

Bruksela, 13 maja 2025 r.
(OR. en)

Międzyinstytucjonalny numer
referencyjny:
2025/0106(COD)

8775/25
ADD 1

PECHE 119
CODEC 577

PISMO PRZEWODNIE

Od:	Sekretarz generalna Komisji Europejskiej (podpisała dyrektor Martine DEPREZ)
Data otrzymania:	12 maja 2025 r.
Do:	Thérèse BLANCHET, sekretarz generalna Rady Unii Europejskiej
Nr dok. Kom.:	COM(2025) 195 final annex
Dotyczy:	ZAŁĄCZNIKI do wniosku dotyczącego ROZPORZĄDZENIA PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY zmieniającego rozporządzenie (UE) 2017/2107 ustanawiające środki zarządzania, ochrony i kontroli obowiązujące na obszarze konwencji Międzynarodowej Komisji ds. Ochrony Tuńczyka Atlantycznego (ICCAT), rozporządzenie (UE) 2018/975 ustanawiające środki zarządzania, ochrony i kontroli obowiązujące na obszarze konwencji Regionalnej Organizacji ds. Zarządzania Rybołówstwem na Południowym Pacyfiku (SPRFMO), rozporządzenie (UE) 2019/833 ustanawiające środki ochrony i egzekwowania mające zastosowanie na obszarze podlegającym regulacji Organizacji Rybołówstwa Północno- Zachodniego Atlantyku, rozporządzenie (UE) 2021/56 ustanawiające środki zarządzania, ochrony i kontroli obowiązujące na obszarze objętym Konwencją ustanawiającą Międzyamerykańską Komisję ds. Tuńczyka Tropikalnego, rozporządzenie (UE) 2022/2056 w sprawie ustanowienia środków ochrony i zarządzania obowiązujących na obszarze objętym konwencją w sprawie rybołówstwa na zachodnim i środkowym Pacyfiku, rozporządzenie (UE) 2022/2343 w sprawie ustanowienia środków zarządzania, ochrony i kontroli mających zastosowanie na obszarze podlegającym kompetencji Komisji ds. Tuńczyka na Oceanie Indyjskim (IOTC) oraz rozporządzenie (UE) 2023/2053 ustanawiające wieloletni plan zarządzania zasobami tuńczyka błękitnopłetwego we wschodnim Atlantyku i w Morzu Śródziemnym

Delegacje otrzymują w załączeniu dokument COM(2025) 195 final annex.



KOMISJA
EUROPEJSKA

Bruksela, dnia 12.5.2025 r.
COM(2025) 195 final

ANNEX

ZAŁĄCZNIKI

do

wniosku dotyczącego

ROZPORZĄDZENIA PARLAMENTU EUROPEJSKIEGO I RADY

zmieniającego rozporządzenie (UE) 2017/2107 ustanawiające środki zarządzania, ochrony i kontroli obowiązujące na obszarze konwencji Międzynarodowej Komisji ds.

Ochrony Tuńczyka Atlantyckiego (ICCAT), rozporządzenie (UE) 2018/975

ustanawiające środki zarządzania, ochrony i kontroli obowiązujące na obszarze konwencji Regionalnej Organizacji ds. Zarządzania Rybołówstwem na Południowym Pacyfiku (SPRFMO), rozporządzenie (UE) 2019/833 ustanawiające środki ochrony i egzekwowania mające zastosowanie na obszarze podlegającym regulacji Organizacji

Rybołówstwa Północno-Zachodniego Atlantyku, rozporządzenie (UE) 2021/56 ustanawiające środki zarządzania, ochrony i kontroli obowiązujące na obszarze objętym Konwencją ustanawiającą Międzyamerykańską Komisję ds. Tuńczyka Tropikalnego, rozporządzenie (UE) 2022/2056 w sprawie ustanowienia środków ochrony i zarządzania obowiązujących na obszarze objętym konwencją w sprawie rybołówstwa na zachodnim i środkowym Pacyfiku, rozporządzenie (UE) 2022/2343 w sprawie ustanowienia środków zarządzania, ochrony i kontroli mających zastosowanie na obszarze podlegającym kompetencji Komisji ds. Tuńczyka na Oceanie Indyjskim (IOTC) oraz rozporządzenie (UE) 2023/2053 ustanawiające wieloletni plan zarządzania zasobami tuńczyka błękitnopłetwego we wschodnim Atlantyku i w Morzu Śródziemnym

ZAŁĄCZNIK

W następujących załącznikach do rozporządzenia (UE) 2018/975 wprowadza się zmiany:

1) załącznik IV otrzymuje brzmienie:

„ZAŁĄCZNIK IV

Wytyczne dotyczące przygotowywania i przedstawiania zgłoszeń dotyczących
bioindykatorów potencjalnych wrażliwych ekosystemów morskich

1. Informacje ogólne

- a) dane kontaktowe
- b) bandera
- c) nazwa statku
- d) daty nakładu połowowego i powiadomienia
- e) godzina rozpoczęcia zaciągu (UTC)
- f) godzina zakończenia zaciągu (UTC)
- g) stosowane narzędzia połowowe

2. Lokalizacja informacji

- a) włók denny lub włók pelagiczny
- b) pozycja początkowa i końcowa włoka (do najbliższego 0,01 stopnia dziesiętnego)

3. Informacje o wrażliwym ekosystemie morskim

- a) informacje zbiorcze:
 - (i) liczba napotkanych taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich
 - (ii) całkowita masa napotkanych taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich
- b) informacje szczegółowe:
 - (i) masa każdego z taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich w zaciągu (w tym wszelkich poniżej progu)”;

2) w załączniku X wprowadza się następujące zmiany:

- 1. sekcja A.1 lit. g) otrzymuje brzmienie:

„g) Niepowtarzalny identyfikator statku/numer rejestru Lloyda/IMO”;
- 2. sekcja B.2 lit. c) i d) otrzymuje brzmienie:

„c) Pozycja w czasie rozpoczęcia zaciągu (szerokość/długość geogr., w przybliżeniu do 1/100 stopnia w przypadku połowów dennyh i 1/10 w przypadku włoków pelagicznych – w formie zapisu dziesiętnego)

d) Pozycja w czasie zakończenia zaciągu (szerokość/długość geogr., w przybliżeniu do 1/100 stopnia w przypadku połowów dennyh i 1/10 w przypadku włoków pelagicznych – w formie zapisu dziesiętnego)”;

3. sekcja B.2 lit. n), o), p) i q) otrzymuje brzmienie:
- „n) Jeżeli złowiono jakiegokolwiek ssaki morskie, ptaki morskie, gady lub inne gatunki stanowiące przedmiot zainteresowania, należy zgłosić zgodnie z wymogami opisanymi w sekcji G
- o) Jeżeli złowiono jakiegokolwiek materiał bentosowy, w tym taksony wskaźnikowe wrażliwych ekosystemów morskich¹, należy zarejestrować zgodnie z wymogami opisanymi w sekcji H
- p) Szacowany połów wszystkich gatunków (kod gatunków FAO) odrzuconych w podziale na gatunki w kg masy w relacji pełnej (w zaokrągleniu do najbliższego kg), w tym wszystkich taksonów bentosowych
- q) Należy zarejestrować wszelkie zastosowane środki ograniczania przyłowów, w sposób przedstawiony poniżej:
- (i) Podbory straszące – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji L
 - (ii) Kurtyny odstraszaające ptaki – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji N
 - (iii) Zarządzanie odpadami z ryb – jeżeli tak, należy zarejestrować w następujący sposób:
 - (i) Brak zrzutu podczas wydawania i wybierania sieci
 - (ii) Tylko zrzut płynnych odpadów
 - (iii) Grupowanie odpadów ≥ 2 godz./inne/brak
 - (iv) Inne – jeżeli tak, należy zapisać dane”;
4. sekcja C.2 lit. d) otrzymuje brzmienie:
- „d) Pozycja w momencie rozpoczęcia wydawania (szerokość/długość geogr., z dokładnością do najbliższej 1/100 stopnia)”;
5. sekcja C.2 lit. j), k), l) i m) otrzymuje brzmienie:
- „j) Jeżeli złowiono jakiegokolwiek ssaki morskie, ptaki morskie, gady lub inne gatunki stanowiące przedmiot zainteresowania, należy zgłosić zgodnie z wymogami opisanymi w sekcji G
- k) Jeżeli złowiono jakiegokolwiek materiał bentosowy, w tym taksony wskaźnikowe wrażliwych ekosystemów morskich², należy zarejestrować zgodnie z wymogami opisanymi w sekcji H
- l) Szacowany połów wszystkich gatunków (kod gatunków FAO) odrzuconych w podziale na gatunki w kg masy w relacji pełnej (w zaokrągleniu do najbliższego kg), w tym wszystkich taksonów bentosowych
- m) Należy zarejestrować wszelkie zastosowane środki ograniczania przyłowów, stosując rodzaje opisane poniżej i w razie potrzeby podając szczegółowe informacje:
- (i) Podbory straszące – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji L

¹ Taksony wskaźnikowe wrażliwych ekosystemów morskich zdefiniowano w załączniku XVII.

² Taksony wskaźnikowe wrażliwych ekosystemów morskich zdefiniowano w załączniku XVII.

- (ii) Kurtyny odstrasżające ptaki – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji N
 - (iii) Zarządzanie odpadami z ryb – jeżeli tak, należy zarejestrować w następujący sposób:
 - (i) Brak zrzutu podczas wydawania i wybierania sieci
 - (ii) Tylko zrzut płynnych odpadów
 - (iii) Grupowanie odpadów ≥ 2 godz./inne/brak
 - (iv) Nocne wydawanie narzędzi (gdy wydawanie narzędzi odbywało się wyłącznie między zmierzchem a świtem nawigacyjnym)
 - (v) Inne – jeżeli tak, należy zapisać dane”;
6. sekcja D.2 lit. c) i d) otrzymuje brzmienie:
- „c) Pozycja w momencie rozpoczęcia wydawania (szerokość/długość geogr., do najbliższej 1/100 stopnia – w formacie zapisu dziesiętnego)
- d) Pozycja w momencie zakończenia wydawania (szerokość/długość geogr., do najbliższej 1/100 stopnia – w formacie zapisu dziesiętnego)”;
7. sekcja D.2 lit. k), l), m) i n) otrzymuje brzmienie:
- „k) Jeżeli złowiono jakiegokolwiek ssaki morskie, ptaki morskie, gady lub inne gatunki stanowiące przedmiot zainteresowania, należy zgłosić zgodnie z wymogami opisanymi w sekcji G
- l) Jeżeli złowiono jakiegokolwiek materiał bentosowy, w tym taksony wskaźnikowe wrażliwych ekosystemów morskich, należy zarejestrować zgodnie z wymogami opisanymi w sekcji H
- m) Szacowany połów wszystkich gatunków (kod gatunków FAO) odrzuconych w podziale na gatunki w kg masy w relacji pełnej (w zaokrągleniu do najbliższego kg), w tym wszystkich taksonów bentosowych
- n) Należy zarejestrować wszelkie zastosowane środki ograniczania przyłowów i rodzaj przynęty, stosując rodzaje opisane poniżej i w razie potrzeby podając szczegółowe informacje:
- (i) Podbory straszące – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji M
 - (ii) Kurtyny odstrasżające ptaki – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji O
 - (iii) Zarządzanie odpadami z ryb – jeżeli tak, należy zarejestrować w następujący sposób:
 - (i) Brak zrzutu podczas wydawania i wybierania sieci
 - (ii) Tylko zrzut płynnych odpadów
 - (iii) Grupowanie odpadów ≥ 2 godz./inne/brak
 - (iv) Nocne wydawanie narzędzi (gdy wydawanie narzędzi odbywało się wyłącznie między zmierzchem a świtem nawigacyjnym)
 - (v) Obciążanie lin – jeżeli tak, należy zarejestrować dane opisane w sekcji M

(vi) Rodzaj przynęty – należy zarejestrować, czy ryby/kałamarnice/mieszana; żywa/martwa/mieszana; zamrożona/rozrożona/mieszana; syntetyczna

(vii) Inne – jeżeli tak, należy zapisać dane”;

8. w sekcji D.2 skreśla się lit. p), q) i r);

9. sekcja E otrzymuje brzmienie:

„E. Gromadzone dane dotyczące częstotliwości występowania okazów określonej długości

Należy zgromadzić reprezentatywne i zgromadzone losowo dane dotyczące częstotliwości występowania okazów określonej długości gatunków docelowych i, jeśli czas na to pozwala, innych głównych gatunków stanowiących przyłów. Dane dotyczące długości są zgromadzone i zarejestrowane na najbardziej precyzyjnym poziomie dla tych gatunków (w cm lub mm oraz w odniesieniu do najbliższej jednostki bądź jednostki poniżej), a także odnotowany zostaje rodzaj zastosowanych pomiarów (długość całkowita, długość ogonowa lub długość standardowa). Jeżeli to możliwe, rejestruje się masę całkowitą próbek z badania częstotliwości występowania okazów określonej długości dla każdego gatunku lub szacuje się ją i odnotowuje się metodę zastosowaną do oszacowania, a od obserwatorów można wymagać, aby również określili płeć mierzonych ryb w celu zgromadzenia danych dotyczących częstotliwości występowania okazów określonej długości w podziale na płeć.

1. Komercyjny protokół pobierania próbek

a) Gatunki ryb inne niż rajowate, płaszczyki i rekiny:

(i) długość ryb mierzy się, zgodnie z sekcją P, w zaokrągleniu do cm w przypadku ryb, które osiągają maksymalną długość większą niż 40 cm

(ii) długość ryb mierzy się, zgodnie z sekcją P, w zaokrągleniu do mm w przypadku ryb, które osiągają maksymalną długość mniejszą niż 40 cm

b) Kalmary:

długość płaszcza mierzy się z dokładnością do cm

c) Rajokształtne:

mierzy się maksymalną szerokość dysku

d) Rekiny:

dla każdego gatunku wybiera się odpowiedni pomiar długości (zob. sekcja P). Domyślnie mierzy się długość całkowitą.

e) Ssaki i gady morskie (w miarę możliwości):

W miarę możliwości mierzy się długość całkowitą

2. Naukowy protokół pobierania próbek

Przy naukowym pobieraniu próbek gatunków może wystąpić konieczność pomiarów długości z większą dokładnością niż podana w pkt 1.

Normy pomiarowe dla bezkręgowców (tj. krabów/homarów) opracowuje się zgodnie z wymogami odpowiednio do rozwoju powiązanych zwiadów rybackich.”;

10. sekcja F.1 otrzymuje brzmienie:

„1. Następujące biologiczne dane gromadzi się w odniesieniu do reprezentatywnych próbek głównych gatunków docelowych oraz, jeśli czas na to pozwala, do innych głównych gatunków stanowiących przyłów:

- a) Gatunek
- b) Długość (mm lub cm). Precyzja pomiaru i jego rodzaj zależą od poszczególnych gatunków zgodnie z opisem w sekcji E powyżej
- c) Rodzaj zastosowanego pomiaru długości (tj. długość całkowita, długość ogonowa itp.)
- d) Płeć (męska, żeńska, okaz niedojrzały, płeć nieokreślona)
- e) Stopień dojrzałości (w przypadku rekinów należy podać, czy były ciężarne oraz ile znaleziono jaj/młodych (jeżeli dotyczy))”;

11. sekcja G.1 lit. e) otrzymuje brzmienie:

„e) Jeżeli martwe, należy zgromadzić odpowiednie informacje lub próbki³ do identyfikacji na brzegu zgodnie z określonymi wcześniej protokołami pobierania próbek. Jeżeli nie jest to możliwe, obserwatorzy mogą zostać poproszeni o zebranie podpróbek charakterystycznych części, jak określono w protokołach pobierania próbek biologicznych.”;

12. sekcja G.2 otrzymuje brzmienie:

„2. Należy zarejestrować płeć każdego osobnika z taksonu, tam gdzie jest to możliwe z obserwacji zewnętrznej w przypadku gatunków stanowiących przedmiot zainteresowania np. zwierząt płetwonogich, małych waleni lub spoudoustych (*Elasmobranchii*).”;

13. sekcja G.3 otrzymuje brzmienie:

„3. Należy zarejestrować długość każdego osobnika (cm), wraz ze wskazaniem rodzaju zastosowanego pomiaru długości. Precyzja pomiaru i jego rodzaj zależą od poszczególnych gatunków.”;

14. w sekcji G dodaje się pkt 4 w brzmieniu:

„4. W miarę możliwości należy zarejestrować etap cyklu życia każdego osobnika (tj. młodociany/dorosły).”;

15. sekcja H otrzymuje brzmienie:

„H. Wykrywanie połowów w związku z wrażliwymi ekosystemami morskimi

- 1) W odniesieniu do wszystkich połowów dennych, w tym użycia włoka, podbory i więcierza, należy zgromadzić następujące dane dotyczące wszystkich złowionych taksonów bentosowych:
 - a) Gatunek (ewentualnie udokumentowany za pomocą zdjęć, jeżeli identyfikacja rodzaju lub gatunku jest trudna).
 - b) Dane szacunkowe dotyczące ilości (z dokładnością do 0,1 kg) każdego wymienionego taksonu bentosowego złowionego w trakcie połowów.
 - c) Metoda szacowania masy (np. oszacowanie wizualne, ważenie w całości, dokładnie policzona zawartość pojemników pomnożona przez liczbę

³ Możliwe rozwiązania to m.in.: zwrot tusz do nekropsji, fotografie wykonane z zastosowaniem odpowiednich protokołów bądź próbki tkanek lub piór w celu oznaczenia genetycznego.

pojemników) (uwaga: tych informacji nie gromadzi sekretariat SPRFMO, ale muszą być dostępne na żądanie).

