Ja	Afleidbaar
Datum	Jaar	Geheel getal	Ja	
	Maand	Geheel getal	Ja	
	Dag	Geheel getal	Ja	
Locatie van het drijvende voorwerp en/of de instrumentboei op het moment van de activiteit	Lengtegraad	Decimaal	Ja	
	Breedtegraad	Decimaal	Ja	
Locatie van het vaartuig, indien deze afwijkt van die van het drijvende voorwerp of de boei	Lengtegraad	Decimaal	Ja	
	Breedtegraad	Decimaal	Ja	
Drijvend voorwerp	Identificator	Identificator	Ja (indien aanwezig)	In het geval van een bezoek aan een DFAD moet de

				informatie worden verstrekt in de mate dat dat mogelijk is, d.w.z. zonder de DFAD uit het water te hoeven tillen.
	Soort	Lemma woordenlijst	Ja	Zoals gedefinieerd in punt 3 van deze bijlage.
	Categorie van biologische afbreekbaarheid (indien het drijvende voorwerp een DFAD is)	Lemma woordenlijst	Ja	Zoals gedefinieerd in bijlage 3 ter
	Soort activiteit	Lemma woordenlijst	Ja	Zoals gedefinieerd in lid 4 van deze bijlage.
Deel boven water	Bevat het plastic?	Booleaans	Ja (indien duidelijk zichtbaar)	
	Bevat het metaal?	Booleaans		
	Lengte	Decimaal		In cm
	Breedte	Decimaal		In cm
	Hoogte	Decimaal		In cm
	Bevat het mazen?	Booleaans		
	Maaswijdte	Decimaal		In mm
Deel onder water	Bevat het kunststof?	Booleaans	Ja (indien duidelijk zichtbaar)	
	Bevat het metaal?	Booleaans		
	Lengte	Decimaal		In cm
	Breedte	Decimaal		In cm
	Hoogte	Decimaal		In cm
	Bevat het mazen?	Booleaans		
	Maaswijdte	Decimaal		In mm
Boei	Identificator	Identificator	Ja (indien boei aanwezig is)	
	Positie bekend	Booleaans		
	Soort activiteit	Lemma woordenlijst		Zoals gedefinieerd in punt 5 van deze bijlage. In het geval van

				deactivering van de boei, de oorzaak voor deactivering (DFAD is ofwel uit zee gehaald, achtergelaten of verloren) en de positie van het vaartuig.
--	--	--	--	---

- (2) Indien het bezoek wordt gevolgd door een uitzetting, worden de resultaten van de uitzetting in termen van vangst en bijvangst, ongeacht of die aan boord worden gehouden dan wel dood of levend worden teruggegooid, volgens de volgende tabel vastgelegd. De lidstaten rapporteren deze gegevens, geaggregeerd per vaartuig, voor gebieden van 1 lengtegraad *1 breedtegraad (waar van toepassing), aan de Commissie.

Categorie	Onderdeel	Gegevenstype onderdeel	Verplicht	Opmerkingen
Vaartuig	IOTC-ID vaartuig	ID vaartuig	Ja	
	Soort	Lemma woordenlijst	Ja	Afleidbaar
Datum	Jaar	Geheel getal	Ja	
	Maand	Geheel getal	Ja	
Plaats	Vak 1x1	CWP-identificator vak	Ja	
Drijvend voorwerp	Soort	Lemma woordenlijst	Ja	Zoals gedefinieerd in lid 3 van deze bijlage.
	Soort activiteit	Lemma woordenlijst	Ja	Zoals gedefinieerd in lid 4 van deze bijlage.
Inspanning	Aantal activiteiten	Geheel getal	Ja	
	Aantal uitzettingen	Geheel getal		Kan 0 zijn
	Gegevens verhoogd?	Booleaans		
Vangsten nummer 1	Soortcode	ASFIS-identificator	Ja (activiteit gevolgd door uitzetting)	Eén enkele soort
	Lot	Lemma woordenlijst		Gehouden/teruggegooid
	Vangsten/teruggooi	Decimaal		Aantal
	Eenheid	Lemma woordenlijst		Gewicht of aantal
...	...	...	...	...
Vangsten nummer N	Soortcode	ASFIS-identificator	Ja (activiteit gevolgd door uitzetting)	Eén enkele soort
	Lot	Lemma woordenlijst		Gehouden/teruggegooid
	Vangsten/teruggooi	Decimaal		Aantal
	Eenheid	Lemma woordenlijst		gewicht of aantal

			g)	
--	--	--	----	--

(3) Classificatie drijvende voorwerpen:

Code	Engelse beschrijving
ANLOG	Natural log or floating debris of animal origin (natuurlijke boomstam of drijvende resten van dierlijke oorsprong)
DFAD	Drifting FAD (niet-verankerde FAD)
AFAD	Anchored FAD (verankerde FAD)
FALOG	Artificial log or floating debris resulting from human activity (and related to fishing activities) (kunstmatige boomstam of drijvende resten als gevolg van menselijke activiteit (en gerelateerd aan visserijactiviteiten))
HALOG	Artificial log or floating debris resulting from human activity (not related to fishing activities) (kunstmatige boomstam of drijvende resten als gevolg van menselijke activiteit (en niet gerelateerd aan visserijactiviteiten))
VNLOG	Natural log of plant origin (natuurlijke boomstam of plantaardig materiaal)

(4) Classificatie van activiteiten met een drijvend voorwerp:

Code	Activiteit	Omschrijving
DE	Inzet	Inzet van een DFAD op zee
CO	Consolidatie	Inzet van een DFAD op een drijvend voorwerp (bv. voor verbeterd drijfvermogen)
VF	Bezoek met visactie	Bezoek aan drijvend voorwerp dat resulteert in een uitzetting
VI	Bezoek zonder visactie	Bezoek aan drijvend voorwerp zonder visactie
LO	Verlies	Onvrijwillig einde van het gebruik van het drijvende voorwerp (einde transmissie van de boei)
AB	Achterlating	Opzettelijk einde van het gebruik van het drijvende voorwerp als gevolg van overmacht of omdat het drijvende voorwerp niet bereikbaar is (boei is nog aanwezig en kan nog uitzenden)
ST	Stranding	Achterlating omdat het drijvende voorwerp is gestrand in een ondiepe mariene habitat en niet meer drijft
RE	Terughaling	Terughaling van het drijvende voorwerp

(5) Classificatie van activiteiten met instrumentboeien

Code	Activiteit	Omschrijving
DE	Inzet	Inzet (taggen) van een boei op een drijvend voorwerp dat al in zee drijft zonder boei of inzet van een DFAD met een boei
LO	Verlies	Onvrijwillig einde van het gebruik van de boei (verloren, of onvrijwillige einde transmissie van de boei)
AB	Achterlating	Opzettelijk einde van het gebruik van de boei (boei kan nog uitzenden)

RE	Terughaling	Terughaling van de boei op een drijvend voorwerp in zee
TR	Overdracht	Vervanging van de boei die eigendom is van een ander vaartuig door een boei van het eigen vaartuig

(6) Classificatie van de resultaten van de ingezette DFAD's:

	DFAD is ingezet + boei is geactiveerd					
	Boei is actief					
	Boei zendt uit en kan worden gelokaliseerd			Boei zendt uit niet en kan niet worden gelokaliseerd		
	DFAD kan worden teruggehaald		DFAD kan niet worden teruggehaald		DFAD kan niet worden gelokaliseerd, en is dus niet terug te halen	
Reden om boei te deactiveren	DFAD en boei worden uit zee gehaald	Eigenaar van de boei besluit de DFAD niet terug te halen	Niet bereikbaar (bv. in de EEZ van een ander land)	Boei is gestolen, maar zendt wel uit	DFAD is gestolen	Boei is kapot/heeft een technisch probleem/is gezonken
Definitieve status van de DFAD	Teruggenomen DFAD	Afgedankte DFAD	Achtergelaten DFAD	Verloren DFAD		

Gegevensverzameling voor verankerde vis aantrekkende voorzieningen (AFAD's)

- (7) Elke visserijactiviteit rond een AFAD, met inbegrip van vangsten en bijvangst, ongeacht of deze dood of levend worden gehouden of teruggegooid.
- (8) Voor elke activiteit op een AFAD (met inbegrip van herstelling, interventie, versteviging enz.), al dan niet gevolgd door een uitzetting of andere visserijactiviteiten.
- (9) Positie (geografische locatie van de gebeurtenis (breedte- en lengtegraad) in graden en minuten).
- (10) Datum (DD/MM/JJJJ, dag/maand/jaar).
- (11) AFAD-identificatie (d.w.z. AFAD-markering, baken-ID of andere informatie aan de hand waarvan de eigenaar kan worden geïdentificeerd).".