- d) Jeśli to możliwe, a zwłaszcza w przypadku nowych lub rzadkich gatunków bentosowych, których nie ma w instrukcjach służących do identyfikacji gatunków, zbiera się i odpowiednio zabezpiecza całe próbki w celu identyfikacji na lądzie.
 - e) Jeśli to możliwe, obserwatorzy pobierają próbki i gromadzą obrazy zgodnie z określonymi wcześniej konkretnymi programami badawczymi realizowanymi przez Komitet Naukowy SPRFMO lub inny krajowy organ badawczy.
- 2) W odniesieniu do wszystkich połowów dennych należy gromadzić następujące dane dotyczące wszystkich taksonów zidentyfikowanych jako wskaźniki wrażliwego ekosystemu morskiego, zgodnie z załącznikiem XVII:
- a) Dane szacunkowe dotyczące ilości (z dokładnością do 0,1 kg) każdego taksonu wskaźnikowego wrażliwych ekosystemów morskich złowionego w trakcie połowów.
 - b) Jeśli to możliwe, fotografia reprezentatywnej próby każdego taksonu wskaźnikowego wrażliwego ekosystemu morskiego złowionego w trakcie połowu, zarchiwizowana przez państwo członkowskie bandery w ramach programu obecności obserwatorów w sposób umożliwiający powiązanie fotografii z konkretnym zapisem dotyczącym masy związanym z danym połowem.
 - c) Jeśli to możliwe, fotografia całej ilości każdego taksonu wskaźnikowego wrażliwego ekosystemu morskiego złowionego w trakcie połowu, zarchiwizowana przez państwo członkowskie bandery w ramach programu obecności obserwatorów w sposób umożliwiający powiązanie fotografii z konkretnym zapisem dotyczącym masy związanym z danym połowem.
- 3) W odniesieniu do każdego obserwowanego zaciągu włoka należy zgromadzić następujące dane dotyczące wszystkich taksonów określonych w załączniku XVII jako wskaźniki wrażliwego ekosystemu morskiego, stosując w tym celu odpowiedni wzór formularza napotkania wrażliwego ekosystemu morskiego:
- a) Zapis wskazujący, czy masa któregośkolwiek z taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich złowionych we włoku przekraczała progi masy dla poszczególnych taksonów określone w załączniku XVIII.
 - b) Zapis wskazujący, czy w przypadku co najmniej trzech taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich złowionych we włoku przekroczone zostały progi masy dla poszczególnych taksonów określone w załączniku XVIII.”;
16. sekcja I lit. j) otrzymuje brzmienie:
- „j) Miejsce złowienia (szerokość/długość geogr., z dokładnością do 1/10 stopnia)”;
17. sekcja J.2 lit. d) otrzymuje brzmienie:
- „d) Sprawozdawczość dotycząca połowów i procedury pobierania próbek biologicznych ma być uporządkowana w ramach grup gatunków zgodnie z następującymi priorytetami:

Gatunek	Priorytet (1 najwyższy)
Podstawowe gatunki docelowe (takie jak ostrobok w przypadku połowów pelagicznych, gardłosz atlantycki w przypadku połowów dennych oraz kalmary, jeśli są poławiane)	1
Ptaki morskie, ssaki, gady (żółwie) lub inne gatunki stanowiące przedmiot zainteresowania	2
Wszystkie rekiny	3
Inne gatunki występujące typowo wśród 5 głównych gatunków w połowach (takie jak makrela australijska w przypadku połowów pelagicznych oraz piosłusz czarny i beryks krępy w przypadku połowów dennych)	4
Wszystkie pozostałe gatunki	5

Podział wysiłku obserwatorów w odniesieniu do tych działań będzie zależał od rodzaju operacji i wydania narzędzi połowowych. Wielkość podpróbek odnoszących się do nieodnotowanych ilości (np. liczba złowionych zbadanych pod kątem składu gatunkowego w stosunku do liczby wystawionych haków) ma być wyraźnie zarejestrowana zgodnie z wymogami programu obecności obserwatorów państw członkowskich.”;

18. sekcja O.1 lit. e) otrzymuje brzmienie:

„e) Niepowtarzalny identyfikator statku/IMO (jeśli są przyznane)”;

19. sekcja O.3 lit. d) otrzymuje brzmienie:

„d) Przybliżony obszar połowów (szerokość/długość w formacie zapisu dziesiętnego, z dokładnością do 1/10 stopnia – w miarę możliwości)”;

20. dodaje się sekcję P w brzmieniu:

„P. Norma dotycząca pomiarów długości

1) Długość całkowitą mierzy się w przypadku następujących gatunków ryb:

- Graniki, labraksy (*Serranidae*)
- Piosłusz czarny (*Oreosomatidae*)
- Buławikowate (*Macrouridae*)
- Morszczuk (*Merluccidae*)
- Polyprion* spp
- Wyślizgowate (*Ophidiidae*)
- Morowate (*Moridae*)
- Pancerzykowce (*Pseudopentaceros* spp.)
- Karmazyny, nototeniiowate i karmazynki (*Sebastidae* spp.)
- Skorpenowate (*Scorpaenidae*)
- Gardłosze (*Trachichthyidae*)
- Antary (*Dissostichus* spp.)

- m) Wszelkie gatunki rekinów lub chimer niewymienione w innych wykazach (zob. dokument techniczny FAO nr 474 dotyczący pomiaru rekinów)
- 2) Długość ogonową mierzy się w przypadku następujących gatunków ryb:
- Seriole (*Seriola* spp)
 - Atun (*Gempylidae*)
 - Barel antarktyczny (*Hyperoglyphe antarctica*)
 - Beryksy itp. (*Berycidae*)
 - Pasterzykowate (*Nomeidae*)
 - Apogonowate itp. (*Apogonidae*)
 - Ostrobok chilijski (*Trachurus murphyi*)
 - Makrela kolias (*Scomber japonicus*)
 - Kastaniety (*Nemadactylus* spp.)
 - Letrowate (*Lethrinidae*)
 - Bramowate (*Bramidae*)
 - Lucjanowate (*Lutjanidae*)
 - Gempyłowate (*Gempylidae*)
 - Inne warecho (wszystkie)
- 3) Długość standardową mierzy się w przypadku następującego gatunku ryb:
- Gardłosz atlantycki (*Hoplostethus atlanticus*)
- 4) Długość płaszcza mierzy się w przypadku:
- Kalmarów (wszystkich, w tym *Dosidicus gigas*)”;

3. do rozporządzenia (UE) 2018/975 dodaje się załączniki XIV, XV, XVI, XVII, XVIII, XIX i XX w brzmieniu:

„ZAŁĄCZNIK XIV
Obszary zarządzania połowami dennymi

Współrzędne obszaru zarządzania połowami włokiem dennym

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°21.000' S	165°13.553'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°21.000' S	165°24.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°36.000' S	165°24.000'E	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°36.000' S	165°18.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	36°06.000' S	165°18.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	36°06.000' S	164°46.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°54.000' S	164°46.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°54.000' S	164°54.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°31.000' S	165°54.000'E	
C. Lord Howe – West	C. Lord Howe	Włok denny	35°31.000' S	165°13.550'E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Włok denny	35°26.000' S	165°44.000'E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Włok denny	35°26.000' S	166°21.915'E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Włok denny	35°47.000' S	165°26.000'E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Włok denny	35°47.000' S	165°44.000'E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Włok denny	36°00.500' S	165°26.000'E	
C. Lord Howe – East	C. Lord Howe	Włok denny	36°00.500' S	166°21.915'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włok denny	36°13.460' S	164°40.830'E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włok denny	36°13.460' S	165°06.050'E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włok denny	36°26.800' S	164°40.830'E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włok denny	36°26.800' S	165°06.050'E	S. Lord Howe
01	South Louisville	Włok denny	47°40.000' S	149°27.000' W	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
01	South Louisville	Włok denny	47°40.000' S	150°00.000' W	
01	South Louisville	Włok denny	48°05.000' S	149°27.000' W	
01	South Louisville	Włok denny	48°05.000' S	150°00.000' W	
03	South Louisville	Włok denny	45°59.000' S	154°07.224' W	
03	South Louisville	Włok denny	45°59.000' S	154°28.653' W	
03	South Louisville	Włok denny	46°15.000' S	154°07.224' W	
03	South Louisville	Włok denny	46°15.000' S	154°28.653' W	
04	South Louisville	Włok denny	46°01.000' S	155°40.000' W	
04	South Louisville	Włok denny	46°01.000' S	156°10.000' W	
04	South Louisville	Włok denny	46°24.000' S	155°40.000' W	
04	South Louisville	Włok denny	46°24.000' S	156°10.000' W	
05	South Louisville	Włok denny	45°26.000' S	156°30.000' W	
05	South Louisville	Włok denny	45°26.000' S	156°55.000' W	
05	South Louisville	Włok denny	45°42.000' S	156°30.000' W	
05	South Louisville	Włok denny	45°42.000' S	156°55.000' W	
06	South Louisville	Włok denny	45°19.500' S	157°19.000' W	
06	South Louisville	Włok denny	45°19.500' S	157°55.000' W	
06	South Louisville	Włok denny	45°30.000' S	157°19.000' W	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
06	South Louisville	Włok denny	45°30.000' S	157°55.000' W	
07	South Louisville	Włok denny	44°43.950' S	158°18.000' W	
07	South Louisville	Włok denny	44°43.950' S	158°38.000' W	
07	South Louisville	Włok denny	44°57.950' S	158°18.000' W	
07	South Louisville	Włok denny	44°57.950' S	158°38.000' W	
08	South Louisville	Włok denny	44°13.000' S	159°43.000' W	
08	South Louisville	Włok denny	44°13.000' S	159°54.000' W	
08	South Louisville	Włok denny	44°21.000' S	159°43.000' W	
08	South Louisville	Włok denny	44°21.000' S	159°54.000' W	
09	South Louisville	Włok denny	43°51.183' S	160°29.235' W	
09	South Louisville	Włok denny	43°51.183' S	160°50.820' W	
09	South Louisville	Włok denny	44°07.000' S	160°29.235' W	
09	South Louisville	Włok denny	44°07.000' S	160°50.820' W	
10	South Louisville	Włok denny	43°22.000' S	161°21.770' W	
10	South Louisville	Włok denny	43°22.000' S	161°39.000' W	
10	South Louisville	Włok denny	43°31.370' S	161°10.170' W	
10	South Louisville	Włok denny	43°31.370' S	161°21.770' W	
10	South Louisville	Włok denny	43°41.440' S	161°10.170' W	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
10	South Louisville	Włok denny	43°41.440' S	161°39.000' W	
11	South Louisville	Włok denny	42°40.000' S	161°48.000' W	
11	South Louisville	Włok denny	42°40.000' S	162°07.000' W	
11	South Louisville	Włok denny	42°54.500' S	161°48.000' W	
11	South Louisville	Włok denny	42°54.500' S	162°07.000' W	
13	Central Louisville	Włok denny	41°45.000' S	163°29.500' W	
13	Central Louisville	Włok denny	41°45.000' S	163°49.000' W	
13	Central Louisville	Włok denny	42°00.000' S	163°29.500' W	
13	Central Louisville	Włok denny	42°00.000' S	163°49.000' W	
14	Central Louisville	Włok denny	41°17.000' S	164°00.000' W	
14	Central Louisville	Włok denny	41°17.000' S	164°27.000' W	
14	Central Louisville	Włok denny	41°40.000' S	164°00.000' W	
14	Central Louisville	Włok denny	41°40.000' S	164°27.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°32.897' S	165°12.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°32.897' S	165°30.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°42.000' S	164°56.400' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°42.000' S	165°12.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°48.000' S	165°24.000' W	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
15	Central Louisville	Włok denny	40°48.000' S	165°30.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°54.000' S	165°12.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	40°54.000' S	165°24.000' W	
15	Central Louisville	Włok denny	41°06.000' S	164°56.400' W	
15	Central Louisville	Włok denny	41°06.000' S	165°12.000' W	
17	North Louisville	Włok denny	38°20.013' S	167°29.000' W	
17	North Louisville	Włok denny	38°20.013' S	167°47.067' W	
17	North Louisville	Włok denny	38°32.000' S	167°29.000' W	
17	North Louisville	Włok denny	38°32.000' S	167°47.067' W	
18	North Louisville	Włok denny	38°11.013' S	168°01.785' W	
18	North Louisville	Włok denny	38°11.013' S	168°20.000' W	
18	North Louisville	Włok denny	38°40.000' S	168°01.785' W	
18	North Louisville	Włok denny	38°40.000' S	168°20.000' W	
22	North Louisville	Włok denny	36°45.000' S	169°30.000' W	
	North Louisville				
22	North Louisville	Włok denny	36°45.000' S	170°00.000' W	
22	North Louisville	Włok denny	37°08.000' S	169°30.000' W	
22	North Louisville	Włok denny	37°08.000' S	170°00.000' W	
23	North Louisville	Włok denny	36°00.000' S	169°22.000' W	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
23	North Louisville	Włok denny	36°00.000' S	169°40.000' W	
23	North Louisville	Włok denny	36°10.000' S	169°22.000' W	
23	North Louisville	Włok denny	36°10.000' S	169°40.000' W	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Włok denny	34°04.035' S	162°20.000'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Włok denny	34°04.035' S	163°00.000'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Włok denny	34°40.000' S	162°20.000'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe Rise	Włok denny	34°40.000' S	163°00.000'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Włok denny	32°54.650' S	163°16.615'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Włok denny	32°54.650' S	163°26.380'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°04.400' S	163°16.615'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°04.400' S	163°26.380'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°16.400' S	162°52.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°09.296' S	162°52.540'E	Na północny wschód wzdłuż w.s.e. Australii
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°04.400' S	162°54.941'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°04.400' S	163°10.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°10.400' S	163°10.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°10.400' S	163°04.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe Rise	Włok denny	33°16.400' S	163°04.540'E	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	38°00.000' S	169°47.848'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	38°00.000' S	169°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°48.000' S	169°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°48.000' S	169°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°42.000' S	169°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°42.000' S	167°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°48.000' S	167°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°48.000' S	167°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	39°06.000' S	167°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	39°06.000' S	167°18.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	38°52.000' S	167°18.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	38°52.000' S	167°06.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°48.000' S	167°06.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°48.000' S	167°00.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°42.000' S	167°00.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°42.000' S	166°40.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°01.333' S	166°40.000'E	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°01.333' S	169°36.706'E	Na południowy wschód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°29.902' S	170°00.000'E	Na południe do punktu w w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok denny	37°41.589' S	170°00.000'E	Na południowy zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
S. Tasman Rise Box 1	S. Tasman Rise 1	Włok denny	47°08.280' S	147°50.200'E	Początek w w.s.e. Australii
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Włok denny	47°17.370' S	147°50.200'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Włok denny	47°17.370' S	147°32.300'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Włok denny	47°10.197' S	147°32.300'E	Na wschód wzdłuż w.s.e. Australii do punktu początkowego
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włok denny	47°05.160' S	148°24.165'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włok denny	47°05.160' S	148°50.670'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włok denny	47°13.780' S	148°24.165'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włok denny	47°13.780' S	148°50.670'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°21.000' S	148°45.610'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°21.000' S	149°03.200'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°24.015' S	148°37.235'E	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°24.015' S	148°45.610'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°24.800' S	149°03.200'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°30.320' S	148°44.390'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°30.320' S	148°57.650'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°35.205' S	148°37.235'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włok denny	47°35.205' S	148°44.390'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Lord Howe	Włok denny	35°31.000' S	164°54.000'E	
S. Lord Howe - West	S. Lord Howe	Włok denny	36°13.460' S	164°40.830'E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włok denny	36°13.460' S	165°06.050'E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włok denny	36°26.800' S	164°40.830'E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włok denny	36°26.800' S	165°06.050'E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Włok denny	33°28.000' S	167°42.000'E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Włok denny	33°28.000' S	168°00.000'E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Włok denny	33°52.000' S	167°13.000'E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Włok denny	33°52.000' S	167°42.000'E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Włok denny	34°12.000' S	167°13.000'E	
Wanganella	West Norfolk West Norfolk Ridge	Włok denny	34°12.000' S	168°00.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włok denny	39°39.000' S	167°05.000'E	

Nazwa bloku	Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Westpac Bank	Westpac Bank	Włok denny	39°39.000' S	167°21.090'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włok denny	39°55.000' S	167°05.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włok denny	39°55.000' S	167°21.090'E	

a) Współrzędne obszaru zarządzania połowami włokiem pelagicznym

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
CS. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°26.000'S	165°44.000'E	
C. Lord Howe - East S. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°26.000'S	166°21.915'E	
C. Lord Howe - East S. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°47.000'S	165°26.000'E	
C. Lord Howe - East S. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°47.000'S	165°44.000'E	
C. Lord Howe - East S. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	36°00.500'S	165°26.000'E	
C. Lord Howe - East S. Lord Howe - East	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	36°00.500'S	166°21.915'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°21.000'S	165°13.550'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°21.000'S	165°24.000'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°31.000'S	164°54.000'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°31.000'S	165°13.550'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°40.383'S	165°18.000'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°40.383'S	165°24.000'E	
C. Lord Howe - West S. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włok pelagiczny	35°54.000'S	164°46.000'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	35°54.000'S	164°54.000'E	
C. Lord Howe - WestS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°06.000'S	164°46.000'E	
CS. Lord Howe - West	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°06.000'S	165°18.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°13.460'S	164°40.830'E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°13.460'S	165°06.050'E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°26.800'S	164°40.830'E	S. Lord Howe
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°26.800'S	165°06.050'E	S. Lord Howe
1	South Louisville	Włók pelagiczny	47°40.000'S	149°27.000'W	
1	Louisville Ridge	Włók pelagiczny	47°40.000'S	150°00.000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	48°05.000'S	149°27.000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	48°05.000'S	150°00.000'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	45°59.000'S	154°07.224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	45°59.000'S	154°28.653'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	46°15.000'S	154°07.224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	46°15.000'S	154°28.653'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	46°01.000'S	155°40.000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	46°01.000'S	156°10.000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	46°24.000'S	155°40.000'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
4	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	46°24.000'S	156°10.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°26.000'S	156°30.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°26.000'S	156°55.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°42.000'S	156°30.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°42.000'S	156°55.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°19.500'S	157°19.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°19.500'S	157°55.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°30.000'S	157°19.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	45°30.000'S	157°55.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°43.950'S	158°18.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°43.950'S	158°38.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°57.950'S	158°18.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°57.950'S	158°38.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°13.000'S	159°43.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°13.000'S	159°54.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°21.000'S	159°43.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°21.000'S	159°54.000'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°51.183'S	160°29.235'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°51.183'S	160°50.820'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
9	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°07.000'S	160°29.235'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	44°07.000'S	160°50.820'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°22.000'S	161°21.770'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°22.000'S	161°39.000'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°31.370'S	161°10.170'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°31.370'S	161°21.770'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°41.440'S	161°10.170'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	43°41.440'S	161°39.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	42°40.000'S	161°48.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	42°40.000'S	162°07.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	42°54.500'S	161°48.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	42°54.500'S	162°07.000'W	
13	Central Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°45.000'S	163°29.500'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°45.000'S	163°49.000'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	42°00.000'S	163°29.500'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	42°00.000'S	163°49.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°17.000'S	164°00.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°17.000'S	164°27.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°40.000'S	164°00.000'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
14	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°40.000'S	164°27.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°32.897'S	165°12.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°32.897'S	165°30.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°42.000'S	164°56.400'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°42.000'S	165°12.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°48.000'S	165°24.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°48.000'S	165°30.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°54.000'S	165°12.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	40°54.000'S	165°24.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°06.000'S	164°56.400'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	41°06.000'S	165°12.000'W	
17	North Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°20.013'S	167°29.000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°20.013'S	167°47.067'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°32.000'S	167°29.000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°32.000'S	167°47.067'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°11.013'S	168°01.785'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°11.013'S	168°20.000'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°40.000'S	168°01.785'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Włok pelagiczny	38°40.000'S	168°20.000'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
22	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	36°45.000'S	169°30.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	36°45.000'S	170°00.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	37°08.000'S	169°30.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	37°08.000'S	170°00.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	36°00.000'S	169°22.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	36°00.000'S	169°40.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	36°10.000'S	169°22.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Włók pelagiczny	36°10.000'S	169°40.000'W	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	33°49.630'S	162°25.670'E	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	33°48.622'S	162°25.670'E	Na północny wschód wzdłuż w.s.e. Australii
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	33°32.530'S	162°38.450'E	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	33°32.530'S	162°57.770'E	
N. Lord Howe - Central	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	33°49.630'S	162°57.770'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	32°54.650'S	163°16.615'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	32°54.650'S	163°26.380'E	
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włók pelagiczny	33°04.400'S	163°16.615'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
N. Lord Howe - East	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°04.400'S	163°26.380'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°58.670'S	162°20.000'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°58.670'S	163°00.000'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	34°40.000'S	162°20.000'E	
N. Lord Howe - South	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	34°40.000'S	163°00.000'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°16.400'S	162°52.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°09.296'S	162°52.540'E	Na północny wschód wzdłuż w.s.e. Australii
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°04.400'S	162°54.941'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°04.400'S	163°10.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°10.400'S	163°04.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°10.400'S	163°10.540'E	
N. Lord Howe - West	N. Lord Howe RiseN. Lord Howe	Włok pelagiczny	33°16.400'S	163°04.540'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok pelagiczny	37°01.333'S	166°40.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok pelagiczny	37°01.333'S	169°36.706'E	Na południowy wschód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włok pelagiczny	37°29.902'S	170°00.000'E	Na południe do punktu w w.s.e. Nowej Zelandii

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°41.589'S	170°00.000'E	Na południowy zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	38°00.000'S	169°47.848'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	38°00.000'S	169°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°48.000'S	169°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°48.000'S	169°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°42.000'S	169°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°42.000'S	167°42.004'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°48.000'S	167°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°48.000'S	167°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	39°06.000'S	167°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	39°06.000'S	167°18.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	38°52.000'S	167°18.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	38°52.000'S	167°06.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°48.000'S	167°06.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°48.000'S	167°00.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°42.000'S	167°00.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Włók pelagiczny	37°42.000'S	166°40.000'E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°13.460'S	164°40.830'E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°13.460'S	165°06.050'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°26.800'S	164°40.830'E	
S. Lord Howe - South	S. Lord Howe	Włók pelagiczny	36°26.800'S	165°06.050'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise 1	Włók pelagiczny	47°08.280'S	147°50.200'E	Początek w w.s.e. Australii
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Włók pelagiczny	47°17.370'S	147°50.200'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Włók pelagiczny	47°17.370'S	147°32.300'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Włók pelagiczny	47°10.197'S	147°32.300'E	Na wschód wzdłuż w.s.e. Australii do punktu początkowego
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włók pelagiczny	47°05.160'S	148°24.165'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włók pelagiczny	47°05.160'S	148°50.670'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włók pelagiczny	47°13.780'S	148°24.165'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Włók pelagiczny	47°13.780'S	148°50.670'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°21.000'S	148°45.610'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°21.000'S	149°03.200'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°24.015'S	148°37.235'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°24.015'S	148°45.610'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°24.800'S	149°03.200'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°30.320'S	148°44.390'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°30.320'S	148°57.650'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°35.205'S	148°37.235'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Włók pelagiczny	47°35.205'S	148°44.390'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Wanganella	West Ridge Norfolk	Włók pelagiczny	33°28.000'S	167°42.000'E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Włók pelagiczny	33°28.000'S	168°00.000'E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Włók pelagiczny	33°52.000'S	167°13.000'E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Włók pelagiczny	33°52.000'S	167°42.000'E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Włók pelagiczny	34°12.000'S	167°13.000'E	
Wanganella	West Ridge Norfolk	Włók pelagiczny	34°12.000'S	168°00.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włók pelagiczny	39°39.000'S	167°05.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włók pelagiczny	39°39.000'S	167°21.090'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włók pelagiczny	39°55.000'S	167°05.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Włók pelagiczny	39°55.000'S	167°21.090'E	

b) Współrzędne obszaru zarządzania połowami podbora

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Carpel bank		Podbora	25°14.950'S	159°00.285'E	
Carpel bank		Podbora	25°14.950'S	160°00.000'E	
Carpel bank		Podbora	25°59.640'S	159°00.285'E	
Carpel bank		Podbora	25°59.640'S	160°00.000'E	
Gascoyne		Podbora	36°19.950'S	155°53.630'E	
Gascoyne		Podbora	36°19.950'S	156°43.770'E	
Gascoyne		Podbora	36°59.440'S	155°53.630'E	
Gascoyne		Podbora	36°59.440'S	156°43.770'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	35°20.000'S	165°00.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	35°20.000'S	166°21.915'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	35°31.000'S	164°54.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	35°31.000'S	165°00.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	35°54.000'S	164°46.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	35°54.000'S	164°54.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°00.500'S	165°18.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°00.500'S	166°21.915'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°06.000'S	164°46.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°06.000'S	165°18.000'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°13.460'S	164°40.830'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°13.460'S	165°06.050'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°26.800'S	164°40.830'E	
S. Lord Howe	C. Lord Howe	Podbora	36°26.800'S	165°06.050'E	
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Podbora	25°14.950'S	159°00.285'E	
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Podbora	25°14.950'S	160°00.000'E	
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Podbora	25°59.640'S	159°00.285'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
North Lord Howe Rise	Capel Bank	Podbora	25°59.640'S	160°00.000'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	37°45.615'S	168°35.830'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	37°55.230'S	168°35.830'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	37°55.230'S	169°25.400'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°13.830'S	169°25.400'E	Na południowy zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°23.165'S	169°11.967'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°23.165'S	168°30.780'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°32.750'S	168°30.780'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°32.750'S	167°57.950'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	39°17.180'S	167°57.950'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	39°17.180'S	167°30.500'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°06.430'S	167°30.500'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	38°06.430'S	168°09.833'E	
Central Challenger	Central Challenger	Podbora	37°45.615'S	168°09.833'E	
Gascoyne	Gascoyne	Podbora	36°19.950'S	155°53.630'E	
Gascoyne	Gascoyne	Podbora	36°19.950'S	156°43.770'E	
Gascoyne	Gascoyne	Podbora	36°59.440'S	155°53.630'E	
Gascoyne	Gascoyne	Podbora	36°59.440'S	156°43.770'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
1	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	47°40.000'S	149°27.000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	47°40.000'S	150°00.000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	48°05.000'S	149°27.000'W	
1	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	48°05.000'S	150°00.000'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°59.000'S	154°07.224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°59.000'S	154°28.653'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	46°15.000'S	154°07.224'W	
3	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	46°15.000'S	154°28.653'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	46°01.000'S	155°40.000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	46°01.000'S	156°10.000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	46°24.000'S	155°40.000'W	
4	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	46°24.000'S	156°10.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°26.000'S	156°30.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°26.000'S	156°55.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°42.000'S	156°30.000'W	
5	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°42.000'S	156°55.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°19.500'S	157°19.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°19.500'S	157°55.000'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
6	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°30.000'S	157°19.000'W	
6	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	45°30.000'S	157°55.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°43.950'S	158°18.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°43.950'S	158°38.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°57.950'S	158°18.000'W	
7	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°57.950'S	158°38.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°13.000'S	159°43.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°13.000'S	159°54.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°21.000'S	159°43.000'W	
8	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°21.000'S	159°54.000'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°51.183'S	160°29.235'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°51.183'S	160°50.820'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°07.000'S	160°29.235'W	
9	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	44°07.000'S	160°50.820'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°22.000'S	161°21.770'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°22.000'S	161°39.000'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°31.370'S	161°10.170'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°31.370'S	161°21.770'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
10	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°41.440'S	161°10.170'W	
10	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	43°41.440'S	161°39.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	42°40.000'S	161°48.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	42°40.000'S	162°07.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	42°54.500'S	161°48.000'W	
11	South Louisville Louisville Ridge	Podbora	42°54.500'S	162°07.000'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°45.000'S	163°29.500'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°45.000'S	163°49.000'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	42°00.000'S	163°29.500'W	
13	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	42°00.000'S	163°49.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°17.000'S	164°00.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°17.000'S	164°27.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°40.000'S	164°00.000'W	
14	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°40.000'S	164°27.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°32.897'S	165°12.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°32.897'S	165°30.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°42.000'S	164°56.400'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°42.000'S	165°12.000'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°48.000'S	165°24.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°48.000'S	165°30.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°54.000'S	165°12.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	40°54.000'S	165°24.000'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°06.000'S	164°56.400'W	
15	Central Louisville Louisville Ridge	Podbora	41°06.000'S	165°12.000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°20.013'S	167°29.000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°20.013'S	167°47.067'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°32.000'S	167°29.000'W	
17	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°32.000'S	167°47.067'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°11.013'S	168°01.785'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°11.013'S	168°20.000'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°40.000'S	168°01.785'W	
18	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	38°40.000'S	168°20.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	36°45.000'S	169°30.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	36°45.000'S	170°00.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	37°08.000'S	169°30.000'W	
22	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	37°08.000'S	170°00.000'W	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
23	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	36°00.000'S	169°22.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	36°00.000'S	169°40.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	36°10.000'S	169°22.000'W	
23	North Louisville Louisville Ridge	Podbora	36°10.000'S	169°40.000'W	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	32°39.630'S	163°04.415'E	Początek w w.s.e. Australii
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	32°39.630'S	163°40.000'E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	33°20.000'S	163°40.000'E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	33°20.000'S	163°20.000'E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	34°40.000'S	162°20.000'E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	34°40.000'S	163°20.000'E	
N. Lord Howe	N. Lord Howe	Podbora	33°54.773'S	162°20.000'E	Na północny wschód wzdłuż w.s.e. Australii do punktu początkowego
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°45.615'S	168°35.830'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°55.230'S	168°35.830'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°55.230'S	169°25.400'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°13.830'S	169°25.400'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°23.165'S	169°11.967'E	

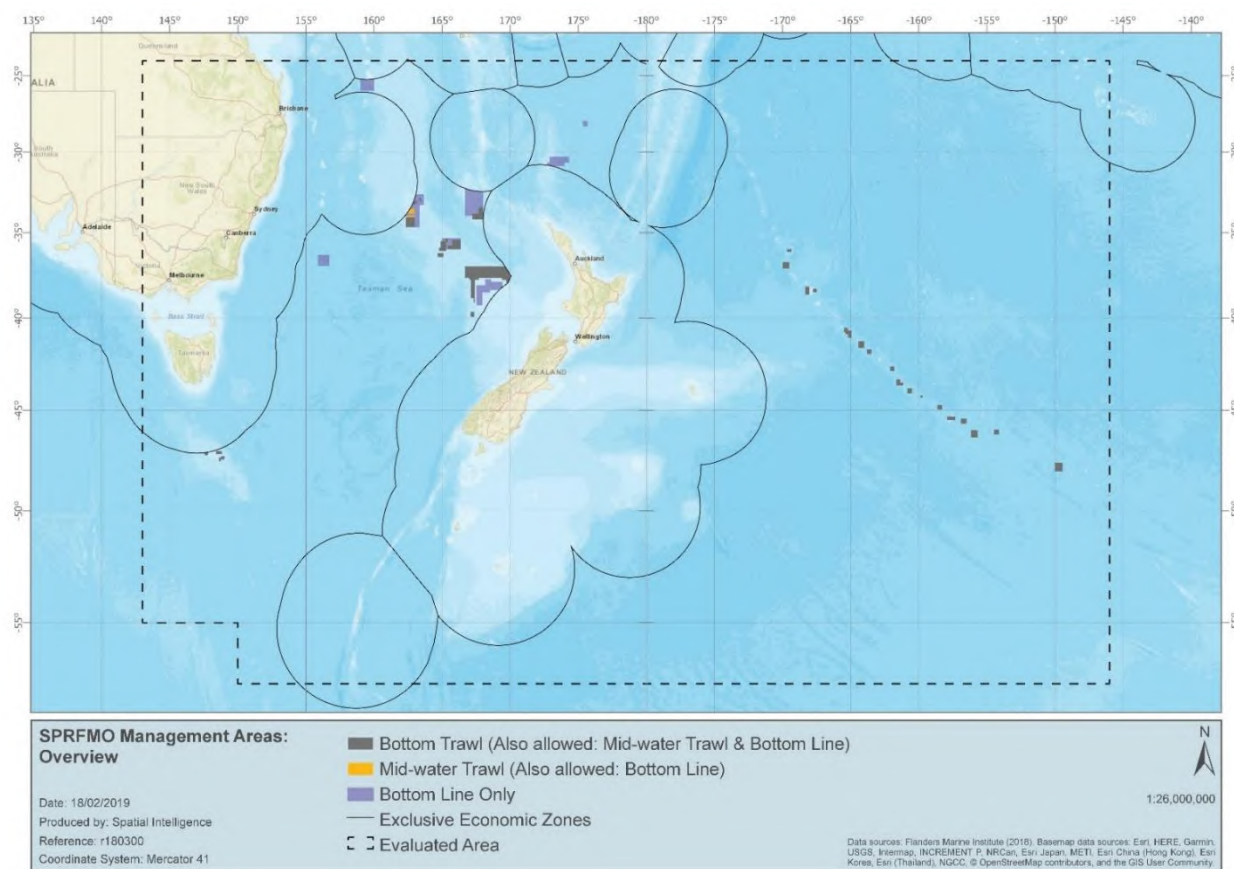
Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°23.165'S	168°30.780'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°32.750'S	168°30.780'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°32.750'S	167°57.950'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	39°17.180'S	167°57.950'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	39°17.180'S	167°30.500'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°06.430'S	167°30.500'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°06.430'S	168°09.833'E	
Central Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°45.615'S	168°09.833'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°01.333'S	169°36.706'E	Na południowy wschód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°29.902'S	170°00.000'E	Na południe do punktu w w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°41.589'S	170°00.000'E	Na południowy zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°00.000'S	169°47.848'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°00.000'S	169°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°48.000'S	169°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°48.000'S	169°24.000'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°42.000'S	169°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°42.000'S	167°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°48.000'S	167°42.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°48.000'S	167°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	39°06.000'S	167°24.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	39°06.000'S	167°18.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°52.000'S	167°18.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	38°52.000'S	167°06.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°48.000'S	167°06.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°48.000'S	167°00.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°42.000'S	167°00.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°42.000'S	166°40.000'E	
Northwest Challenger	Northwest Challenger	Podbora	37°01.333'S	166°40.000'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman Rise 1 S. Tasman Rise	Podbora	47°08.280'S	147°50.200'E	Początek w w.s.e. Australii
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Podbora	47°17.370'S	147°50.200'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Podbora	47°17.370'S	147°32.300'E	
S. Tasman Rise 1 Box 1	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 1	Podbora	47°10.197'S	147°32.300'E	Na wschód wzdłuż w.s.e. Australii do punktu początkowego

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Podbora	47°05.160'S	148°24.165'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Podbora	47°05.160'S	148°50.670'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Podbora	47°13.780'S	148°24.165'E	
S. Tasman Rise 2 Box 2	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 2	Podbora	47°13.780'S	148°50.670'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°21.000'S	148°45.610'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°21.000'S	149°03.200'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°24.015'S	148°37.235'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°24.015'S	148°45.610'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°24.800'S	149°03.200'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°30.320'S	148°44.390'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°30.320'S	148°57.650'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°35.205'S	148°37.235'E	
S. Tasman Rise 3 Box 3	S. Tasman RiseS. Tasman Rise 3	Podbora	47°35.205'S	148°44.390'E	
Marion	Three Kings	Podbora	27°59.155'S	175°19.590'E	
Marion	Three Kings	Podbora	27°59.155'S	175°40.370'E	
Marion	Three Kings	Podbora	28°19.800'S	175°19.590'E	
Marion	Three Kings	Podbora	28°19.800'S	175°40.370'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°49.324'S	172°42.880'E	Początek w w.s.e. Nowej Zelandii
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°40.115'S	172°42.880'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°40.115'S	172°53.295'E	

Nazwa bloku	Lokalizacja	Metoda	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°16.500'S	172°53.295'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°16.500'S	174°20.000'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°40.245'S	174°20.000'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°40.245'S	174°00.200'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°53.670'S	174°00.200'E	
Three Kings	Three Kings	Podbora	30°53.670'S	173°08.819'E	Na zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii do punktu początkowego
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	32°17.000'S	166°41.530'E	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	32°17.000'S	166°41.921'E	Na południowy wschód wzdłuż w.s.e. Australii
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	32°28.633'S	168°00.000'E	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	34°12.000'S	168°00.000'E	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	34°12.000'S	167°13.000'E	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	34°00.000'S	167°13.000'E	
West Norfolk Ridge	West Norfolk Ridge	Podbora	34°00.000'S	166°41.530'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Podbora	39°39.000'S	167°05.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Podbora	39°39.000'S	167°21.090'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Podbora	39°55.000'S	167°05.000'E	
Westpac Bank	Westpac Bank	Podbora	39°55.000'S	167°21.090'E	