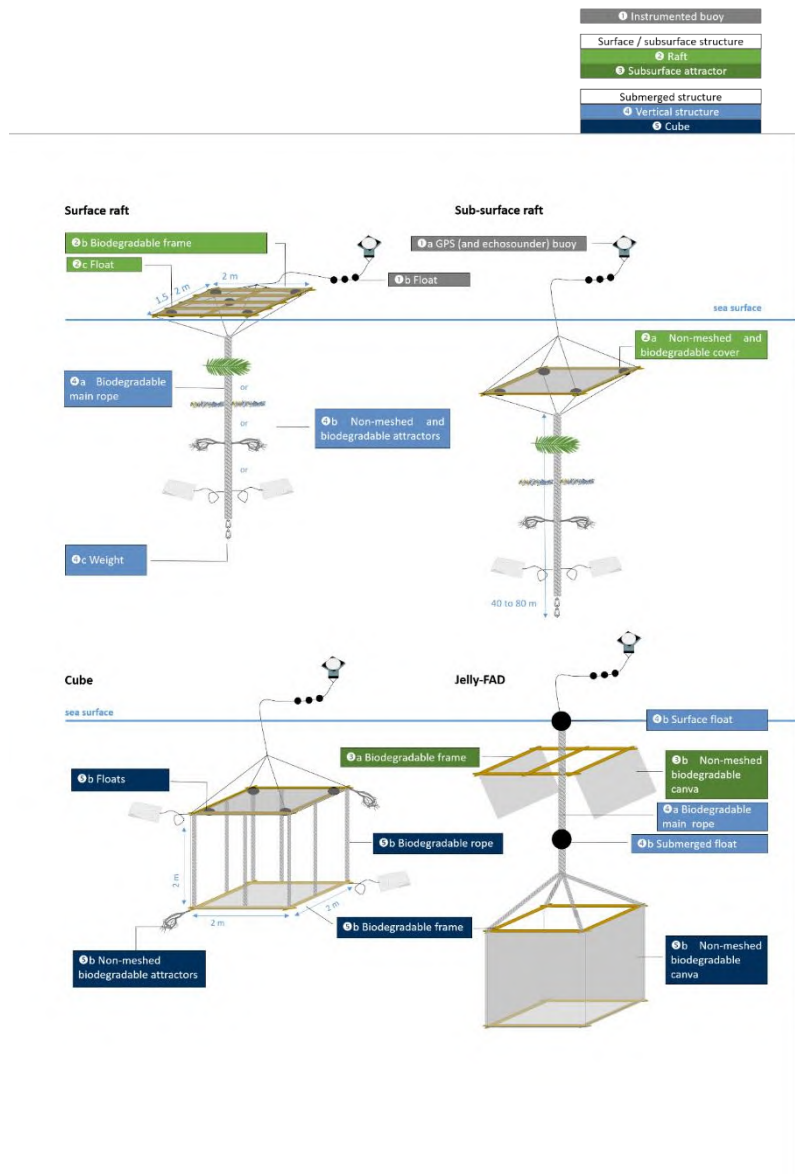
3. De volgende bijlage 3 bis wordt toegevoegd:

“Bijlage 3 bis

Ontwerp en constructie van DFAD's

Voorbeelden voor het ontwerp en de inzet van DFAD's

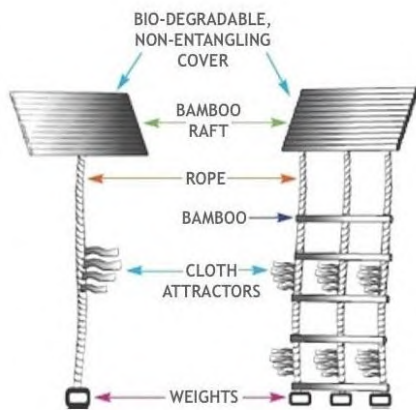
- (1) De oppervlaktestructuur van de DFAD mag niet of alleen met materiaal zonder mazen worden bedekt. Bij de constructie van het vlot mogen geen schaduwdoek of andere verstrikkende materialen zoals netten worden gebruikt. De onderwaterstructuur van DFAD's mag niet langer zijn dan 50 meter.
- (2) Indien een onderwatercomponent wordt gebruikt, mag die niet van netten zijn gemaakt, maar van materialen zonder mazen zoals touwen of dekzeilen.



Legenda:

- Instrumentboei
- Drijvend vlot
- Biologisch afbreekbaar frame
- Drijver
- Biologisch afbreekbaar hoofdkabel
- Biologisch afbreekbare attactor zonder mazen
- Gewicht
- Onderwatervlot
- GPS en echopeilerboei
- Biologisch afbreekbare afdekking zonder mazen
- Kubus
- Drijvers

- *Biologisch afbreekbare kabel*
- *Jelly-FAD*
- *Drijver*
- *Biologisch afbreekbaar textiel zonder mazen*
- *Onderwaterdrijver*
- *Attractor onder water*
- *Structuur onder water*
- *Verticale structuur*
- *Onderwaterstructuur*



Legenda:

- *Biologisch afbreekbare, niet-verstrikkende afdekking*
- *Vlot van bamboe*
- *Kabel*
- *Bamboe*
- *Attractoren van textiel*
- *Gewichten*”.

4. De volgende bijlage 3 ter wordt toegevoegd:

“Bijlage 3 ter

Categorisering van DFAD op basis van de mate van biologische afbreekbaarheid

Voor de toepassing van deze verordening worden de volgende DFAD-categorieën geïdentificeerd op basis van hun mate van biologische afbreekbaarheid (van niet-biologisch afbreekbaar tot 100 % biologisch afbreekbaar), met dien verstande dat de respectieve definities niet van toepassing zijn op de elektronische boeien die aan de DFAD's zijn bevestigd om ze te kunnen traceren:

Categorie I. De DFAD is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen;

Categorie II. De DFAD is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen, met uitzondering van de drijvende componenten (bv. boeien, piepschuim, ringzegenkurken);

Categorie III. Het deel van de DFAD onder water is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen, terwijl het deel boven water en eventuele drijvende componenten niet-biologisch afbreekbare materialen bevatten (bv. synthetische raffia, metalen frame, plastic drijvers, nylon kabels);

Categorie IV. Het deel van de DFAD onder water bevat niet-biologisch afbreekbare materialen, terwijl het deel boven water is gemaakt van volledig biologisch afbreekbare materialen, met uitzondering van eventuele drijvende componenten;

Categorie V. De delen van de DFAD boven en onder water bevatten niet-biologisch afbreekbare materialen.”.