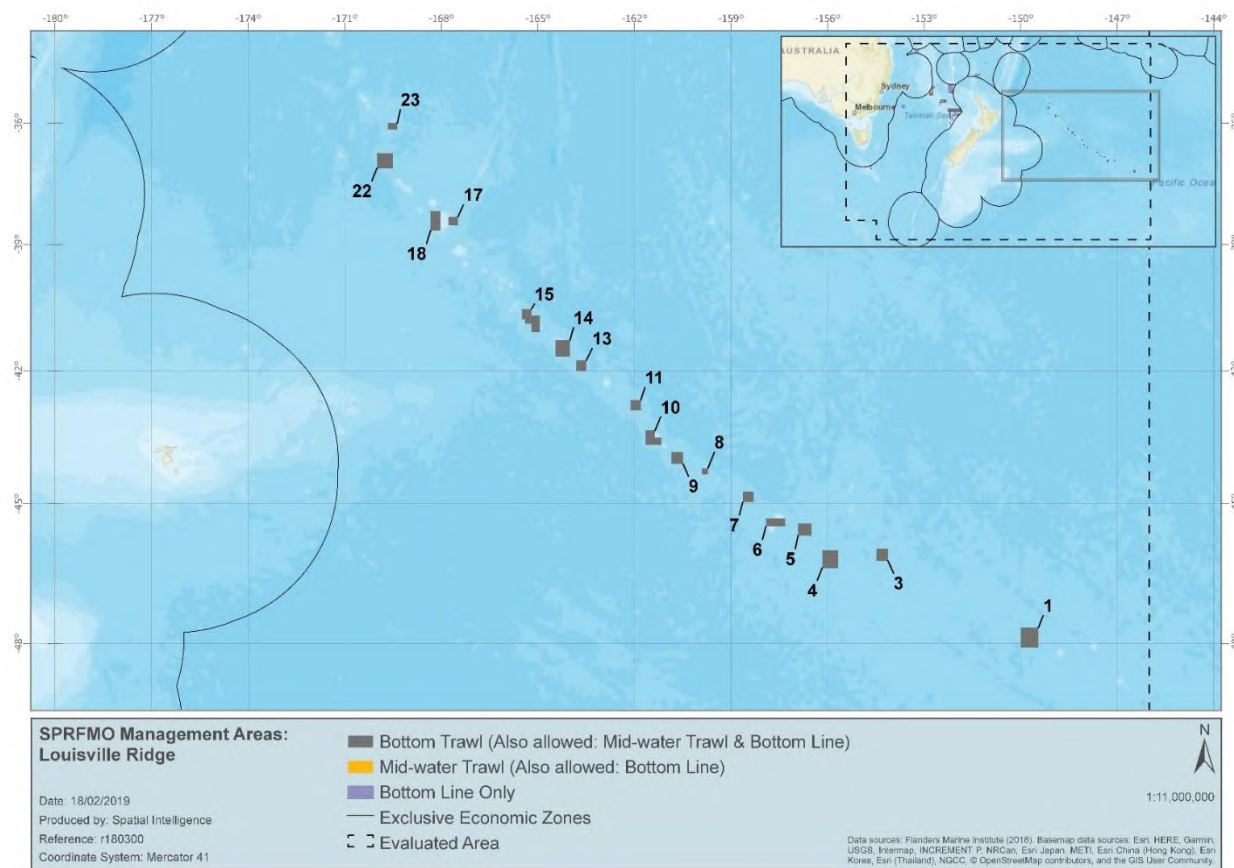
Rys. 1: Przegląd obszarów zarządzania SPRFMO



Legenda:

- Obszary zarządzania SPRFMO: Przegląd
- Włok denny (dozwolone również: włok pelagiczny i podbora)
- Tylko podbora
- Włok pelagiczny (dozwolona również: podbora)
- Wyłączna strefa ekonomiczna
- Obszar podlegający ocenie

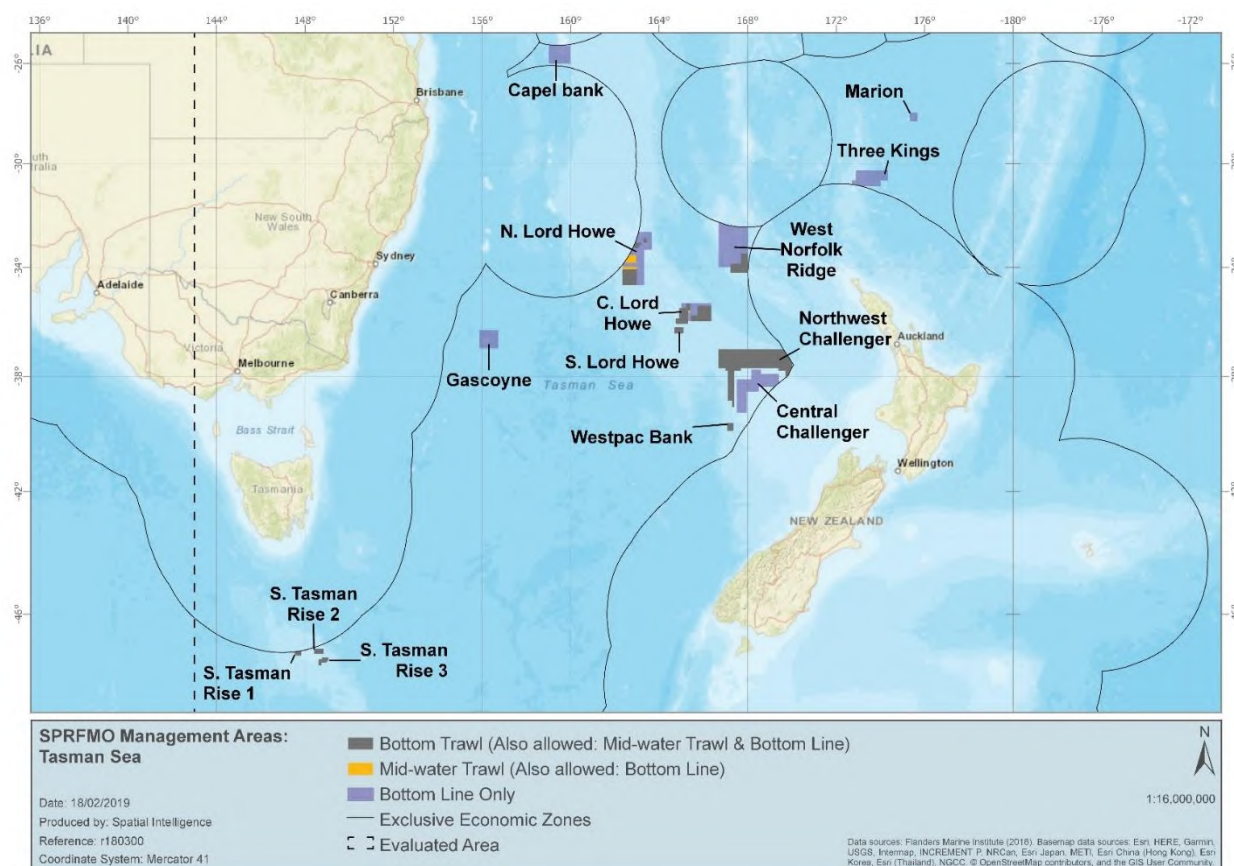
Rys. 2: Obszary zarządzania połowami dennymi SPRFMO dla Louisville Ridge



Legenda:

- Obszary zarządzania SPRFMO: Louisville Ridge
- Włok denny (dozwolone również: włok pelagiczny i podbora)
- Tylko podbora
- Włok pelagiczny (dozwolona również: podbora)
- Wylączna strefa ekonomiczna
- Obszar podlegający ocenie

Rys. 3: Obszary zarządzania połowami dennymi SPRFMO na Morza Tasmana



Legenda:

- Obszary zarządzania SPRFMO: Morze Tasmana
- Włok denny (dozwolone również: włok pelagiczny i podbora)
- Tylko podbora
- Włok pelagiczny (dozwolona również: podbora)
- Wylączna strefa ekonomiczna
- Obszar podlegający ocenie

Załącznik XV

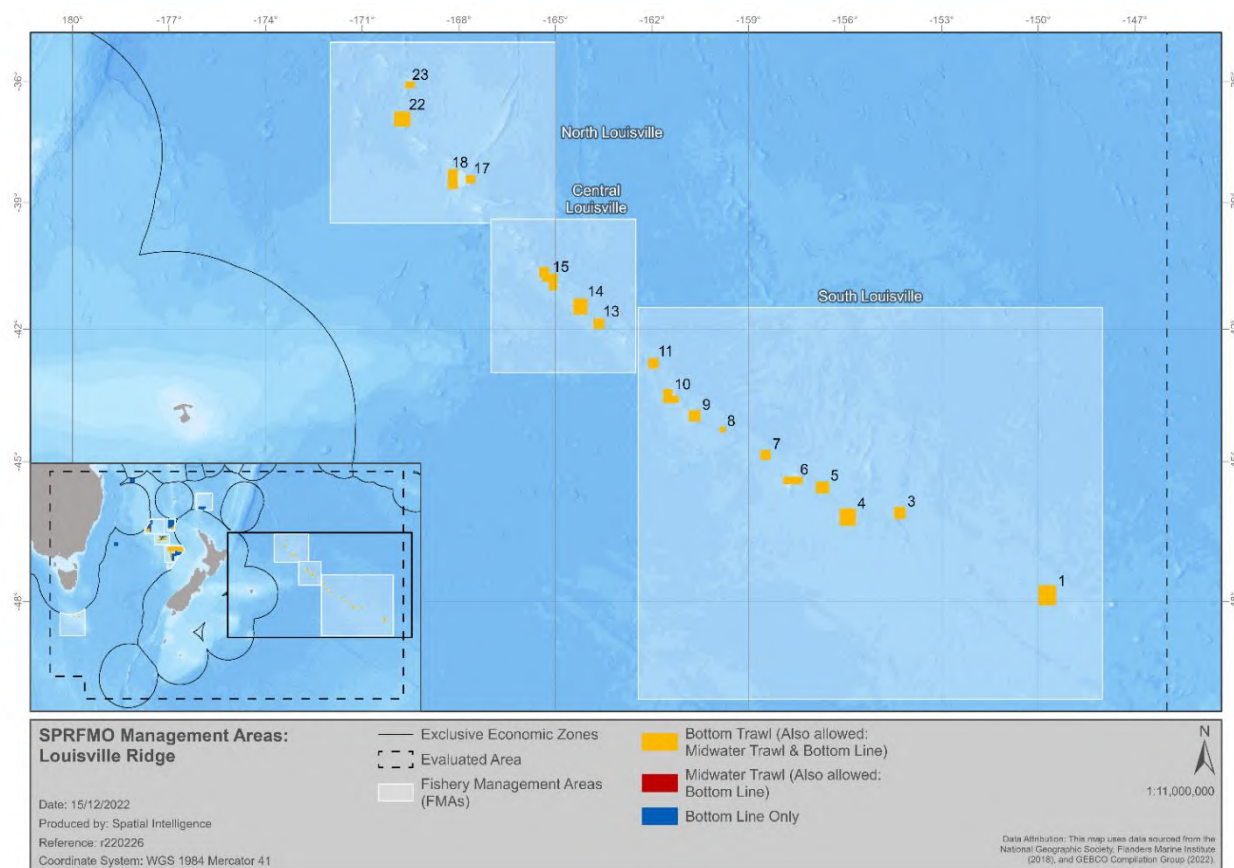
Obszary zarządzania zasobami rybnymi

Współrzędne dla każdego obszaru zarządzania zasobami rybnymi

Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Kolejność punktów	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Central Lord Howe Rise	1	35°00.000'S	164°00.000'E	
Central Lord Howe Rise	2	35°00.000'S	167°00.000'E	
Central Lord Howe Rise	3	36°45.000'S	167°00.000'E	
Central Lord Howe Rise	4	36°45.000'S	164°00.000'E	
Central Louisville	1	39°24.000'S	167°00.000'W	
Central Louisville	2	39°24.000'S	162°30.000'W	
Central Louisville	3	43°00.000'S	162°30.000'W	
Central Louisville	4	43°00.000'S	167°00.000'W	
North Lord Howe Rise	1	32°30.000'S	163°06.980'E	Początek w w.s.e. Australii
North Lord Howe Rise	2	32°30.000'S	166°00.000'E	
North Lord Howe Rise	3	35°00.000'S	166°00.000'E	
North Lord Howe Rise	4	35°00.000'S	162°00.000'E	
North Lord Howe Rise	5	34°13.064'S	162°00.000'E	Na północ wzdłuż w.s.e. Australii do punktu początkowego
North Louisville	1	35°00.000'S	172°00.000'W	
North Louisville	2	35°00.000'S	165°00.000'W	
North Louisville	3	39°24.000'S	165°00.000'W	
North Louisville	4	39°24.000'S	167°00.000'W	
North Louisville	5	39°30.000'S	167°00.000'W	
North Louisville	6	39°30.000'S	172°00.000'W	
Northwest Challenger	1	36°50.000'S	166°00.000'E	
Northwest Challenger	2	36°50.000'S	169°28.474'E	Na południowy wschód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	3	37°29.902'S	170°00.000'E	Na południe do punktu w w.s.e. Nowej Zelandii

Obszar zarządzania zasobami rybnymi	Kolejność punktów	Szerokość geogr.	Długość geogr.	Kierunek względem w.s.e.
Northwest Challenger	4	37°41.589'S	170°00.000'E	Na południowy zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Northwest Challenger	5	39°30.000'S	168°08.799'E	
Northwest Challenger	6	39°30.000'S	166°00.000'E	
South Louisville	1	41°30.000'S	162°26.000'W	
South Louisville	2	41°30.000'S	148°00.000'W	
South Louisville	3	50°00.000'S	148°00.000'W	
South Louisville	4	50°00.000'S	162°26.000'W	
South Tasman Rise	1	46°25.979'S	150°00.000'E	Początek w w.s.e. Australii
South Tasman Rise	2	50°00.000'S	150°00.000'E	
South Tasman Rise	3	50°00.000'S	145°00.000'E	
South Tasman Rise	4	46°55.906'S	145°00.000'E	Na wschód wzdłuż w.s.e. Australii do punktu początkowego
Three Kings	1	28°00.000'S	172°20.000'E	
Three Kings	2	28°00.000'S	175°40.000'E	
Three Kings	3	31°00.000'S	175°40.000'E	
Three Kings	4	31°00.000'S	173°32.686'E	Na zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Three Kings	5	30°47.558'S	172°20.000'E	
West Norfolk	1	34°30.000'S	168°01.318'E	Początek w w.s.e. Nowej Zelandii
West Norfolk	2	34°30.000'S	166°30.000'E	
West Norfolk	3	32°30.000'S	166°30.000'E	
West Norfolk	4	32°30.000'S	168°10.000'E	
West Norfolk	5	33°19.412'S	168°10.000'E	Na południe wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii do punktu początkowego
Westpac Bank	1	39°31.000'S	166°30.000'E	
Westpac Bank	2	39°31.000'S	168°08.176'E	Na południowy zachód wzdłuż w.s.e. Nowej Zelandii
Westpac Bank	3	40°30.000'S	167°21.903'E	
Westpac Bank	4	40°30.000'S	166°30.000'E	

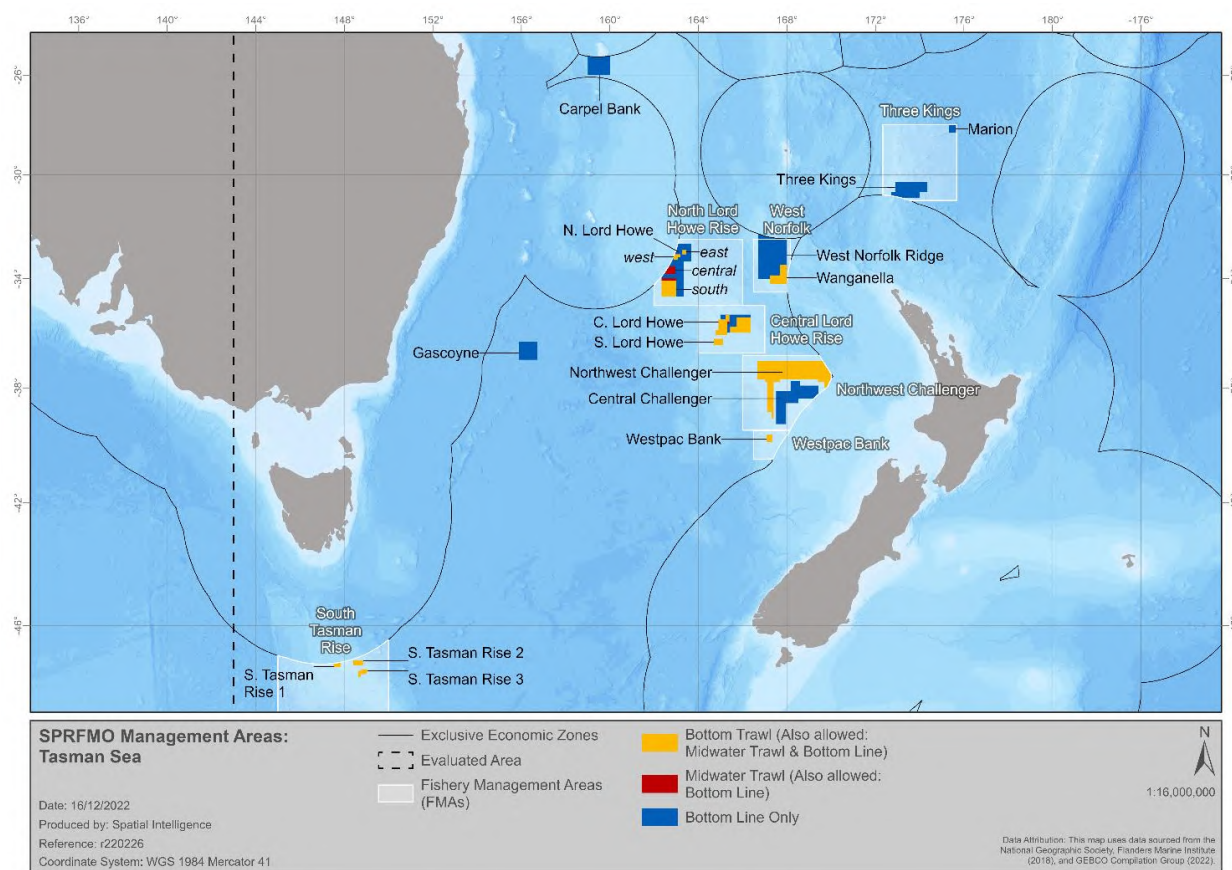
Rys. 1: Obszary zarządzania zasobami rybnymi dla Louisville Ridge



Legenda:

- Obszary zarządzania SPRFMO: Louisville Ridge
- Wylączna strefa ekonomiczna
- Obszar podlegający ocenie
- Obszary zarządzania zasobami rybnymi
- Włok denny (dozwolone również: włok pelagiczny i podbora)
- Włok pelagiczny (dozwolona również: podbora)
- Tylko podbora

Rys. 2: Obszary zarządzania zasobami rybnymi dla Morza Tasmana



Legenda:

- Obszary zarządzania SPRFMO: Morze Tasmana
- Wylączna strefa ekonomiczna
- Obszar podlegający ocenie
- Obszary zarządzania zasobami rybnymi
- Włok denny (dozwolone również: włok pelagiczny i podbora)
- Włok pelagiczny (dozwolona również: podbora)
- Tylko podbora

Załącznik XVI

Wykaz taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich

Poziom taksonomiczny	Nazwa zwyczajowa	Kwalifikujące się taksony
Wrażliwe taksony		
Typ Porifera	Gąbki	Wszystkie taksony z gromad Demospongiae i Hexactinellidae
Typ Cnidaria		
Gromada Antozoa		
Rząd Scleractinia	Koralowce twarde	Wszystkie taksony należące do następujących rodzajów: <i>Solenosmilia</i> ; <i>Goniocorella</i> ; <i>Oculina</i> ; <i>Enallopsammia</i> ; <i>Madrepora</i> ; <i>Lophelia</i>
Rząd Antipataria	Koralowce czarne	Wszystkie taksony
Rząd Alcyonacea	Prawdziwe koralowce miękkie	Wszystkie taksony z wyłączeniem grupy Gorgonian Alcyonacea
Nieformalna grupa Gorgonian Alcyonacea	Gorgonie, koralowce ośmiopromienne	Wszystkie taksony w następujących podrzędach: Holaxonia; Calcaxonia; Scleraxonia
Rząd Pennatulacea	Piórówki	Wszystkie taksony
Rząd Actiniaria	Ukwiały	Wszystkie taksony
Rząd Zoantharia	Koralowce sześciopromienne	Wszystkie taksony
Gromada Hydrozoa	Hydrozoa	Wszystkie taksony w rzędach zamówieniach Anthoathecata i Leptothecata, z wyjątkiem Stylasteridae
Rząd Anthoathecatae		
Rodzina Stylasteridae	Rodzina Milleporidae	Wszystkie taksony
Typ Bryozoa	Mszywioly	Wszystkie taksony w rzędach Cheilostomatida i Ctenostomatida
Wskaźniki siedliska		
Typ Echinodermata		
Gromada Asteroidea		

Rząd Brisingida	Rozgwiazdy bezramienne	Wszystkie taksony
Gromada Crinoidea	Liliowce	Wszystkie taksony

Załącznik XVII

Próg masowy zastosowania protokołu napotkania wrażliwych ekosystemów morskich w dowolnym zaciągu w odniesieniu do pojedynczego taksonu wskaźnikowego wrażliwych ekosystemów morskich

Poziom taksonomiczny	Nazwa zwyczajowa	Próg masowy (kg)
Wrażliwe taksony		
Typ Porifera	Gąbki	25
Typ Cnidaria		
Gromada Antozoa		
Rząd Scleractinia	Koralowce twarde	60
Rząd Antipataria	Koralowce czarne	5
Nieformalna grupa Gorgonian Alcyonacea	Gorgonie, koralowce ośmiopromienne	15
Rząd Actiniaria	Ukwiały	35
Rząd Zoantharia	Koralowce sześciopromienne	10

Załącznik XVIII

Próg masowy zastosowania protokołu napotkania wrażliwych ekosystemów morskich w dowolnym zaciągu w odniesieniu do co najmniej trzech różnych taksonów wskaźnikowych wrażliwych ekosystemów morskich

Poziom taksonomiczny	Nazwa zwyczajowa	Próg masowy (kg)
Wrażliwe taksony		
Typ Porifera	Gąbki	5
Typ Cnidaria		

Poziom taksonomiczny	Nazwa zwyczajowa	Próg masowy (kg)
Gromada Antozoa		
Rząd Scleractinia	Koralowce twarde	5
Rząd Antipataria	Koralowce czarne	1
Rząd Alcyonacea	Prawdziwe koralowce miękkie	1
Nieformalna grupa Gorgonian Alcyonacea	Gorgonie, koralowce ośmiopromienne	1
Rząd Pennatulacea	Piórówki	1
Rząd Actiniaria	Ukwiły	5
Rząd Zoantharia	Koralowce sześciopromienne	1
Gromada Hydrozoa	Hydrozoa	1
Rząd Anthoathecatae		
Rodzina Stylasteridae	Rodzina Milleporidae	1
Typ Bryozoa	Mszywioly	1
Typ Echinodermata		
Gromada Asteroidea		
Rząd Brisingida	Rozgwiazdy bezramienne	1
Gromada Crinoidea	Liliowce	1

Załącznik XIX

Poziomy obecności obserwatorów podczas połowów dennych

Rodzaj narzędzia	Minimalny poziom obecności obserwatorów
Statki stosujące włoki denne i włoki pelagiczne	100 % obecności obserwatorów
Podbory	Co najmniej 10 % obecności obserwatorów w danym roku połowowym ⁴

4

Wyrażone jako odsetek całkowitej liczby haków objętych obserwacją.

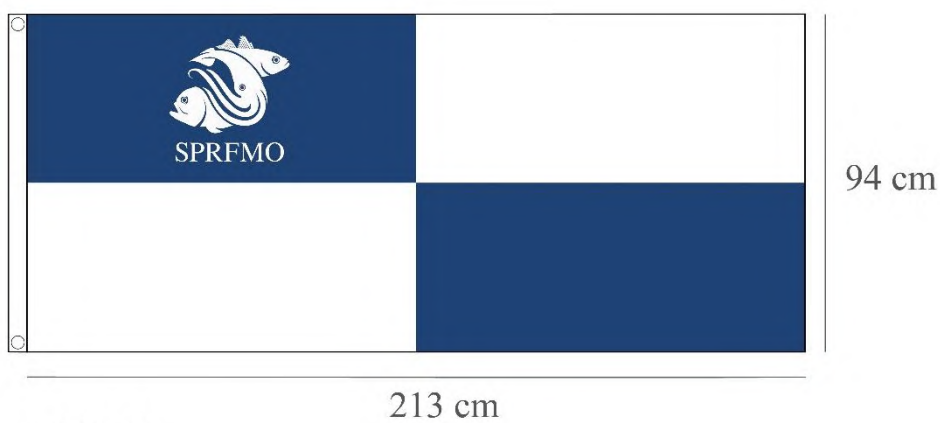
Załącznik XX

Bandera i proporzec inspekcji SPRFMO

Rys. 1: Bandera inspekcji SPRFMO

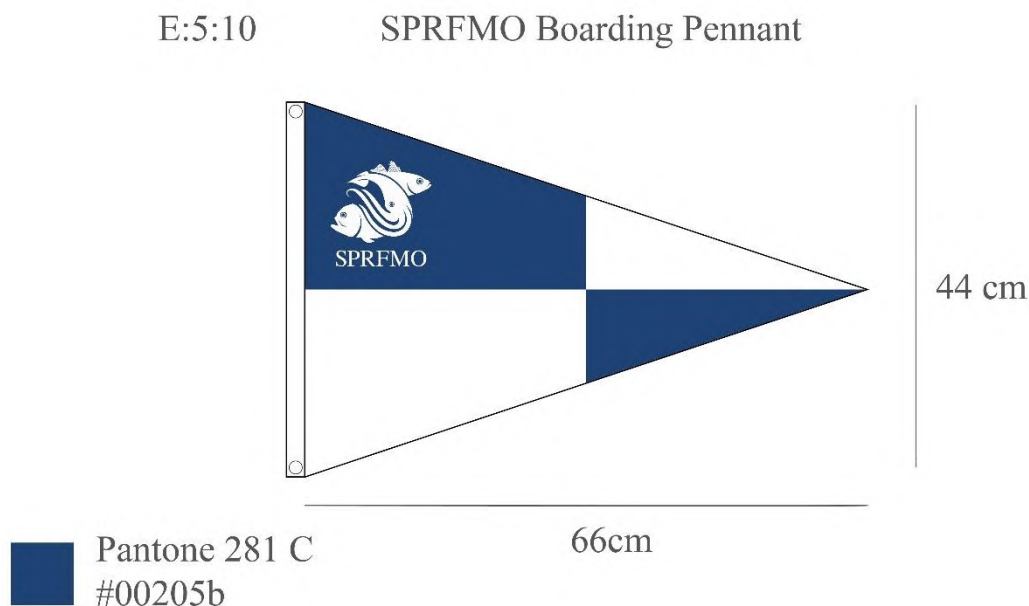
E:2:10

SPRFMO Inspection Flag



 Pantone 281 C
#00205b

Rys. 2: Proporzec wejścia na statek SPRFMO



”.

ZAŁĄCZNIK II

Pkt 38 załącznika do rozporządzenia (UE) 2019/833 otrzymuje brzmienie:

„38) Formularz sprawozdania z nadzoru zawarty w załączniku IV.A do CEM, o którym mowa w art. 30 ust. 1, art. 30 ust. 2 lit. b) i art. 45 lit. a);”.

ZAŁĄCZNIK III

Do rozporządzenia (UE) 2021/56 dodaje się załączniki II, III, IV, V, VI, VII, VIII i IX:

„ZAŁĄCZNIK II

Sprawozdanie dotyczące dezaktywacji boi instrumentalnej

Państwa członkowskie zgłaszają sekretariatowi każdą dezaktywację boi instrumentalnej lub zobowiązują swoje statki do zgłaszania takiej dezaktywacji przy użyciu następujących pól danych pierwszego komunikatu nadanego przez boję po aktywowaniu:

data [RRRR/MM/DD] r.,

godzina (gg:mm),

kod identyfikacyjny boi,

szerokość geograficzna [wyrażona w stopniach i minutach w zapisie dziesiętnym],

długość geograficzna [wyrażona w stopniach i minutach w zapisie dziesiętnym],

prędkość [w węzłach], oraz

powód dezaktywacji: utrata sygnału, skradzione FAD, sztrandowanie, tymczasowa dezaktywacja w okresach zamkniętych, przeniesienie własności, FAD poza obszarami określonymi w art. 6 ust. 2a rozporządzenia (UE) 2021/56.

Załącznik III

Sprawozdanie dotyczące zdalnej reaktywacji boi instrumentalnej

Państwa członkowskie zgłaszają sekretariatowi każdą zdalną reaktywację boi instrumentalnej lub zobowiązują swoje statki do zgłaszania takiej dezaktywacji przy użyciu następujących pól danych ostatniego komunikatu nadanego przez boję przed dezaktywowaniem:

data [RRRR/MM/DD] r.,

godzina (gg:mm),

kod identyfikacyjny boi,

szerokość geograficzna [wyrażona w stopniach i minutach w zapisie dziesiętnym],

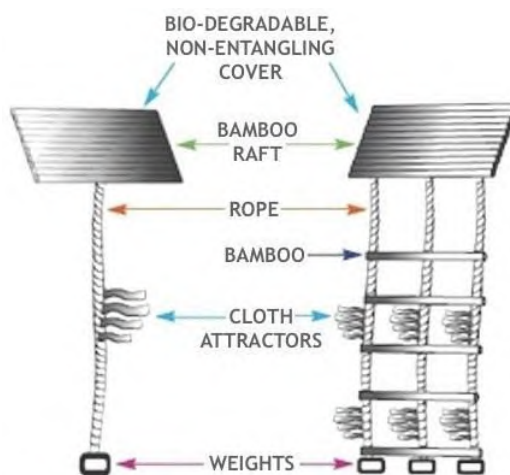
długość geograficzna [wyrażona w stopniach i minutach w zapisie dziesiętnym],

prędkość [w węzłach], oraz

powód zdalnej reaktywacji: odzyskanie utraconego sygnału, reaktywacja po tymczasowej dezaktywacji w okresie zamknięcia lub przeniesienie własności w czasie, gdy FAD znajduje się na morzu, inne (określić).

Załącznik IV

Zasady dotyczące nieopłutujących i biodegradowalnych konstrukcji dryfujących urządzeń do sztucznej koncentracji ryb (DFAD)



Rys.: Przykład nieopłutującego i biodegradowalnego FAD

Legenda:

- Biodegradowalne nieopłatające pokrycie
- Tratwa bambusowa
- Lina
- Bambus
- Wabiki z tkaniny
- Obciążniki

DFAD muszą być wykonane bez użycia tkaniny sieciowej bądź materiału oplatającego zarówno w części znajdującej się na powierzchni wody (tratwa), jak i pod powierzchnią.

Do celów niniejszego rozporządzenia określa się następujące kategorie DFAD na podstawie stopnia ich biodegradowalności (od niebiodegradowalnych do biodegradowalnych w 100 %), przy założeniu, że odpowiednie definicje nie stosują się do boi elektronicznych przymocowanych do FAD w celu ich śledzenia:

Kategoria I. DFAD jest wykonane z materiałów w pełni biodegradowalnych.

Kategoria II. DFAD jest wykonane z materiałów w pełni biodegradowalnych, z wyjątkiem elementów wypornościowych opartych na tworzywach sztucznych (np. boje z tworzyw sztucznych, pianka, korki w okrężnicy).

Kategoria III. Znajdująca się pod powierzchnią wody część dryfującego FAD jest wykonana z materiałów w pełni biodegradowalnych, natomiast część znajdująca się na powierzchni i ewentualne elementy wypornościowe zawierają materiały niebiodegradowalne (np. syntetyczną rafię, ramę metalową, pływaki z tworzyw sztucznych, liny nylonowe).

Kategoria IV. Znajdująca się pod powierzchnią wody część FAD zawiera materiały nieulegające biodegradacji, natomiast część znajdująca się na powierzchni jest wykonana z materiałów w pełni biodegradowalnych, z wyjątkiem, w miarę możliwości, elementów wypornościowych.

Kategoria V. Znajdujące się na powierzchni i pod powierzchnią wody części FAD zawierają materiały niebiodegradowalne.

Załącznik V

Definicje

1. EM (monitorowanie elektroniczne): wykorzystanie sprzętu EM do rejestrowania działalności statku.
2. EMS (elektroniczny system monitorowania): system do wdrażania EM na statkach oraz gromadzenia, przetwarzania i analizowania uzyskanych w ten sposób zapisów EM.
3. Normy EM: uzgodnione normy, zasady i procedury regulujące ustanowienie i funkcjonowanie EMS, mające zastosowanie do wszystkich elementów systemu, które mogą być stosowane przez określone statki na określonym obszarze lub w określonym rodzaju działalności połowowej.
4. Program EMS: krajowy lub regionalny program ustanowiony w celu wdrożenia EMS.
5. Sprzęt EM: sieć kamer elektronicznych, czujników lub urządzeń pamięciowych zainstalowanych na statkach i używanych do rejestrowania działalności tych statków.
6. Zapisy EM: obrazy i inne dane zarejestrowane przez sprzęt EM.
7. Dane EM: dane pochodzące z analizy zapisów EM.
8. Analiza EM: analiza zapisów EM w celu uzyskania danych EM.
9. Analityk EM: osoba uprawniona do analizowania zapisów EM i pozyskiwania danych EM.
10. Centrum analiz EM: placówka, w której analizuje się zapisy EM w celu uzyskania danych EM.
11. Zakres EM: odsetek statków lub działalności połowowej, który jest faktycznie objęty EMS.
12. Wskaźnik analiz EM: odsetek zapisów EM analizowanych w celu uzyskania danych EM.
13. Dostawca usług EM: dostawca sprzętu EM lub usług technicznych i logistycznych.