5. In bijlage 4 wordt de volgende regel aan de tabel toegevoegd:

“Risicobep ^{er} king	Omschrijving	Specificatie
Haakafschermende middelen	Er moeten haakafschermende middelen worden gebruikt, zoals die door de partijen bij de Overeenkomst inzake de instandhouding van albatrossen en stormvogels als beste praktijkadvies zijn aangemerkt, en die het punt en de weerhaak van met aas beklede haken omhullen om bijvangst van zeevogels tijdens het uitzetten te voorkomen.	De haakafschermende middelen voldoen aan de volgende prestatiekenmerken. Zij moeten: • de punt en weerhaak van de haak omhullen totdat ze een diepte van ten minste 10 m bereiken of ten minste 10 minuten onder water zijn gebracht; • als volgt voldoen aan de geldende minimumnormen voor met gewichten verzwaarde lijnen: meer dan in totaal 45 g aangebracht binnen 1 m van de haak; of meer dan in totaal 60 g aangebracht binnen 3,5 m van de haak; of meer dan in totaal 98 g aangebracht binnen 4 m van de haak; • zo zijn ontworpen dat ze vast blijven zitten aan het vistuig en niet verloren gaan.

6. Bijlage 11 wordt toegevoegd:

“BIJLAGE 11

Normen voor elektronische monitoring voor IOTC-visserijen

DEEL 1: IOTC-NORMEN VOOR ELEKTRONISCHE MONITORINGPROGRAMMA’S

Algemeen

Nationale/regionale programma’s voor gegevensverzameling met behulp van elektronische monitoringsystemen (EMS) die door de bevoegde autoriteit van de vlaggenlidstaat zijn gecertificeerd als zijnde in overeenstemming met de minimumnormen van het door de IOTC vastgestelde programma voor elektronische monitoring (EMP), kunnen worden opgenomen in het regionale programma voor elektronische monitoring (REMP) van de IOTC.

Doelstellingen

De doelstelling van het REMP van de IOTC is het verzamelen, via het EMS, van geverifieerde vangstgegevens en andere wetenschappelijke gegevens met betrekking tot de visserij op tonijn en tonijnachtigen in het bevoegdheidsgebied van de IOTC en het bereiken van een waarnemings-/beoordelingsdekking met EM die voldoet aan de vereisten van de resolutie van de IOTC over de regionale waarnemersregeling (ROS).

Oogmerk

Het oogmerk van het REMP van de IOTC is de lidstaten in staat te stellen het EMS te gebruiken om gegevens te verzamelen om de EU te helpen voldoen aan de vereisten van de resolutie van de IOTC over een regionale waarnemersregeling, ook in situaties waarin er weinig of geen waarnemers aan boord zijn.

Het REMP heeft tot doel de kwantiteit en kwaliteit van visserijgegevens en de monitoring van de IOTC-visserij te verbeteren en lacunes in de verzameling en verificatie van visserijgegevens aan te pakken. Het REMP kan de lidstaten in de toekomst ook helpen aan de vereisten van andere verplichtingen te voldoen.

Toepassingsgebied

Het REMP van de IOTC biedt een kader voor de ontwikkeling van een EMS voor de volgende IOTC-visserijen:

- ringzegenvaartuigen met een lengte over alles van meer dan 24 meter en van minder dan 24 meter wanneer zij buiten hun EEZ vissen;
- beugvisserijvaartuigen met een lengte over alles van meer dan 24 meter en van minder dan 24 meter wanneer zij buiten hun EEZ vissen;
- kieuwnetvaartuigen met een lengte over alles van meer dan 24 meter en van minder dan 24 meter wanneer zij buiten hun EEZ vissen;
- hengelsonderzoekvaartuigen met een lengte over alles van meer dan 24 meter en van minder dan 24 meter wanneer zij buiten hun EEZ vissen;
- andere vaartuigen met een lengte over alles van minder dan 24 meter (bij het vissen op volle zee).

Het REMP van de IOTC of een nationaal EMP in het kader van het REMP van de IOTC zorgt ervoor dat de via het EMS verzamelde gegevens worden gedocumenteerd en dat alle minimaal verplichte standaardgegevens uit de ROS (bv. “verplichte rapportage”), indien nodig aangevuld met eventuele aanvullende monitoringprogramma’s (bv. havenbemonstering, biologische bemonstering enz.), door het EMS worden verzameld.

Definities

Elektronische technologieën (ET): elk elektronisch instrument dat wordt gebruikt ter ondersteuning van visserijafhankelijke gegevensverzameling, zowel aan land als op zee, met inbegrip van elektronische rapportage (ER) en elektronische monitoring (EM).

Elektronische rapportage (ER): het gebruik van elektronische systemen (applicatie, software, formulier of bestand) om visserijgegevens te registreren, op te slaan, te ontvangen en door te geven.

Monitoring: het vereiste dat visserijgerelateerde gegevens continu moeten worden verzameld.

Elektronische monitoring (EM): het gebruik van elektronische apparatuur om de activiteiten van vissersvaartuigen te registreren met behulp van videotechnologie die gekoppeld is aan gps, waaronder eventueel sensoren.

EM-programma: een door een nationale of regionale overheid beheerd proces dat het gebruik van een EMS op vaartuigen regelt om visserijgegevens en -informatie te verzamelen en te verifiëren via de uitvoering van een EMS in een bepaald gebied en/of een bepaalde visserijtak.

Normen EM-programma: de overeengekomen normen, specificaties en procedures voor de instelling en uitvoering van een EM-programma, die van toepassing zijn op alle onderdelen van het EMS.

Normen EM-gegevens: de in de regionale waarnemersregeling (ROS) van de IOTC overeengekomen deelverzameling van vereiste gegevens die door het EMS kunnen worden verzameld.

EM-registers: beeldmateriaal, en mogelijk sensorgegevens, ruwe gegevens gekoppeld aan positiegegevens verzameld door EM-apparatuur die kan worden beoordeeld om EM-gegevens te produceren.

EM-gegevens: verwerkte/geanalyseerde gegevens die worden geproduceerd door een beoordeling van de EM-registers die voldoen aan de normen voor EM-gegevens.

EM-apparatuur: een netwerk van elektronische camera's, sensoren en gegevensopslagapparatuur die op een vaartuig zijn geïnstalleerd en worden gebruikt om de activiteiten van het vaartuig te registreren.

Vaartuigmonitoringplan (VMP): de kenmerken van de EM-apparatuur van het vaartuig en de wijze waarop de EM-apparatuur van het vaartuig is geïnstalleerd en geconfigureerd om de visserijactiviteiten te monitoren en te voldoen aan het EM-programma en de normen voor EM-gegevens zoals vereist uit hoofde van het regionale elektronische monitoringprogramma van de IOTC.

EM-beoordeling: de beoordeling van EM-registers door EM-waarnemers/beoordelaars om EM-gegevens te produceren.

EM-waarnemer/beoordelaar: een persoon die gekwalificeerd is om EM-registers te beoordelen, EM-gegevens op te slaan en te produceren in overeenstemming met de normen voor EM-gegevens en de analyseprocedure.

EM-beoordelingssysteem: software die door de EM-waarnemer wordt gebruikt om de EM-registers te beoordelen en de verwerkte EM-gegevens te produceren overeenkomstig de normen voor EM-gegevens.

EM-beoordelingscentrum: lokaal, nationaal of regionaal kantoor waar EM-registers worden ontvangen en beoordeeld om EM-gegevens te produceren en op te slaan.

Aanbieder EM-beoordelingen: een derde die EM-beoordelingsdiensten aanbiedt om EM-registers te beoordelen om EM-gegevens te produceren. Dezelfde derde kan zowel de EM-apparatuur als de EM-beoordelingsdiensten leveren, maar deze kunnen ook door verschillende aanbieders worden geleverd.