Załącznik VI

Minimalne wymagania techniczne, normy eksploatacyjne, widok kamery w działalności

połowowej objętej EMS oraz zalecane konfiguracje sprzętu EM dla każdego typu statku

Sprzęt EM

- Sprzęt EM musi być zabezpieczony przed przerwą w zasilaniu pokładowym za pomocą awaryjnego systemu zasilania zdolnego do podtrzymania pracy do czasu przywrócenia zasilania na statku (np. 30 minut). Musi być również w stanie rejestrować zapisy EM zgromadzone, gdy zasilanie na statku jest wyłączone przez czas dłuższy niż czas, z myślą o którym zaprojektowano awaryjny system zasilania.
- Preferowanym rozwiązaniem służącym do rejestrowania informacji na różnych etapach działań prowadzonych przez statek jest zwykle cyfrowe nagranie wideo, ale praktyczną opcję stanowią również zdjęcia, zwłaszcza ze względu na ograniczoną zdolność przechowywania danych. Optymalna konfiguracja może obejmować ustawienie kamer w taki sposób, aby z określonych obszarów, kamer lub momentów wykonywane były nagrania, a z pozostałych – zdjęcia.
- Zapisy EM obejmują co najmniej lokalizację, datę i znaczniki czasu oraz, w miarę możliwości, identyfikator statku, a także umożliwiają integrację z innymi narzędziami gromadzenia danych i monitorowania (np. czujnikami).
- Interfejs pokładowy obejmuje pokładowy ekran lub równoważny interfejs, umożliwiający kapitanowi/załodze weryfikację prawidłowego funkcjonowania sprzętu EM.
- Dostawca usług EM zapewnia zapobieganie powodowanym przez sprzęt EM zakłóceniom częstotliwości radiowych innych znajdujących się na statku urządzeń łączności, nawigacji, bezpieczeństwa, geolokalizacji lub sprzętu połowowego.
- Sprzęt EM automatycznie i autonomicznie gromadzi zapisy EM w celu wygenerowania wymaganych danych EM oraz jest odporny na manipulacje/umożliwia łatwe stwierdzenie manipulacji, a także rejestruje automatyczne ostrzeżenia, które są przekazywane właściwemu koordynatorowi programu EM i dostawcy usług EM w czasie zbliżonym do rzeczywistego w przypadku awarii, ręcznej aktywacji/wyłączenia, ręcznego wprowadzenia danych, zewnętrznej manipulacji danymi lub prób manipulowania sprzętem lub zapisami EM. Jeżeli zarejestrowane automatyczne ostrzeżenia nie mogą zostać przesłane w czasie zbliżonym do rzeczywistego koordynatorowi programu EM i dostawcy usług EM, są one przekazywane możliwie najszybciej wraz z innymi zapisami EM na koniec odpowiedniego rejsu. Musi również istnieć możliwość ręcznej kontroli rejestracji danych, ale tylko w przypadku gdy sprzęt EM nie uruchamia się lub nie wyłącza się automatycznie, a każde ręczne uruchomienie skutkuje automatycznym ostrzeżeniem. Nie zezwala się na ręczne wyłączanie.

Kamery

- Liczba i jakość kamer muszą być wystarczające, aby spełnić wymogi EMS dotyczące danych i zapewniać obrazy o wysokiej rozdzielczości, które umożliwiają identyfikację gatunków, poszczególnych rodzajów działalności połowowej i otoczenia statku.
- Pokładowe elementy sprzętu EM są wystarczająco odporne na pył i wodoodporne

oraz wystarczająco trwałe, aby mogły działać w sposób niezawodny w zakresie warunków przewidywanych w miejscach ich rozmieszczenia na statkach.

- Kamery są zdolne do rejestrowania nagrań wideo lub zdjęć, stosownie do celu danej kamery. W przypadku kamer służących do identyfikacji gatunków wideo ma rozdzielczość nie mniejszą niż 720 p, przy minimalnej częstotliwości klatek wynoszącej 5–10 FPS. Minimalny odstęp czasowy między rejestracją poszczególnych zdjęć nie może przekraczać 1 s, a rozdzielczość nie może być mniejsza niż 2 MP.
- Kamery rozmieszcza się w sposób zapewniający wyraźny i niezakłócony widok obserwowanych obszarów.
- Na okrężnicowcach kamery umożliwiają obserwację co najmniej pokładu roboczego (zarówno od lewej, jak i od prawej burty), worka z sieciami i podbieraka, pokładu przedniego lub śródokręcia oraz (w stosownych przypadkach) pokładu dolnego i taśmy przenośnikowej. Opisy i obraz przedstawiający przykładowe rozmieszczenie kamer na okrężnicowcach klasy 2–6 przedstawiono w tabeli 1 i na rys. 1.
- Na taklowcach kamery zapewniają co najmniej widok całości złowionej fauny, zarówno egzemplarzy wciągniętych na statek, jak i, w miarę możliwości, odrzuconych lub uwolnionych bez uprzedniego wciągania na statek. Opisy i obraz przedstawiający przykładowe rozmieszczenie na taklowcach kamer, które zapewniłyby taki widok, przedstawiono w tabeli 2 i na rys. 2.
- Kamery muszą być zdolne do rejestrowania działań w warunkach słabego i bardzo jasnego światła naturalnego (niskie i wysokie kontrasty). Zapewnia się wystarczające oświetlenie nocnej działalności połowowej oraz łowionych gatunków (np. takle). W takich przypadkach dostawca usług EM sprawdza jakość obrazu, aby upewnić się, że nie występuje nadmierne olśnienie.

Czujniki

- Sprzęt EM może również obejmować czujniki do rejestrowania danych niewizualnych (np. ruchu statku, ciśnienia hydraulicznego, informacji o środowisku), a także ewentualnie mechanizmy aktywacji/deaktywacji kamer w celu gromadzenia danych wizualnych przede wszystkim podczas czynności będących przedmiotem zainteresowania.
- Czujnik GPS lub jego równoważnik jest zdolny do automatycznego rejestrowania położenia, chyba że sprzęt EM obejmuje kamery rejestrujące obraz w trybie ciągłym, oraz prędkości i kursu statku.

Przechowywanie danych

- Sprzęt EM musi posiadać wystarczającą pojemność do przechowywania wszystkich wymaganych zapisów EM, w tym zapisów GPS (lub równoważnych) dotyczących położenia, daty, godziny, nazwy statku i informacji z czujników, w stosownych przypadkach, co najmniej przez czas trwania rejsu połowowego.
- Statki muszą mieć na pokładzie wystarczającą liczbę pustych urządzeń pamięciowych (optymalnie napędów półprzewodnikowych) na wypadek

konieczności ich wymiany na morzu. Jeżeli zdolność przechowywania danych zostanie wyczerpana, konieczna może być wymiana urządzeń podczas rejsu połowowego przez specjalnie przeszkolonego członka załogi, zawsze w koordynacji z dostawcą usług EM.

- Sprzęt EM musi obejmować oddzielne zduplikowane urządzenia zapasowe, co gwarantuje, że w przypadku awarii jednego urządzenia dane nie zostaną utracone.

Zgodność

- Dane EM są przekazywane do IATTC w formacie zgodnym z bazami danych i zasobami informatycznymi IATTC (np. pod względem struktury danych, jednostek, identyfikatorów gatunków/pozostałych kodów działalności połowowej itp.).
- Zarejestrowane obrazy są zapisywane w powszechnie używanym i dostępnym formacie wideo lub obrazów, takim jak MP4 lub JPEG.
- Wszystkie zapisy EM generowane przez system EM są kompatybilne z oprogramowaniem do analizy EM używanym przez centrum analiz EM, gdzie zapisy EM są przesyłane w celu wygenerowania danych EM.

Konserwacja sprzętu EM

- Na morzu wszystkie czynności związane z konserwacją, naprawami i wymianą sprzętu EM są prowadzone przez wyznaczonych przeszkolonych członków załogi statku, wyłącznie w koordynacji z dostawcą usług EM i po otrzymaniu od niego zdalnie instrukcji w tym zakresie.
- Na lądzie wszystkie czynności związane z konserwacją, naprawami i wymianą sprzętu EM prowadzone są przez technika w koordynacji z dostawcą usług EM.
- Na każdym statku znajduje się wyznaczony członek załogi odpowiedzialny za rutynowe czyszczenie obiektywów kamer, zgodnie ze specjalnym protokołem, w celu zagwarantowania, że zapisy EM będą wyraźne, przy czym odpowiedni protokół zostanie opracowany przez personel naukowy IATTC. Aby uniknąć uszkodzenia obiektywów należy stosować odpowiednie materiały czyszczące, zawsze dostępne na pokładzie.

TABELA 1. Przykładowe rozmieszczenie kamer na okrężnicowcach klasy 2–6.

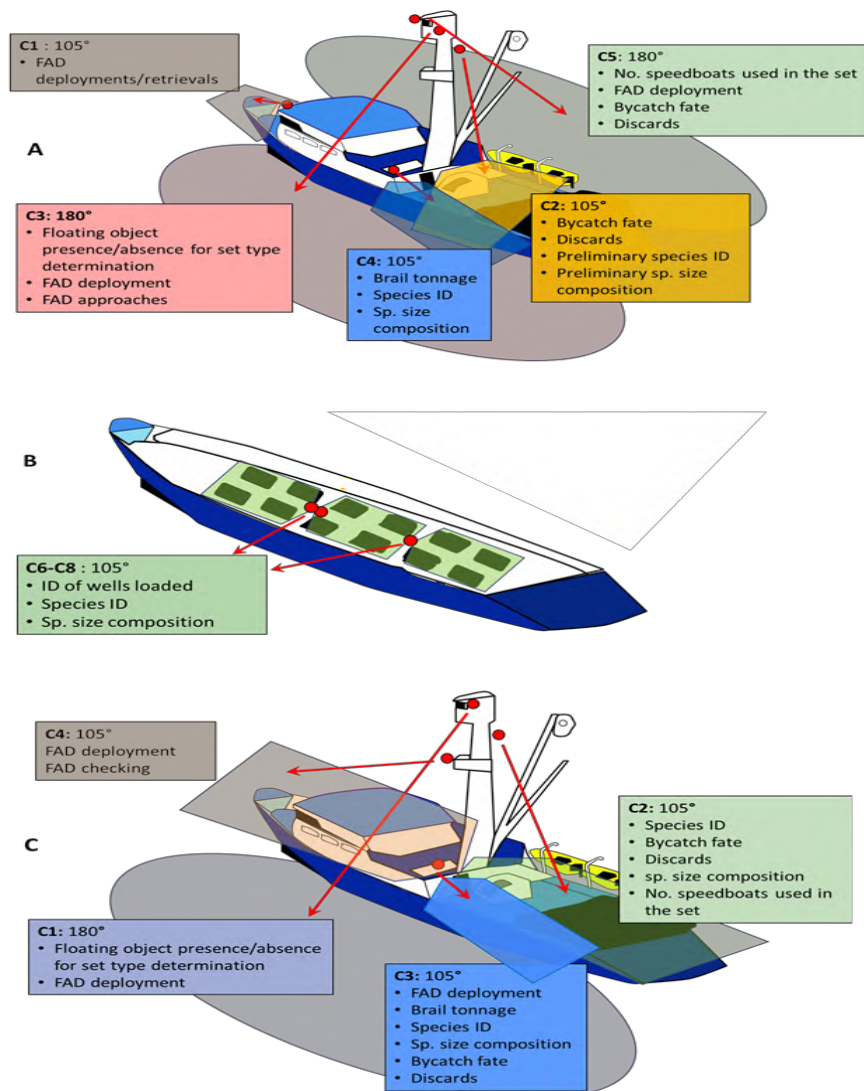
Statki klasy 6 z co najmniej sześcioma rzędami luków
• Dwie kamery panoramiczne (np. 180°) na bocianim gnieździe, umożliwiające obserwację lewej strony (obecność/brak obiektu dryfującego w celu określenia rodzaju wystawienia oraz interakcji z FAD, czas wystawienia) i prawej strony (liczba łodzi motorowych użytych do wystawienia, rozmieszczenie FAD, identyfikacja dużych przyłówów, odrzuty, czas wystawienia). • Jedna kamera (np. 105°) z tyłu bocianiego gniazda, umożliwiającą obserwację głównego pokładu i lokalizacji worka (identyfikacja gatunków łwionych i stanowiących przyłów, odrzuty). • Jedna kamera (np. 105°) na dachu mostka, służąca do obserwacji dziobu (rozmieszczanie i wyciąganie FAD). • Jedna kamera (np. 105°) na dachu sterowni wysięgników, służąca do obserwacji obszaru, w którym odbywa się podbieranie (oszacowanie całkowitej wielkości połowu, identyfikacja przyłówów, odrzuty). • Trzy kamery (np. 105°), z których każda obejmuje jednakową liczbę rzędów luków (identyfikacja gatunków łwionych i stanowiących przyłów oraz

oszacowanie w podziale na gatunki, odrzuty).
Statki klasy 5 z mniej niż 6 rzędami luków
• Dwie kamery panoramiczne (np. 180°) na bocianim gnieździe, służące do obserwacji prawej i lewej strony. • Jedna kamera (np. 105°) z tyłu bocianiego gniazda, umożliwiająca obserwację głównego pokładu i lokalizacji worka (rozmieszczanie i wyciąganie FAD). • Jedna kamera (np. 105°) na dachu sterowni wysięgników, służąca do obserwacji obszaru podbierania. • Dwie kamery (np. 105°) służące do obserwacji jednakowej liczby rzędów luków.
Statki klasy 2 bez dostępu do mokrego pokładu
• Jedna kamera panoramiczna (np. 180°) na bocianim gnieździe, służąca do obserwacji lewej strony. • Jedna kamera (np. 105°) z tyłu bocianiego gniazda, umożliwiająca obserwację głównego pokładu i lokalizacji worka. • Jedna kamera (np. 105°) na dachu mostka, służąca do obserwacji dziobu. • Jedna kamera (np. 105°) na dachu sterowni wysięgników, służąca do obserwacji obszaru podbierania.

TABELA 2. Pierwszy przykład rozmieszczenia kamer na taklowcach.

Poniżej przedstawiono przykładowe plany instalacji kamer oparte na informacjach zebranych od dostawców usług EM i z inicjatyw międzynarodowych (np. Carnes i in., 2019):

Małe taklowce (<20 m długości całkowitej)
• Jedna kamera (np. 105°) na pokładzie roboczym w celu identyfikacji gatunków. • Jedna kamera (np. 105°) zamontowana po zewnętrznej stronie szyny bocznej, umożliwiająca obserwację luku połowowego, przez który połów jest wciągany na pokład.
Średnie (20–24 m długości całkowitej) i duże taklowce (> 24 m długości całkowitej)
• Jedna kamera (np. 105°) na rufie w celu rejestrowania liczby pływaków, haków i przynęt użytych przy stawianiu. • Jedna kamera (np. 105°) zlokalizowana na śródkręciu, umożliwiająca obserwację całości połowu i odrzutów w podziale na gatunki, wielkość i los. • Jedna kamera (np. 105°) zlokalizowana na dziobie, umożliwiająca obserwację zatrzymanego połowu, według gatunku, wielkości i losu, podczas wybierania. (opcjonalnie, jeżeli jest to konieczne do uzyskania wymaganych widoków) • Jedna kamera (np. 105°) zamontowana na wysięgniku, poza szyną służącą do wybierania liny, w celu rejestrowania uchylania się od połowu, przecinania lin itp. (opcjonalnie na jednostkach o długości całkowitej 20–24 m)



Legenda:

A

- C1:105° Rozmieszczanie/wyciąganie FAD —
- C2:105° Wskaźnik przyłowów, odrzuty, wstępna identyfikacja gatunku, wstępny skład gatunkowy i wielkościowy —
- C3:180° Obecność/brak obiektu dryfującego w celu określenia rodzaju wystawienia, rozmieszczanie FAD, zbliżenia do FAD —
- C4: 105° Pojemność podbieraka, identyfikacja gatunku, skład gatunkowy i wielkościowy —
- C5: 180° Liczba łodzi motorowych wykorzystanych do wystawienia, rozmieszczanie FAD, los przyłowu, odrzuty —

B

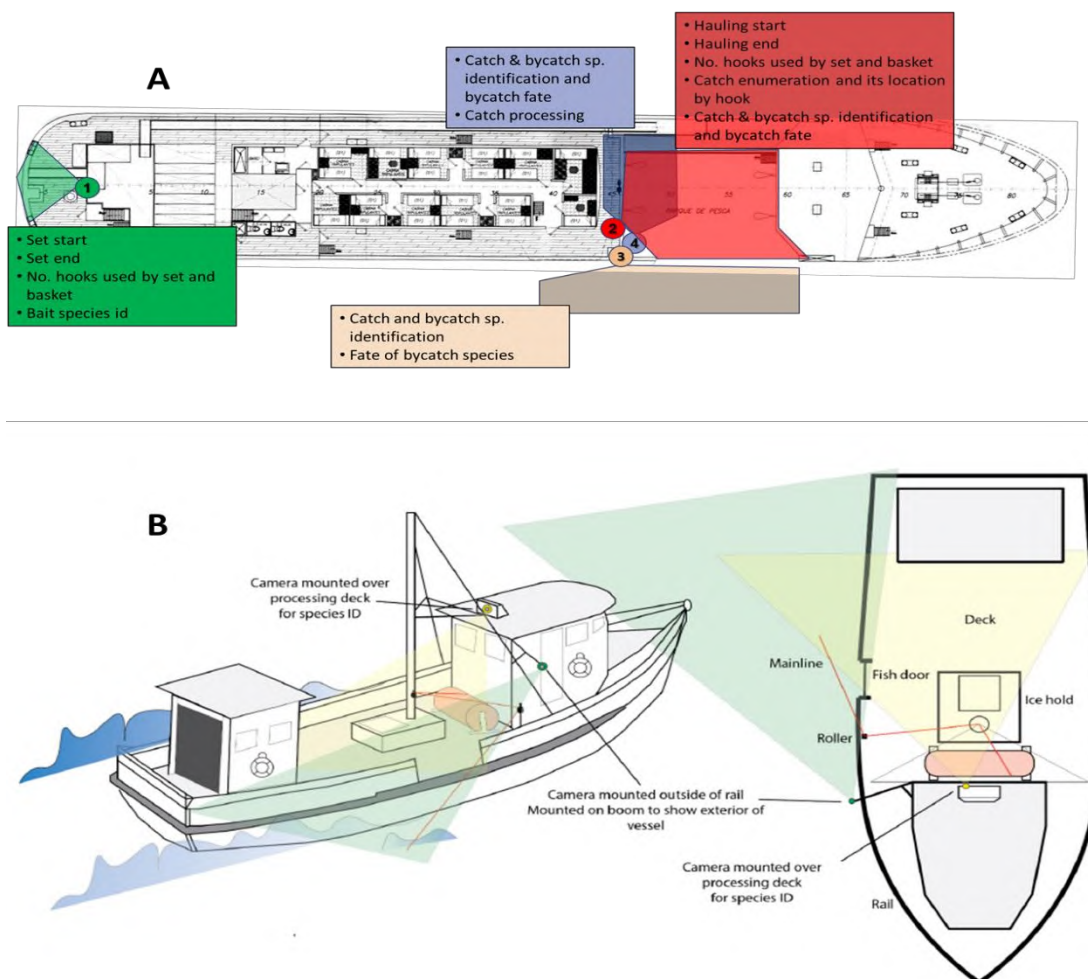
- C6-C8:105° Identyfikacja luków z ładunkiem, identyfikacja gatunku, skład gatunkowy i wielkościowy —
- C4: 105° Rozmieszczanie FAD, sprawdzenie FAD —

C:

- C1:180° Obecność/brak obiektu dryfującego w celu określenia rodzaju wystawienia, rozmieszczanie FAD, —

- C2:105° Identyfikacja gatunku, los przyłowu, odrzuty, skład gatunkowy i wielkościowy, liczba łodzi motorowych używanych na morzu —
- C3:105° Rozmieszczanie FAD, pojemność podbieraka, identyfikacja gatunku, skład gatunkowy i wielkościowy, los przyłowu, odrzuty —
- C4: 105° Rozmieszczanie FAD, sprawdzenie FAD —

RYS. 1. Konfiguracja kamer i działalność połowowa rejestrowana na pokładzie głównym (A) i na pokładzie dolnym (B) okrężnicowców tuńczykowych klasy 6 oraz klasy 2 (C).