Dekking EM-installatie: het aandeel van de vaartuigen per vloot met geïnstalleerde EM-apparatuur die operationeel is.

Dekking EM-register: het aandeel van de visserijinspanningen waarvoor EM-registers worden verzameld door geïnstalleerde EM-apparatuur.

Dekking EM-waarnemers/beoordeling: het aandeel van de visserijinspanning waarvoor EM-registers worden beoordeeld om EM-gegevens te produceren en bij de IOTC in te dienen.

Aanbieder van EM-diensten: een derde die EM-apparatuur (en/of -systemen), technische en logistieke diensten om de EM-apparatuur te onderhouden en de goede werking ervan te controleren aanbiedt.

EM-systemen (EMS)

Het EMS wordt goedgekeurd en geaccrediteerd door een geschikt IOTC-orgaan (bv. de ad-hocwerkgroep van de IOTC voor de ontwikkeling van normen voor elektronische monitoringprogramma's, de IOTC-werkgroep voor gegevensverzameling en statistieken (WPDCS)) of de lidstaten, om ervoor te zorgen dat aan de minimumnormen van het REMP (en de ROS) wordt voldaan, met inbegrip van de installatie van EM-apparatuur (via een EM-vaartuigmonitoringplan), de verzameling van gegevens die in overeenstemming zijn met de minimale gegevensnormen uit de ROS, de door geaccrediteerde bedrijven/organisaties beoordeelde EM-registers en de onafhankelijkheid van het EMS. Indien de IOTC het EMS heeft goedgekeurd, dient de lidstaat voor elk vaartuig kopieën van het vaartuigmonitoringplan in bij de Commissie en presenteert de Commissie, als bijlage bij de EU-verslagen aan het wetenschappelijk comité, een overzicht van de vaartuigmonitoringplannen van de EU op vlootniveau.

Gegevens

De EM-gegevens die door regionale of nationale EMP's worden ingediend, zijn onderworpen aan Resolutie 12/02 betreffende het beleid en de procedures inzake de vertrouwelijkheid van gegevens met betrekking tot de vereisten voor het delen van gegevens in het publieke domein (bv. het niveau van stratificatie dat moet worden toegepast om te voorkomen dat de activiteit van één enkel vaartuig duidelijk identificeerbaar is aan de hand van de gepubliceerde gegevens) en de procedures ter bescherming van gegevens.

De EM-gegevens die via EM worden verzameld, worden verstrekt in overeenstemming met de vereisten die door de IOTC zijn vastgesteld in Resolutie 15/01 betreffende de registratie van vangst- en inspanningsgegevens door vissersvaartuigen in het IOTC-bevoegdheidsgebied, Resolutie 15/02 betreffende verplichte statistische rapportageverplichtingen voor partijen bij het IOTC-verdrag en samenwerkende niet-verdragsluitende partijen (CPC's) en de resolutie van de IOTC-waarnemers over de regionale waarnemersregeling.

De EM-gegevens worden bij de IOTC ingediend overeenkomstig de specificaties voor het elektronische gegevensformaat die door het IOTC-secretariaat zijn verstrekt en door de IOTC zijn goedgekeurd, zodat de gegevens in de databank van de regionale waarnemersregeling van de IOTC kunnen worden opgenomen. De EM-gegevens moeten in de databank naar behoren worden gemarkeerd om te worden onderscheiden van de gegevens die door menselijke waarnemers aan boord worden verzameld.

Operationele uitvoering van het REMP van de IOTC — accreditatie en controle van nationale EMP's

De lidstaten verzoeken de Commissie bij het IOTC-secretariaat een aanvraag in te dienen om haar eigen nationale EM-programma te laten erkennen als onderdeel van het REMP van de IOTC, om zo te voldoen aan de minimumnormen voor gegevens uit de ROS.

De IOTC controleert de nationale EM-programma's aan de hand van de EM-minimumnormen.

De nationale EM-programma's worden geëvalueerd en onderworpen aan regelmatige en periodieke controles, zoals overeengekomen door de IOTC.

De IOTC zou nationale EM-programma's kunnen goedkeuren die door andere regionale visserijorganisaties voor tonijn zijn goedgekeurd.

DEEL 2: Normen voor het elektronische monitoringsysteem en gegevens van de IOTC

1. TECHNISCHE MINIMUMSTANDAARDEN VOOR EM

In de technische minimumnormen worden de vereisten voor EM beschreven. De lidstaten zorgen ervoor dat alle EM-apparatuur die als onderdeel van hun nationale of subregionale programma's is geïnstalleerd, in overeenstemming is met deze technische specificaties.

Aangepast aan vaartuigniveau: er is geen standaardconfiguratie die betrekking heeft op alle vaartuigen van vloten die actief zijn in de regio van de Indische Oceaan; daarom moet elke installatie van EM-apparatuur op vaartuigniveau worden aangepast. EM-apparatuur die aan boord van een vissersvaartuig moet worden geïnstalleerd, bestaat uit een controlesysteem dat een aantal camera's en eventueel een aantal verschillende sensoren verbindt om beelden te verzamelen en vast te leggen, om zo de doelstellingen van het EM-programma te verwezenlijken. Het aantal camera's en sensoren wordt via een vaartuigmonitoringplan op elk vaartuig afgestemd om aan de algemene doelstellingen van het programma te voldoen in plaats van te prescriptief te zijn, en omvat een voldoende aantal camera's. Hoewel dit afhankelijk is van de configuratie van elk afzonderlijk vaartuig, moeten camera's in het algemeen zo zijn opgesteld dat zij de gebieden en activiteiten in de tabellen 1 en 2 en de figuren 1 tot en met 3 van deel 3 van deze bijlage 11 vastleggen⁵. Elk vaartuig stelt een "vaartuigmonitoringplan" op waarin het aantal camera's, de positie en de instellingen ervan worden gespecificeerd, om de vereiste minimale "verplichte" gegevensvelden uit de ROS te verzamelen. De verzameling van een deel van de vereiste gegevens volgens de minimumnormen van de ROS kan worden aangevuld met havenbemonstering en/of andere methoden voor gegevensverzameling, zoals beschreven in het veld voor gegevensverzameling in het kader van de regionale waarnemersregeling van de IOTC⁶. Binnen een bepaald EM-programma kan ook een zekere mate van harmonisatie tussen schepen nodig zijn (plaatsing en instellingen van de camera).

Omvat sensor/automatische apparaten: aangezien EM-registers veel opslagcapaciteit vereisen, registreren de meeste EMS-systemen de vaartuigactiviteiten niet continu. De opnamefunctie van sommige camera's kan worden geactiveerd door de detectie van het gebruik van vistuig of door visserijactiviteiten. Het EMS kan daarom sensoren en andere procedures (computervisie, artificiële intelligentie) omvatten om te detecteren wanneer er wordt gevist of andere activiteiten aan boord plaatsvinden die van belang zijn. Dit zal zorgen voor een goede verzameling van EM-registers (bv. de opnamefunctie wordt geactiveerd wanneer de visserijactiviteit begint) en de beoordeling van EM-registers vergemakkelijken.

Omvat een Global Positioning System (GPS): dit is nodig om de positie, koers en snelheid van het vaartuig te monitoren en informatie te verstrekken over datum/tijd en locatie van de visserijactiviteiten. Positie- en datum-/tijdstempels van vissersvaartuigen worden rechtstreeks op afbeeldingen of in de metagegevens van afbeeldingen aangebracht.

Compatibiliteit: het EMS zou idealiter kunnen worden geïntegreerd met andere instrumenten voor monitoring, controle en bewaking (bv. het volgsysteem voor vissersvaartuigen).

⁵ Bijlage 3 moet als algemene leidraad worden genomen, aangezien het voorbeelden zijn van bestaande EMS-installaties. De EM-configuratie (aantal camera's, positie en monitoringdoelstellingen voor elke camera) moet vervolgens worden afgestemd op elke visserij/elk vaartuig door middel van een vaartuigmonitoringplan.

⁶ De mogelijkheden van EM om de velden met minimale vereiste gegevens uit de ROS te verzamelen (<https://iotc.org/documents/ROS/DataStandards>) kunnen per vloot verschillen, naarmate de vangstverwerking en de praktijken voor het uitzetten/ophalen per vloot verschillen. Daarom moeten deze waarden als algemene leidraad worden genomen en voortdurend worden bijgesteld.

Robuust systeem: de buiten geïnstalleerde onderdelen van de EM-apparatuur (zoals camera's/camerabehuizing en sensoren) moeten bestand zijn tegen ruwe omstandigheden op zee en zware omstandigheden aan boord van de vaartuigen.

Beveiligd systeem: de onderdelen van de EM-apparatuur en de daarop opgeslagen gegevens moeten manipulatiebestendig en afgeschermd zijn, idealiter met behulp van versleuteling, zodat het maken van ongeoorloofde wijzigingen niet mogelijk is.

Camera's: aanbevolen wordt om indien mogelijk digitale camera's met een hoge resolutie te gebruiken die alle zones van belang op het vaartuig bestrijken, afhankelijk van het vaartuig en de visserijactiviteiten. De plaatsing, instellingen en registratie van camera's moeten de detectie van vaartuigactiviteiten, vangst- en bijvangstsoorten waarborgen en een nauwkeurige identificatie van soorten mogelijk maken (ten minste voor alle soorten die onder het IOTC-mandaat vallen). Het systeem moet activiteiten kunnen registreren bij weinig en zeer helder natuurlijk licht (lage en hoge contrasten). De camera's moeten waterbestendig zijn en zich in een op zichzelf staande, weerbestendige behuizing bevinden.

EM-registers: de EM-registers omvatten de volgende informatie: de naam van het EM-bestand met ten minste de vaartuignaam en vaartuig-ID, camera-ID, reis-ID, geolocatiegegevens (datum, tijd (UTC), breedte- en lengtegraad), opnamestatus camera, EM-gezondheidsstatus (indien beschikbaar), beelden en sensorgegevens, wanneer gebruikt.

Onafhankelijkheid: het systeem moet zelfsturend zijn, met uitzondering van minimaal onderhoud door de bemanning (bv. reiniging van sensoren en camera's). Het systeem kan verificatie op afstand van de werking ervan in realtime omvatten om alle informatie te verzamelen. Een aangewezen persoon moet erop toezien dat het systeem naar behoren functioneert voordat het de haven verlaat en op zee, waarvoor een protocol (checklist) dient te bestaan.

Geen interferentie: de EM-apparatuur mag geen radiofrequenties storen of interferentie met andere communicatie-, navigatie-, veiligheids-, geolocatieapparatuur (bv. het volgsysteem voor vissersvaartuigen) of visserijapparatuur aan boord van vaartuigen veroorzaken.

Zelfstandigheid: de EM-apparatuur moet haar eigen ononderbroken stroomvoorziening hebben of op die van het vaartuig zijn aangesloten om ervoor te zorgen dat deze ook in geval van een stroomstoring van het vaartuig blijft werken. De EM-apparatuur moet afzonderlijke gedupliceerde back-upapparatuur bevatten om ervoor te zorgen dat gegevens niet verloren gaan als een opslagapparaat uitvalt.

Zelfstandigheid van de opslag van EM-gegevens: de EM-apparatuur moet voldoende opslagcapaciteit hebben om alle EM-registers gedurende een bepaalde periode, die ten minste een volledige reis moet zijn, op te slaan. De duur hangt af van de operationele kenmerken van het vaartuig, die kunnen variëren van vier maanden (in het geval van ringzegenvaartuigen) tot twaalf maanden of langer (in het geval van beugvisserijvaartuigen).

Interoperabiliteit: het EMS moet idealiter EM-registraties genereren die interoperabel zijn tussen verschillende aanbieders van EM-diensten en -beoordelingen en die, waar mogelijk, kunnen worden geïntegreerd met andere instrumenten voor gegevensverzameling en -monitoring.

Onderhoud: er moet een aangewezen persoon aan boord (en/of aan land) worden aangewezen om de apparatuur te onderhouden (bv. lenzen reinigen enz.), de leverancier van EM-apparatuur en de bevoegde autoriteit (bv. de IOTC of de vlaggenstaat) te laten weten wanneer het systeem in de haven of op zee slecht functioneert, zodat het systeem zo snel mogelijk wordt gerepareerd, en elke storing van de EM-apparatuur te registreren in een speciaal formaat.

2. LOGISTIEKE MINIMUMNORMEN VOOR EM

Opvragen EM-registers: de EM-registers moeten worden verzonden via mobiele netwerken, wifi, satelliet of op een opslagapparaat (d.w.z. SSD of HDD). Voor dit laatste moet ook een protocol worden gevolgd om de opslagapparaten te verzamelen en naar het aangewezen EM-beoordelingscentrum te sturen.

Opslag van EM-registers: de EM-registers moeten door het vaartuig/de rederij/de aanbieder van EM-diensten/de aanbieder van EM-beoordelingen/de EM-programmabeheerder gedurende ten minste één jaar worden opgeslagen of voor de periode die is vastgesteld in de nationale/regionale EM-programma's.

Back-up van EM-registers: indien EM-registers automatisch elektronisch worden verzonden, moeten operationele procedures voor de ontvangst en back-up ervan worden toegepast, rekening houdend met de nodige afspraken voor de bewakingsketen.

Bewakingsketen opslagapparaten: het EMS moet de traceerbaarheid van elk opslagapparaat en elk EM-register waarborgen. De bewakingsketen van de EMS-opslagapparaten moet worden gewaarborgd.

Frequentie: de EM-programma's moeten voorschriften bevatten over de methode en frequentie (bv. na elke reis) voor de verzending van EM-registers naar de EM-beoordelingscentra, die in overeenstemming moeten zijn met de door de lidstaat, de EU of de IOTC vastgestelde minimumnormen.

3. MINIMUMNORMEN BEOORDELING EM-GEGEVENS

EM-beoordelingssoftware: het EMS moet software omvatten om de beoordeling van EM-registers te vergemakkelijken en EM-gegevens te produceren die als verzameling in een gemeenschappelijk outputformaat van de IOTC kunnen worden gerapporteerd voor uitwisseling met/indiening bij de IOTC. Idealiter kan de EM-beoordelingssoftware worden gebruikt om EM-registers te beoordelen die zijn verzameld bij verschillende leveranciers van EM-apparatuur.

EM-beoordeling en rapportage van EM-gegevens: de beoordeling van de EM-registers en rapportage van de EM-gegevens moet plaatsvinden door instellingen, organisaties en onafhankelijke ondernemingen met aantoonbare expertise en ervaring (bv. werkervaring met waarnemers aan boord). Deze taken kunnen worden gecentraliseerd in een "regionaal EM-beoordelingscentrum" bij de uitvoering van een regionaal programma en/of kunnen worden uitgevoerd door nationale of onafhankelijke organisaties.

Kwaliteitscontrole EM-registers en EM-gegevens: het beoordelingsproces van EM-registers moet kwaliteitscontroles door middel van kwaliteitscontroles van de EM-registers, invoercontroles van de EM-gegevens, mogelijke automatische foutidentificatie in de EM-gegevens (bv. onjuiste vangst-/uitzetposities aan land enz.), debriefing van EM-waarnemers) omvatten. De geproduceerde EM-gegevens moeten worden gecontroleerd voordat zij aan het IOTC-secretariaat worden gerapporteerd.