Legenda:

- A:

- 1: Rozpoczęcie wystawienia, koniec wystawienia, liczba haczyków wykorzystanych na wystawienie i na koszt —
- 2: Rozpoczęcie wybierania, koniec wybierania, liczba haczyków wykorzystanych na wystawienie i na koszt, identyfikacja połowu i jego umiejscowienie na poszczególnych haczykach, identyfikacja gatunków i przyłowu oraz los przyłowu —
- 3: Identyfikacja gatunków docelowych i przyłowu, los przyłowu —
- 4: Identyfikacja gatunków docelowych i przyłowu, los przyłowu, przetwarzanie połowów —

- B:

- Kamera zamontowana nad pokładem przetwórczym w celu identyfikacji gatunku —
- Kamera zamontowana poza relingiem, na wysięgniku, w celu monitorowania otoczenia statku —
- Lina główna —
- Rolka —
- Właz do luku z rybami —

- Pokład —
- Przedział na lód —
- Reling —

RYS. 2. Tymczasowa konfiguracja kamer i działalność połowowa rejestrowana na dużym taklowcu (A) oraz (B) – konfiguracja kamer EM na małym taklowcu hawajskim. Źródło ilustracji poniżej: Carnes i in. (2019).

Załącznik VII

Minimalne wymagania dotyczące danych dla rodzajów statków

- Minimalne dane, które należy gromadzić i przekazywać w związku z działalnością prowadzoną z wykorzystaniem okrężnic, przedstawione w tabeli 1.
- Minimalne dane dotyczące połowów taklami, które należy gromadzić i przekazywać, przedstawione w tabeli 2.

Tabela 1. Minimalne dane, które należy gromadzić w odniesieniu do połowów za pomocą okrężnicy.

pomocą okrężnicy.

INFORMACJE O REJSIE		
Port wyjścia	Nazwa i państwo portu, data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).	
Port przybycia	Nazwa i państwo portu, data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).	
DZIAŁANIE PROWADZONE PRZEZ STATEK		
Pozycja i prędkość	Co 2 s (w oparciu o określone możliwości sprzętu EM), ale nie mniej niż 60 min.	
INFORMACJE O WYSTAWIENIU SPRZĘTU		
	Rodzaj wystawienia.	
Początek wystawiania	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).	
Podniesienie obręczy	Data/godzina.	
Koniec wystawiania	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).	
Prędkość wiatru	Rejestrowana w skali Beauforta.	
Awarie	Data/godzina, opis wszelkich poważnych awarii, które zatrzymały lub opóźniły manewr wystawiania.	
POŁOWY I ODRZUTY		
	Gatunki docelowe	Gatunki niedocelowe
Identyfikacja gatunków.	Całkowity połów i odrzuty, w stopniu, w jakim umożliwia to technologia EM. W przypadku gdy identyfikacja gatunków nie jest możliwa,	Rekiny, lamnowate, rekin wielorybi, mantowate, żaglicowate, makrełowate, ostrobokowate, rogatnicowate, żółwie morskie, ptaki morskie

	można zgłosić łączny połów.	i ssaki morskie, przy czym każdego osobnika identyfikuje się do najniższego poziomu taksonomicznego (tj. gatunku), którego określenie umożliwia technologia EM. W przypadku gdy identyfikacja gatunku nie jest możliwa, zwierzę można zaliczyć do jednostki taksonomicznej wyższego poziomu (np. rodzaj, rodzina).
Wielkość	W miarę możliwości należy stosować kategorie wagowe (tj. mała wielkość: 2,5 kg – 15 kg).	W miarę możliwości osobniki mierzy się z dokładnością do jednego cm w następujący sposób: rekiny – długość całkowita, żaglicowate – długość od oka do ogona, ryby – długość ogonowa, płaszczyki – szerokość dysku, żółwie – długość karapaksu w linii krzywej. W przypadku gdy pomiar osobnika nie jest możliwy, zwierzę można sklasyfikować według kategorii wielkości (tj. małe, średnie, duże) zgodnie z praktykami obserwatorów IATTC.
Stan		O ile to możliwe, szacowany stan osobników w momencie złowienia, wciągnięcia na pokład i uwolnienia.
Identyfikator		W miarę możliwości zarejestrowane informacje uzyskane z identyfikatora.
Los	Połów zatrzymany i odrzucony, w podziale na gatunki, w tonach metrycznych.	W miarę możliwości los osobnika wciągniętego na pokład (np. zatrzymanego, odrzuconego itp.)
OBIEKTY DRYFUJĄCE/FAD		
Rozmieszczenia	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).	
Wyłowienie	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).	
Wizyty kontrolne	W miarę możliwości – data/godzina, pozycja (szerokość i	

	długość geograficzna, w stopniach dziesiętnych)
Identyfikator boi	W miarę możliwości – kod alfanumeryczny przymocowanej boi instrumentalnej

Tabela 2. Minimalne dane, które należy gromadzić w odniesieniu do połowów za pomocą takli.

INFORMACJE O REJSIE	
Port wyjścia	Nazwa i państwo portu, data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).
Port przybycia	Nazwa i państwo portu, data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).
DZIAŁANIE PROWADZONE PRZEZ STATEK	
Pozycja i prędkość	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).
Koniec wystawiania	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).
Rozpoczęcie wybierania	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).
Koniec wybierania	Data/godzina, pozycja (szerokość i długość geograficzna w stopniach dziesiętnych).
Kierunek zaciągu	Od początku do końca; od końca do początku
Użyta przynęta zabarwiona na niebiesko	Tak – Nie, na ile umożliwia to technologia EM.
Kosze lub pływaki	Całkowita liczba użytych w wystawieniu.
Haki	Całkowita liczba użytych w wystawieniu.
Stalowe przypony boczne (ang. <i>wire traces</i>) na jakichkolwiek sznurach dodatkowych	Tak – Nie, na ile umożliwia to technologia EM.
Liny do połowu rekinów	Liczba sznurów dodatkowych biegnących bezpośrednio od pływaków długolinowych lub pionowych sznurów haczykowych (ang. <i>drop lines</i>), w miarę możliwości, na ile umożliwia to technologia EM.
POŁOWY I ODRZUTY GATUNKÓW DOCELOWYCH I NIEDOCELOWYCH	

Identyfikacja gatunków	Identyfikacja gatunku każdego złowionego osobnika, przy czym każdego osobnika identyfikuje się do najniższego poziomu taksonomicznego (tj. gatunku), którego określenie umożliwia technologia EM.
Wielkość	Wielkość każdego złowionego osobnika, przy zastosowaniu zalecanego podejścia pomiarowego i odpowiedniego kodu pomiarowego (standardowe, ogonowe, od oka do ogona, szerokość dysku itp.) dla danego gatunku, na ile umożliwia to technologia EM.
Stan	O ile to możliwe, szacowany stan osobników w momencie złowienia, wciągnięcia na pokład i uwolnienia.
Los	Los osobnika wciągniętego na pokład (np. zachowany, odrzucony itp.)
Identyfikator	Zarejestrowane informacje uzyskane z identyfikatora, na ile umożliwia to technologia EM.
Interakcja z połowem	Rodzaj interakcji z połowem (np. zaplątany, hak wewnątrz, hak na zewnątrz, interakcja wyłącznie ze statkiem).

Załącznik VIII

Treść planu monitorowania statku z wykorzystaniem monitorowania elektronicznego (VMP)

VMP spełnia następujące warunki:

VMP opracowuje się dla każdego statku lub grupy statków, na których ma być zainstalowany sprzęt EM, i przekazuje się go właściwym organom CPC bandery.

VMP opracowuje się we współpracy z dostawcą usług EM, właścicielem statku i odpowiednimi organami ds. rybołówstwa CPC bandery.

Przegląd każdego statku lub przykładowego statku dla grupy statków, na których ma być zainstalowany sprzęt EM, przeprowadza dostawca usług EM lub organ ds. rybołówstwa państwa członkowskiego bandery. Podczas tego przeglądu przy opracowywaniu VMP uwzględnia się następujące aspekty w celu zapewnienia, aby system spełniał minimalne wymogi w zakresie gromadzenia danych określone w załączniku 2:

Umieszczenie i konfiguracja kamer.

Liczba kamer, które należy zainstalować, aby zapewnić optymalizację widoku obszaru obsługi połowów.

Kluczowe obszary, które należy poddać przeglądowi, to obszary obsługi połowów służące do identyfikacji gatunków i przechowywania osobników oraz obszary, w których dokonuje się odrzutów lub uwolnień.

Minimalne informacje, które muszą być zawarte w VMP, obejmują:

Dane kontaktowe: aktualne dane kontaktowe właściciela statku, operatora statku i dostawcy usług EM przez cały okres obowiązywania umowy.

Ogólne dane dotyczące statku: podstawowe informacje o statku oraz jego działalności

i operacjach połowowych (takie jak nazwa statku, numer rejestracyjny, gatunki docelowe, obszary połowowe, narzędzia połowowe, długość całkowita).

Rodzaj i konfiguracja narzędzi połowowych:

Układ statku: wyposażenie statku wraz ze szczegółowymi informacjami, plan statku i poszczególnych obszarów (takich jak pokład, część przetwórcza, część magazynowa – w tym liczba luków).

Konfiguracja sprzętu EM: opis konfiguracji sprzętu EM, obejmujący m.in. czas pracy, liczbę kamer, ustawienia kamer (częstotliwość klatek i rozdzielczość) oraz obserwowane obszary, rejestrację czasu dla każdej z kamery, liczbę czujników, w stosownych przypadkach, wykorzystane oprogramowanie, umiejscowienie jednostki sterującej itp.

Procedury obsługi połowów: opis załogi i wykonywanych przez nią czynności.

Przykładowy obraz dla każdego wymaganego widoku kamery.

Wszelkie fizyczne modyfikacje statku, zmiany w klasyfikacji statku (segmentacja floty) lub dostosowania pokładu do obsługi połowów, w tym zmiany skutkujące tym, że statek nie należy już do pierwotnej grupy, zgłasza się organom CPC bandery. Następnie VMP aktualizuje się odpowiednio przed rozpoczęciem kolejnego rejsu połowowego.

VMP jest podpisywany przez właściciela statku i zatwierdzany przez właściwy organ CPC bandery lub wyznaczone przez niego instytucje.

Sprzęt EM nie może zagrażać stabilności statku, stwarzając zagrożenie dla operacji statku, bezpieczeństwa załogi lub środowiska. Ponadto nie może utrudniać bezpiecznej żeglugi statku.

Poniżej przedstawiono przykładowy wzór VMP. **Plan monitorowania statku z wykorzystaniem monitorowania elektronicznego – część A**

Przekazywana przez właściciela statku właściwemu organowi CPC bandery wyznaczonym przez niego instytucjom

1. Informacje przekazane przez właściciela statku

Zewnętrzny numer rejestracyjny:		Główne połowy:	
Nazwa statku:		Rodzaje narzędzi:	
Nr w rejestrze statków IATTC:		Wielkość załogi:	
Międzynarodowy radiowy sygnał wywoławczy:		Możliwa obecność obserwatora:	
Baza portowa:		Przedstawiciel właścicieli:	
Długość statku (m):		Nr telefonu:	
Rodzaj statku:		E-mail:	
Długość sieci (sążnie)		Długość głównej liny (sążnie)	
Głębokość sieci (pasy):		Rodzaj haków:	

Pojemność podbieraka (t):		Materiał dodatkowych sznurów:	
---------------------------	--	-------------------------------	--

Opis obsługi ryb przez załogę i wszelkie inne przydatne szczegóły

- 1) Kopia lub obraz ogólnego planu zagospodarowania statku, jeżeli są dostępne

--

- 2) Ogólne rozmieszczenie i obsługa (niekoniecznie według skali)

--

- 3) Uwagi ogólne

Część B

Odpowiedzialność właściwego organu CPC bandery, do zatwierdzenia przez właściwy organ CPC bandery

- 4) Obraz statku
- 5) Konfiguracja sprzętu EM
- 6) Funkcjonowanie systemu – opis ogólny

Zapis z czujników, w stosownych przypadkach:	Opis ustawień:
Nagranie wideo:	Opis ustawień:

- 7) Lokalizacja komponentów systemu

Jednostka kontrolna:	Interfejs użytkownika:
<i>Obraz umiejscowienia jednostki kontrolnej</i>	
GPS lub równoważnik:	Dane GPS:
<i>Obraz umiejscowienia GPS lub równoważnika</i>	
Czujnik rotacji bębna:	Dane z czujnika rotacji bębna:

<i>Obraz lokalizacji czujnika bębna</i>	
Czujnik ciśnienia hydraulicznego (HPS):	Dane z HPS:
<i>Obraz lokalizacji HPS</i>	
Czujnik XX:	Dane z czujnika XX:
<i>Obraz lokalizacji czujnika XX</i>	
Czujnik XX:	Dane z czujnika XX:
<i>Obraz lokalizacji czujnika XX</i>	
Czujnik XX:	Dane z czujnika XX:
<i>Obraz lokalizacji czujnika XX</i>	

Czujnik XX:	Dane z czujnika XX:
<i>Obraz lokalizacji czujnika XX</i>	

Kamera 1 – kamera pokładowa	
<i>Obraz lokalizacji kamery 1</i>	Widok i cele:
<i>obraz lokalizacji kamery pokładowej</i>	Ustawienia kamery:
Kamera 2 – zatrzymany połów/widok ogólny	
<i>Obraz lokalizacji kamery 2</i>	Widok i cele:
<i>obserwacja zatrzymanego połowu/widok ogólny</i>	Ustawienia kamery:
Kamera 3 – taśma do sortowania	
<i>Obraz lokalizacji kamery 3</i>	Widok i cele:
<i>obserwacja taśmy do sortowania</i>	Ustawienia kamery:
Kamera 4 – odrzuty	
<i>Obraz lokalizacji kamery 4</i>	Widok i cele:
<i>obserwacja odrzutów</i>	Ustawienia kamery:

kamera XX – kamera XX	
<i>Obraz lokalizacji kamery XX</i>	Widok i cele:

<i>obraz kamery XX</i>	Ustawienia kamery:
kamera XX – kamera XX	
<i>Obraz lokalizacji kamery XX</i>	Widok i cele:
<i>obraz kamery XX</i>	Ustawienia kamery:
kamera XX – kamera XX	
<i>Obraz lokalizacji kamery XX</i>	Widok i cele:
<i>obraz kamery XX</i>	Ustawienia kamery:
kamera XX – kamera XX	
<i>Obraz lokalizacji kamery XX</i>	Widok i cele:
<i>obraz kamery XX</i>	Ustawienia kamery:

Podsumowanie konfiguracji jednostki kontrolnej:	Podsumowanie konfiguracji kamery:
<i>Główny ekran konfiguracji</i>	
Szczegółowe informacje dotyczące pomiarów w obszarze sortowania:	

Część C

(Wypełnia dostawca usług EM)

- 8) Podręcznik użytkownika EM

- 9) Opis sposobu pobierania urządzeń pamięciowych
- 10) Opis sposobu zasilania systemu
- 11) Opis sposobu przeprowadzania testu funkcjonalnego
- 12) Protokoły postępowania dla poszczególnych statków

Opis wszelkich specjalnych protokołów mogących mieć zastosowanie do statku, o którym mowa w VMP.

- 13) Opis i schematy punktów kontroli poszczególnych przeprowadzanych procedur. Dla każdego opisu obszaru musi istnieć protokół określający sposób zapewnienia, aby połów pozostawał objęty widokiem kamery.

Część D

(Wypełnia dostawca usług EM)

Lista danych kontaktowych dostawców usług EM:

Imię i nazwisko	Telefon	E-mail	Adres biura

Część E

(Wypełnia właściciel statku i dostawca usług EM)

W tej części poświadczą się, że właściciel statku/operatorzy statku przeszedł/przeszli szkolenie i rozumie/rozumieją funkcję i działanie EMS zainstalowanego na statku oraz że operator zgadza się przestrzegać VMP.

<u>Właściciel/operator statku</u>	<u>Dostawca usług EM</u>
Imię i nazwisko:	Imię i nazwisko:
Podpis:	Podpis:
Data i godzina:	Data i godzina:

Załącznik IX

Normy dotyczące logistyki i analizy danych oraz standardy sprawozdawczości

Przekazywanie danych

- Organ państwa członkowskiego bandery statku umożliwia pobranie i bezpieczne przekazanie zapisów EM po zakończeniu każdego rejsu połowowego.
- Zarówno właściciele statków, jak i organ odpowiedzialny za statek ustanawiają i uzgadniają w VMP szczegółowy protokół dotyczący sposobu pobierania danych ze statku dla organów lub dla centrum analiz EM.
- W przypadku przekazywania zapisów EMS (za pośrednictwem Wi-Fi, mobilnej sieci danych lub satelity bądź przez dostarczanie dysku twardego), w miarę możliwości przesyła się dane na koniec rejsu połowowego. Jeżeli nie jest to możliwe, dane są przechowywane w sposób bezpieczny i przekazywane niezwłocznie/w najwcześniejszym możliwym terminie.
- Niezależnie od metody przekazywania danych stosowanej w odniesieniu do zapisów EM, zapewnia się właściwe szyfrowanie przekazywanych informacji. Ponadto zaszyfrowane urządzenie pamięciowe zawierające te same informacje dotyczące zapisów EM pozostaje na pokładzie jako kopia zapasowa. Usunięcie zapisów z urządzeń zapasowych statku następuje dopiero po konwersji zapisów EM na dane EM w centrum analiz EM.