EM-gegevens: het EMS moet het mogelijk maken ten minste de minimale standaardgegevensvelden van de ROS te verzamelen en te rapporteren. De EM-gegevens moeten bij het IOTC-secretariaat worden ingediend met behulp van IOTC-standaardformulieren overeenkomstig het in Resolutie 22/04

of een eventuele vervangende resolutie gespecificeerde tijdsbestek. De vereisten inzake vertrouwelijkheid van gegevens die zijn uiteengezet in Resolutie 12/02, het beleid en de procedures inzake vertrouwelijkheid van gegevens, of een vervangende resolutie, zijn van toepassing op alle EM-gegevens die bij het IOTC-secretariaat worden ingediend.

Opleiding van EM-waarnemers: de EM-waarnemers moeten beschikken over specifieke kwalificaties met betrekking tot de beoordeling van EM-registers, die worden geïntegreerd in de normen voor regionale of nationale EM-programma's. De EM-waarnemer moet deelnemen aan gespecialiseerde opleidingen die na wijziging van het protocol voor de EM-beoordeling worden geactualiseerd om te waarborgen dat de EM-gegevens aan de hoge kwaliteitsnormen voldoen.

Kwalificaties van EM-waarnemers: de EM-waarnemers moeten EM-registers kunnen beoordelen en EM-gegevens kunnen produceren overeenkomstig de IOTC-vereisten. De EM-waarnemers moeten vertrouwd zijn met visserijactiviteiten en moeten in staat zijn i) IOTC-soorten en soorten van bijzonder belang, ii) IOTC-visserijmethoden en iii) IOTC-methoden voor risicobeperking te identificeren.

Compatibiliteit met doorlopende gestandaardiseerde gegevensstromen en databanken: de EM-gegevens moeten een compatibel uitvoerformaat hebben (met inbegrip van het gebruik van gestandaardiseerde, beproefde codelijsten) voor de uitwisseling van de verzamelde informatie met de huidige formaten en normen voor gegevensrapportage van de IOTC, en moeten overeenstemmen met de gegevensregels van de IOTC. De EM-gegevens moeten in een goedgekeurd formaat voor elektronische gegevensrapportage worden ingediend bij het IOTC-secretariaat, met gebruikmaking van IOTC-standaardcodes en -eenheden.

Opslag en bewaring van gegevens: er moeten wettelijke bepalingen inzake gegevensbescherming, -opslag en -bewaring door de IOTC worden opgesteld en overeengekomen, ongeacht of het gaat om nationale REMP- of EM-programma's.

Eigendom EM-registers: de EM-registers zijn eigendom van de eigenaar van het vaartuig/vlaggenstaat, maar deze moet de IOTC de EM-gegevensoutput verstrekken om in de IOTC-databank te worden opgenomen voor gebruik, analyse en verwijdering, zoals vereist door de resolutie van de IOTC-waarnemers over de regionale waarnemersregeling.

Eigendom van hardware/software: ongeacht het toepassingsgebied van het EM-programma wordt aanbevolen dat de eigenaar van de hardware- en softwarelicentie (en het onderhoud) de eigenaar van het vaartuig/vlaggenstaat is.

DEEL 3: VAARTUIGMONITORINGPLANNEN (VMP)

Elk vaartuig stelt een "vaartuigmonitoringplan" op met een beschrijving van het aantal camera's dat is geplaatst om de vereiste minimale gegevensvelden van de ROS te verzamelen, de positie en instellingen van de camera's, en van de belangrijkste gebieden die moeten worden gemonitord wat betreft de visserijactiviteiten, de verwerking van vangsten, de identificatie van soorten, het lot van exemplaren en de opslag ervan. Het VMP moet worden ontwikkeld in samenwerking met de aanbieder van EM-diensten, de eigenaar van het vaartuig en de visserijautoriteiten.

De VMP's moeten door de eigenaar van het vaartuig worden afgetekend en definitief worden goedgekeurd door de bevoegde autoriteit van de vlaggenlidstaat, waarna ze worden voorgelegd aan het

WGEMS/WPDCS om ervoor te zorgen dat ze voldoen aan het REMP-programma van de IOTC en de normen voor EM-systemen en -gegevens.

Het VMP moet de volgende informatie bevatten:

- contactgegevens: contactgegevens van de eigenaar van het vaartuig, de exploitant van het vaartuig en de aanbieder van EM-diensten, voor de duur van het contract;
- algemene informatie over het vaartuig: basisinformatie over het vaartuig en de visserijactiviteiten (bv. naam van het vaartuig, registratienummer, doelsoorten, gebieden, vistuig, LOA);
- indeling van het vaartuig: uitrusting van het vaartuig met gedetailleerde informatie, plan van de opstelling van het vaartuig en verschillende gebieden (bv. dekken, verwerkingsgebied, opslag enz.);
- instelling EM-apparatuur: beschrijving van de instellingen van de EM-apparatuur, zoals looptijd, aantal camera's en bestreken gebieden, tijdregistratie voor elk van de camera's, aantal en plaats van de sensoren (indien aanwezig), gebruikte software, locatie bedieningsapparatuur, procedures voor het controleren van de goede werking van de aan boord geïnstalleerde EM-apparatuur enz.;
- een momentopname van elke camera moet in het VMP worden opgenomen;
- een register op elk vaartuig van de kenmerken van de EM-apparatuur van het vaartuig en hoe de EM-apparatuur van het vaartuig is geoptimaliseerd om te voldoen aan de normen voor EM-systemen en -gegevens.

Op ringzegenvaartuigen wordt aanbevolen dat de camera's ten minste de volgende gebieden bestrijken:

- het werkdek (zowel bakboord- als stuurboordzijde);
- de netzak en de zegenbeugel;
- het voordek of middenschip (bv. FAD-activiteit);
- en het kuildek en de transportband (Murua et al., 2022; Restrepo et al., 2018): voor de transportband, op meer dan één plaats (bv. ten minste aan het begin en aan het einde van de transportband). Indien er een afvoerband is, moet deze ook worden bestreken;
- de camera's moeten de volgende activiteiten bestrijken: het uitzetten, het ophalen van de zegenbeugel, het binnenhalen van netten, FAD-activiteiten, de totale vangst, het sorteren in de vangstkuilen (waarbij de vangst in het ruim of de kuilen wordt geplaatst), het behandelen en lossen van bijvangst en het teruggooien van tonijn (figuur 1 en tabel 1);
- op grote ringzegenvaartuigen zijn ten minste zes camera's nodig voor visserij- en visverwerkingsactiviteiten; minder camera's (bv. 4 camera's) zouden echter de activiteit kunnen bestrijken om de gegevens te verzamelen die nodig zijn op kleinere ringzegenvaartuigen (bv. 300-400 ton capaciteit).

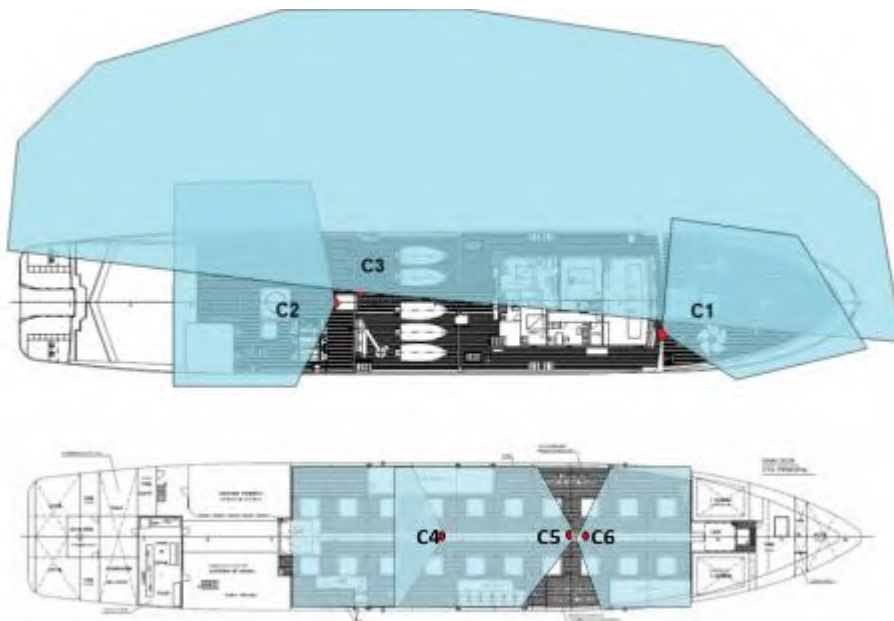
De voorkeur gaat uit naar een configuratie met EM-apparatuur die een groter aantal beelden (frames) van hogere kwaliteit/resolutie kan vastleggen. Digitale video heeft over het algemeen de voorkeur, maar stilstaande beelden kunnen ook een haalbare optie zijn om informatie vast te leggen tijdens de

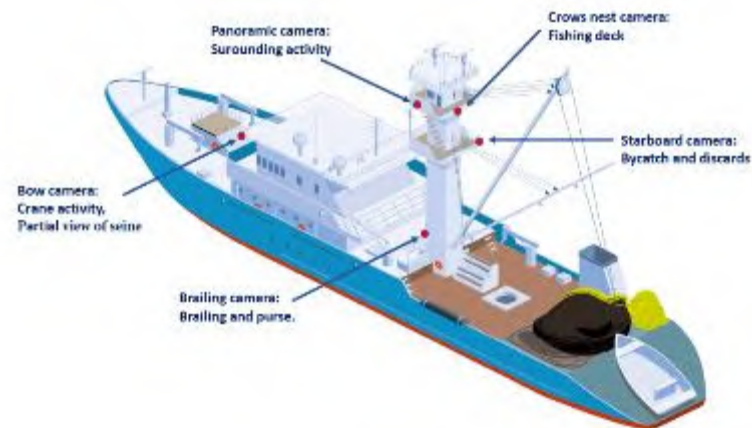
verschillende fasen van de activiteit van het vaartuig. Aangezien de opslagcapaciteit echter beperkt is, kan een optimale configuratie bestaan uit video-opnamen voor bepaalde gebieden/camera's/momenten, en foto's voor andere. In het geval van foto's is het minimumvereiste dat de camera ten minste om de twee seconden een foto maakt met een kijkhoek die de visbeheersgebieden volledig bestrijkt wanneer er visserijactiviteiten plaatsvinden (Restrepo et al., 2018). De beeldkwaliteit moet ook toereikend zijn om een nauwkeurige verzameling van alle vereiste gegevensvelden mogelijk te maken, zoals soort-ID, FAD-materialen en -ontwerp, of gebruikt aas, om zo de monitoringdoelstellingen te verwezenlijken.

Fysieke wijzigingen aan een vaartuig die gevolgen hebben voor het EMS, moeten worden gemeld aan de bevoegde autoriteiten van de vlaggenlidstaat. Het VMP moet zo spoedig mogelijk worden geactualiseerd en opnieuw worden goedgekeurd door de bevoegde autoriteit.

Elke wijziging van de EM-apparatuur (zoals de installatie van een nieuwe generatie camera's) moet worden gemeld aan de bevoegde autoriteiten van de vlaggenlidstaat. Het VMP moet zo spoedig mogelijk worden geactualiseerd en opnieuw worden goedgekeurd door de bevoegde autoriteit.

A



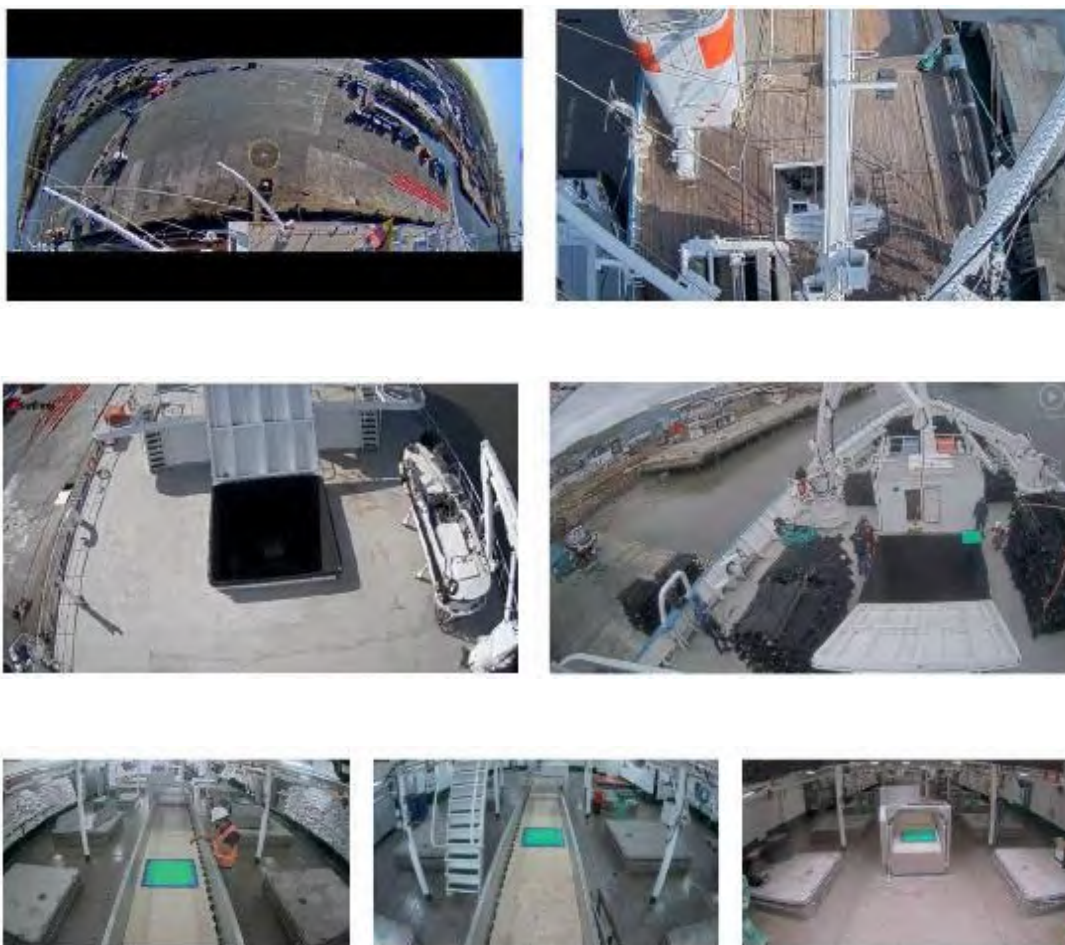


B



Legenda:

- *Panoramacamera: omgevingsactiviteit*
- *Camera in het kraaiennest: visdek*
- *Boegcamera: kraanactiviteit, gedeeltelijk zicht op de zegen*
- *Stuurboordcamera: bijvangst en teruggooi*
- *Beugelcamera: Beugel en ringzegen*
- *Methode voor het vrijlaten van bijvangst*
- *Identificatie teruggooi*
- *Vangsten en lot exemplaren*
- *Verificatie van goede praktijken*
- *Monsterneming vangst*
- *Meting van grote soorten*
- *Beschrijving van de vangst en vrijlating van bijvangst uit beugel*
- *Vrijlating van in netten gevangen soorten*
- *Zicht van dichtbij op de ringzegen maakt het mogelijk de toestand van niet-aangelande soorten bij vrijlating en/of teruggooi te identificeren*



Figuur 1. Een voorbeeld van (A) een EM-systeem met 6 camera's, geïnstalleerd op een ringzegenvaartuig, die de belangrijkste gebieden van visserij en visverwerking bestrijken (uit Murua et al., 2020b)) en (B) een EM-systeem met 7 camera's (4 op het bovendek en 3 op het kuildek), geïnstalleerd op een ringzegenvaartuig, die de belangrijkste gebieden van visserij en visverwerking bestrijken, met 1 extra camera bij de transportband: (B1) panoramacamera (360 graden, bv. zijaanzicht aan bakboordzijde), (B2) camera in het kraaiennest uitkijkend op de achtersteven, (B3) kraancamera uitkijkend op het werkdek, (B4) camerabeeld van het voordek, (B5) camera op het achtersteven uitkijkend op de transportband, (B6) midscheepscamera uitkijkend op de transportband en (B7) camera op de boeg uitkijkend op de transportband (bron: Digital Observer Services).

Tabel 1 Minimumgebieden en -activiteiten die moeten worden gemonitord.

Bestreken gebied	Bestreken activiteiten	Oogmerk	Minimumvereisten te monitoren gegevens
Werkdek (bakboord)	Ophalen zegenbeugel	Totale vangst per uitzetting Samenstelling soorten	Aantal beugels en vulling per beugel Gewicht, grootte en soort gehouden tonijn
	Teruggegooide tonijn	Totaal teruggegooide tonijn per uitzetting	Gewicht, grootte en soort teruggegooide tonijn
	Verwerking bijvangst	Raming bijvangst	Aantal exemplaren Soort verwerking Soort-ID
Werkdek (stuurboord)	Verwerking bijvangst	Raming bijvangst	Soort verwerking
	Vrijlaten bijvangst	Totaal bijvangst per uitzetting	Aantal exemplaren en soort-ID
Gebied ringzegen in het water	Ophalen zegenbeugel	Totale vangst per uitzetting	Aantal beugels en vulling per beugel
	Verwerking bijvangst en veilige vrijlating afzonderlijke dieren (walvishaaien, mantaroggen...)	Totaal bijvangst per uitzetting Toepassing beste praktijken bij verwerking en veilige vrijlating	Soort verwerking
	Vrijlaten bijvangst grotere soorten (walvishaaien, mantaroggen...)	Totaal bijvangst per uitzetting Toepassing beste praktijken bij verwerking en veilige vrijlating	Aantal exemplaren en soort-ID
Voordek of midscheeps	FAD-activiteit (inzet, vervanging, herstelling...)	Totaal aantal inzetten FAD, FAD-ontwerp en FAD-activiteiten per reis	Aantal, materiaal (natuurlijk of kunstmatig) en FAD-kenmerken (verstrikkend of niet verstrikkend)
Kuildek en transportband	Sorteren naar vangstkuil	Samenstelling soorten	Gewicht, grootte en soort gehouden tonijn
	Verwerking bijvangst	Beste praktijken	Soort verwerking
	Raming teruggegooide, vrijgelaten of gehouden bijvangst	Totaal bijvangst per uitzetting Samenstelling soorten Toepassing beste praktijken bij verwerking en veilige vrijlating	Aantal, grootte of gewicht van exemplaren, soort-ID en lot

Op beugvisserijvaartuigen, de gebieden en activiteiten die minimaal door camera's moeten worden bestreken (tabel 2, figuur 2):

- het gebied van het uitzetten van de beuglijn (meestal de camera op de achtersteven van het vaartuig);
- het gebied waar de beuglijn wordt opgehaald;
- het werkdek waar de vangst wordt verwerkt;
- en het omliggende watergebied voor de niet aan boord gebrachte, teruggegooide soorten;
- de camera's moeten de volgende activiteiten bestrijken: uitzetten van de beuglijn, soort aas, of risicobeperkende technieken worden gebruikt (bv. torilijnen voor zeevogels), ophalen van de beuglijn, alle aan de haak geslagen soorten (zowel gehouden als teruggegooid), het lot van de vangst, en de grootte van de exemplaren;
- op de meeste beugvisserijvaartuigen voor de tonijnvisserij zijn ten minste drie camera's nodig voor visserijactiviteiten en visverwerking: een die beelden vastlegt bij het uitzetten van de beuglijn, een die het ophalen en aan boord nemen van de vangst registreert, en een derde die boven het verwerkingsdek is gemonteerd om de soorten, de grootte van exemplaren en het lot te registreren. Daarnaast wordt geadviseerd nog een extra camera te plaatsen die het omliggende watergebied bestrijkt voor de niet aan boord gebrachte, teruggegooide soorten.



C1: Stern camera



C2: Fishing deck 1



C3: Fishing deck 2



Legenda:

- Camera 3: gehouden vangst, soorten, grootte en lot
- Camera 2: vangst en teruggooi; soorten, grootte en lot
- Camera 1: uitzetten drijvers, haken en aas
- C1: camera achtersteven

- C2: visdek 1
- C3: visdek 2

Figuur 2. Een voorbeeld van EM-apparatuur met drie camera's, geïnstalleerd op een beugvisserijvaartuig, die de belangrijkste gebieden van visserij en visverwerking bestrijken. Beeld van de 3 camera's: (links) camera achtersteven — uitzetten van de beuglijn met informatie over haken, drijvers, risicobeperkende technieken en aas; (midden) visdek 1 — informatie over het ophalen, vangst en teruggooi, soort-ID, grootte en lot; en (rechts) visdek 2 — lot van de soort, grootte, soort-ID (bron: Digital Observer Services).

Tabel 2 — Algemene configuratie en gebieden/activiteiten aan boord van vaartuigen voor de beugvisserij op tropische tonijn die door het EM-systeem worden bestreken.

Bestreken gebied	Bestreken activiteiten	Minimumvereisten te monitoren gegevens
Camera op achtersteven vaartuig	Start en einde uitzetting	Positie, datum en tijd
		Totaal aantal uitgezette haken en tussenliggende drijvers
		Totaal aantal uitgezette drijvers
		Aastype
		Soort aas
		Aasverhouding (%)
		Risicobeperkende maatregelen/mariene
Werkdek	Vangst aan boord	Lengte en gewicht ⁷ per gevangen soort/exemplaar
		Toestand
		Lot
		Predator waargenomen
	Bijvangst teruggegooid, vrijgelaten of gehouden	Totaal bijvangst per uitzetting en samenstelling soorten
Verwerkingsgebied	Vangst	Totale vangst per uitzetting
		Lengte en gewicht per gevangen
		Geslacht
		Lot
Omliggende wateren	Start en einde ophalen	Positie, tijd en datum
	Raming teruggegooid, vrijgelaten of gehouden bijvangst	Totaal bijvangst per uitzetting en samenstelling soorten
		Toestand en lot soort

Op hengeltvisserijvaartuigen zijn de gebieden die ten minste door camera's moeten worden bestreken, het gebied waar met aas wordt gevist, het gebied waar de hengel wordt uitgezet en hengeltvisserijactiviteit plaatsvindt (camera op de achtersteven van het vaartuig) en het werkdek waar

⁷ Raming op basis van lengte-gewichtverhouding.

de vangst wordt verwerkt. Voor een typisch hengelvisserijvaartuig in de Indische Oceaan zijn ten minste twee of drie camera's nodig om de belangrijkste gebieden voor visserijactiviteiten, visverwerking en aasvisserij te bestrijken.