Analiza danych

- Dane EM są generowane przez program monitorujący dany rejs. O ile przestrzegane są standardowe protokoły i procedury, organy państw członkowskich mogą zdecydować, czy zlecą wykonanie prac komercyjnemu dostawcy usług w zakresie analiz EM, upoważnionemu wykonawcy, czy też wykonają je samodzielnie.
- Sprzęt EM musi obejmować oddzielne urządzenia zapasowe, co gwarantuje, że w przypadku awarii jednego urządzenia dane nie zostaną utracone.

Przechowywanie i zatrzymywanie danych EM

- IATTC traktuje wszystkie informacje dotyczące operacji połowowych prowadzonych przez statek jako poufne i podlegające zasadom poufności IATTC.
- Procedury dotyczące miejsca, sposobu i czasu przechowywania zapisów EM po analizie EM określone są przez państwo członkowskie bandery. Decyzje w sprawie przechowywania zależne są od celów programu EM oraz od personelu, który będzie potrzebować dostępu do zapisów monitorowania, a także częstotliwości i celu takiego dostępu.

Normy dotyczące analizy danych i sprawozdawczości

Szkolenia

- Państwa członkowskie opracowują i organizują kursy szkoleniowe dla analityków EM, w razie potrzeby korzystając z wkładu wnoszonego przez personel IATTC, dostawców usług EM i innych ekspertów.
- Analizy EM są przeprowadzane wyłącznie przez wykwalifikowanych analityków EM, optymalnie posiadających doświadczenie w działalności połowowej, a także umiejętności w zakresie korzystania ze specjalnego oprogramowania analitycznego

oraz obserwacji i dokładnego rejestrowania danych, które mają być gromadzone w ramach programu. Analitycy EM nie mogą być pracownikami przedsiębiorstwa posiadającego statki rybackie biorące udział w obserwowanych połowach ani nie mogą w ich przypadku występować inne bezpośrednie konflikty interesów.

Automatyzacja

- W miarę możliwości generowanie danych EM powinno być automatyczne i przyjazne dla użytkownika, aby przyspieszyć analizę EM, a uzyskane informacje powinny być bezpośrednio włączane do danych EM lub sprawozdań.
- Zapisy EM podlegające analizie EM zawierają co najmniej nazwę statku oraz numer identyfikacyjny statku i numer identyfikacyjny rejsu, numer kamery, dane geolokalizacyjne (datę, godzinę (UTC), szerokość i długość geograficzną), w stosownych przypadkach dane z czujników, status nagrania z kamery i status systemu EM, jeżeli są dostępne, oraz obrazy.

Jakość danych

- W analizie EM wykorzystuje się specjalne oprogramowanie, które umożliwia, w stosownych przypadkach, analizę wszystkich zapisanych danych, obrazów i danych z czujników w sposób zsynchronizowany. Państwa członkowskie dopilnowują, aby procedury analizy danych zapewniały identyfikowalność i skuteczną analizę danych oraz mechanizmy sygnalizowania potencjalnych błędów, a także wykorzystanie cyfrowych narzędzi pomiarowych.
- Oprogramowanie do analizy EM umożliwia zgłaszanie obowiązkowych minimalnych danych określonych w tabelach 1 i 2 w części 3 załącznika 11 (Obszary działalności połowowej objęte EMS oraz minimalne wymagania dotyczące danych dla rodzajów statków). Może również umożliwiać zgłaszanie dobrowolnych danych.

Współczynniki konwersji

- Sekretariat IATTC opracowuje dla poszczególnych gatunków znormalizowane współczynniki konwersji długości-masa i masa-liczba, oparte na wynikach recenzowanych badań naukowych lub na danych empirycznych, które to współczynniki są zatwierdzane przez Komitet Naukowy IATTC i przyjmowane przez Komisję, a w razie potrzeby aktualizowane.

Format

- Standardowe formaty sprawozdań składanych przez obserwatorów wykorzystuje się do generowania pól danych EM (np. daty jako DDMMRR, szerokość i długość geograficzna w jednostkach dziesiętnych, prędkości w węzłach, masy w kilogramach, długości w centymetrach) i tworzenia opartych na nich plików danych EM (np. csv, accdb, xlsx).

Procedura sprawozdawcza

- Dane EM przekazuje się za pośrednictwem specjalnego portalu opartego na chmurze, który może zostać opracowany przez sekretariat IATTC, lub za pośrednictwem innych odpowiednich środków. Portal jest jak najbardziej przyjazny dla użytkownika i zautomatyzowany oraz obejmuje procedury kontroli jakości (np. sprawdzanie formatu, sygnalizowanie błędów), a także automatyczne przypomnienia o terminowym przekazywaniu danych EM.”;

ZAŁĄCZNIK IV

Zmiany w rozporządzeniu (UE) 2022/2343

W załącznikach do rozporządzenia (UE) 2022/2343 wprowadza się następujące zmiany:

1. załącznik 2 otrzymuje brzmienie:

„ZAŁĄCZNIK 2

Wytyczne w zakresie opracowywania planów zarządzania dryfującymi urządzeniami do sztucznej koncentracji ryb (DFAD)

Plan zarządzania DFAD (DFAD–MP), który ma zostać przedłożony w związku z DFAD Komisji przez państwa członkowskie dysponujące flotami połowiącymi na obszarze podlegającym kompetencji IOTC, powinien zawierać następujące elementy:

- 1) Cel
- 2) Zakres stosowania

Opis zastosowania w odniesieniu do:

- rodzajów statków oraz statków pomocniczych i łodzi typu tender;
 - numerów rozmieszczanych DFAD i pław DFAD;
 - procedur zgłaszania związanych z rozmieszczaniem DFAD;
 - strategii ograniczania i utylizacji przypadkowych przyłówów;
 - uwzględnienia interakcji z innymi rodzajami narzędzi;
 - planów monitorowania i odzyskiwania utraconych DFAD;
 - deklaracji lub strategii dotyczącej »odpowiedzialności za DFAD«.
- 3) Rozwiązania instytucjonalne dotyczące zarządzania planami zarządzania DFAD:
- podział odpowiedzialności instytucjonalnej;
 - procesy składania wniosków o zatwierdzenie rozmieszczenia DFAD lub pław DFAD;
 - obowiązki właścicieli i kapitanów statków w odniesieniu do rozmieszczania i stosowania DFAD lub pław DFAD;
 - strategia wymiany DFAD lub pław DFAD;
 - obowiązki sprawozdawcze.
- 4) Specyfikacje i wymagania dotyczące budowy DFAD:
- cechy konstrukcyjne DFAD (opis);
 - oznakowanie i identyfikatory DFAD, w tym pław DFAD;
 - wymagania w zakresie oświetlenia;
 - reflektory radarowe;
 - widoczność;
 - radiopławy (wymóg dotyczący numerów seryjnych);

- nadajniko-odbiorniki satelitarne (numery seryjne);
 - sonary (marka i specyfikacje techniczne).
- 5) Obszary stosowania:
- szczegółowe informacje dotyczące obszarów lub okresów zamkniętych, np. wody terytorialne, szlaki żeglugowe, bliskość tradycyjnego łodziowego rybołówstwa przybrzeżnego itp.
- 6) Okres obowiązywania DFAD–MP.
- 7) Środki monitorowania i przeglądu wdrażania DFAD–MP.
- 8) Wzór dziennika połowowego dla DFAD (dane, jakie należy gromadzić, określono w załączniku 3).

Wytyczne w zakresie opracowywania planów zarządzania zakotwiczonymi urządzeniami do sztucznej koncentracji ryb (AFAD)

Plan zarządzania AFAD (AFAD–MP), który ma zostać przedłożony w związku z AFAD Komisji przez państwa członkowskie dysponujące flotami poławiającymi na obszarze podlegającym kompetencji IOTC, powinien zawierać następujące elementy:

- 9) Cel
- 10) Zakres stosowania:
- Opis zastosowania w odniesieniu do:
- 1) rodzajów statków;
 - 2) numerów AFAD lub numerów nadajników AFAD, które mają zostać rozmieszczone (w podziale na rodzaj AFAD);
 - 3) procedur zgłaszania i rejestracji związanych z rozmieszczaniem AFAD;
 - 4) planów monitorowania i odzyskiwania utraconych AFAD;
 - 5) deklaracji lub strategii dotyczącej »odpowiedzialności za AFAD«.
 - 6) rozwiązań instytucjonalnych dotyczących zarządzania planami zarządzania AFAD;
 - 7) podziału odpowiedzialności instytucjonalnej;
 - 8) przepisów mających zastosowanie do wystawiania i używania AFAD;
 - 9) zasad naprawy i konserwacji oraz polityki wymiany AFAD na morzu;
 - 10) systemu gromadzenia danych;
 - 11) obowiązków sprawozdawczych;
 - 12) specyfikacji i wymogów dotyczących budowy AFAD;
 - 13) cech konstrukcyjnych AFAD (opis);
 - 14) oznakowania i identyfikatorów AFAD, w tym pław AFAD, w stosownych przypadkach;
 - 15) wymogów w zakresie oświetlenia, w stosownych przypadkach;
 - 16) reflektorów radarowych, w stosownych przypadkach;

- 17) radiopław, w stosownych przypadkach (wymóg dotyczący numerów seryjnych);
- 18) nadajniko-odbiorników satelitarnych, w stosownych przypadkach (numery seryjne);
- 19) echosondy, w stosownych przypadkach;
- 20) obszarów stosowania: szczegółowe informacje na temat obszarów zamkniętych, np. szlaki żeglugowe, morskie obszary chronione, rezerваты itp.;
- 21) środków monitorowania i przeglądu wdrażania AFAD–MP;
- 22) metod rejestrowania i zgłaszania danych określonych w załączniku 3.”;

2. załącznik 3 otrzymuje brzmienie:

„ZAŁĄCZNIK 3

Gromadzenie danych dotyczących dryfujących urządzeń do sztucznej koncentracji ryb (DFAD) i ich boi instrumentalnych

- 1) W przypadku każdej aktywności zarejestrowanej przez DFAD, obiekt dryfujący lub boję instrumentalną – niezależnie od tego, czy następuje po niej wystawienie – każdy statek rybacki i zaopatrujący zgłasza następujące informacje:

Kategoria	Element	Rodzaj danych elementu	Obowiązkowo	Uwagi
Statek	Numer identyfikacyjny IOTC statku	Identyfikator statku	T	
	Rodzaj	Wpis słownikowy	T	Można wywieść
Data	Rok	Liczba całkowita	T	
	Miesiąc	Liczba całkowita	T	
	Dzień	Liczba całkowita	T	
Umiejscowienie obiektu dryfującego lub boi instrumentalnej w czasie operacji	Długość geogr.	Liczba dziesiętna	T	
	Szerokość geogr.	Liczba dziesiętna	T	
Lokalizacja statku, jeśli inna niż obiektu dryfującego lub boi	Długość geogr.	Liczba dziesiętna	T	
	Szerokość geogr.	Liczba dziesiętna	T	
Obiekt dryfujący	Identyfikator	Identyfikator	T (gdy występuje)	W przypadku wizyty kontrolnej dotyczącej DFAD należy podać w miarę

				możliwości, tj. bez konieczności podnoszenia DFAD z wody
	Rodzaj	Wpis słownikowy	T	Jak zdefiniowano w pkt 3 niniejszego załącznika
	Kategoria biodegradowalności (jeżeli obiekt dryfujący jest DFAD)	Wpis słownikowy	T	Zgodnie z definicją zawartą w załączniku 3b.
	Rodzaj działania	Wpis słownikowy	T	Jak zdefiniowano w pkt 4 niniejszego załącznika
Część widoczna	Czy występuje tworzywo sztuczne?	Wartość logiczna	T (jeżeli widać wyraźnie)	
	Czy występuje metal?	Wartość logiczna		
	Długość	Liczba dziesiętna		W cm
	Szerokość	Liczba dziesiętna		W cm
	Wysokość	Liczba dziesiętna		W cm
	Czy występuje materiał oczkowy?	Wartość logiczna		
	Rozmiar oczek	Liczba dziesiętna		W mm
Część zanurzona	Czy występuje tworzywo sztuczne?	Wartość logiczna	T (jeżeli widać wyraźnie)	
	Czy występuje metal?	Wartość logiczna		
	Długość	Liczba dziesiętna		W cm
	Szerokość	Liczba dziesiętna		W cm
	Wysokość	Liczba dziesiętna		W cm
	Czy występuje materiał oczkowy?	Wartość logiczna		
	Rozmiar oczek	Liczba dziesiętna		W mm
	Identyfikator	Identyfikator		

Boja	Pozycja znana	Wartość logiczna	T (jeżeli boja jest obecna)	Jak zdefiniowano w pkt 5 niniejszego załącznika W przypadku dezaktywacji boi powód dezaktywacji (DFAD jest wyławiane z morza, porzucane lub zagubione) oraz umiejscowienie statku.
	Rodzaj działania	Wpis słownikowy		

- 2) Jeżeli po wizycie kontrolnej następuje wystawienie, wyniki wystawienia w postaci połowu i przyłowu rejestruje się zgodnie z poniższą tabelą, niezależnie od tego, czy zostają one zatrzymane, czy też odrzucone martwe albo żywe. Państwa członkowskie przesyłają do Komisji te dane zagregowane dla każdego statku w ujęciu 1 stopnia szerokości geograficznej do 1 stopnia długości geograficznej (w stosownych przypadkach).

Kategoria	Element	Rodzaj danych elementu	Obowiązkowe	Uwagi
Statek	Numer identyfikacyjny IOTC statku	Identyfikator statku	T	
	Rodzaj	Wpis słownikowy	T	Można wywieść
Data	Rok	Liczba całkowita	T	
	Miesiąc	Liczba całkowita	T	
Lokalizacja	Siatka 1x1	Identyfikator siatki CWP	T	
Obiekt dryfujący	Rodzaj	Wpis słownikowy	T	Jak zdefiniowano w pkt 3 niniejszego załącznika
	Rodzaj działania	Wpis słownikowy	T	Jak zdefiniowano w pkt 4 niniejszego załącznika
Nakład połowowy	Liczba działań	Liczba całkowita	T	
	Liczba wystawień	Liczba całkowita		Może wynosić 0
	Zgłoszone dane?	Wartość logiczna		
Połów nr 1	Kod gatunku	Identyfikator ASFIS	T (działanie, po którym następuje wystawi	Pojedynczy gatunek
	Los	Wpis słownikowy		Zatrzymane/Odrzucone
	Połowy/odrzuty	Liczba dziesiętna		Ilość
	Jednostka	Wpis słownikowy		masa lub liczba

			enie)	
...	...	...	...	...
Połów nr N	Kod gatunku	Identyfikator ASFIS	T (działanie, po którym następuje wystawienie)	Pojedynczy gatunek
	Los	Wpis słownikowy		Zatrzymane/Odrzucone
	Połowy/odrzuty	Liczba dziesiętna		Ilość
	Jednostka	Wpis słownikowy		Masa lub liczba sztuk

3) Klasyfikacja obiektów dryfujących:

Kod	Opis w języku angielskim
ANLOG	Naturalna kłoda lub dryfujące odpady pochodzenia zwierzęcego
DFAD	Dryfujące urządzenia do sztucznej koncentracji ryb
AFAD	Zakotwiczone urządzenie do sztucznej koncentracji ryb
FALOG	Sztuczna kłoda lub odpady dryfujące pochodzące z działalności człowieka (i związane z działalnością połowową)
HALOG	Sztuczna kłoda lub odpady dryfujące pochodzące z działalności człowieka (niezwiązane z działalnością połowową)
VNLOG	Naturalna kłoda pochodzenia roślinnego

4) Klasyfikacja działalności związanej z obiektem dryfującym:

Kod	Działanie	Opis
DE	Rozmieszczenie	Rozmieszczenie DFAD na morzu
CO	Konsolidacja	Rozmieszczenie DFAD na obiekcie dryfującym (np. w celu zwiększenia pływalności)
VF	Wizyta kontrolna podczas połowu	Wizyta kontrolna dotycząca obiektu dryfującego skutkująca wystawieniem
VI	Wizyta kontrolna niezwiązana z połowem	Wizyta kontrolna dotycząca obiektu dryfującego niezwiązana z połowem
LO	Utrata	Niedobrowolne zaprzestanie użytkowania obiektu dryfującego (koniec transmisji z boi)
AB	Porzucenie	Celowe zakończenie użytkowania obiektu dryfującego z powodu działania siły wyższej lub obiekt pływający jest nieosiągalny (boja jest nadal obecna i zdolna do transmisji)
ST	Utknięcie na mieliźnie	Porzucenie wynika z tego, że obiekt dryfujący utknął w płytkich siedliskach morskich i przestał dryfować
RE	Odzyskanie	Odzyskanie obiektu dryfującego

5) Klasyfikacja działalności związanej z bojami instrumentalnymi

Kod	Działanie	Opis
DE	Rozmieszczenie	Rozmieszczenie (znakowanie) boi na obiekcie już dryfującym na morzu bez boi lub rozmieszczenie DFAD wyposażonego w boję
LO	Utrata	Niedobrowolne zaprzestanie użytkowania boi (utrata lub niedobrowolny koniec transmisji z boi)
AB	Porzucenie	Dobrowolne zaprzestanie użytkowania boi (boja nadal jest zdolna do transmisji)
RE	Odzyskanie	Odzyskanie boi znajdującej się na obiekcie dryfującym na morzu
TR	Transfer	Zastąpienie boją statku boi należącej do innego statku

6) Klasyfikacja wyników z rozmieszczonych DFAD:

DFAD rozmieszczono + aktywowano boję						
Boja jest aktywna						
Boja transmituje i można ją zlokalizować				Boja nie transmituje i nie można jej zlokalizować		
DFAD można odzyskać		DFAD nie można odzyskać		DFAD nie można zlokalizować, w związku z czym nie można go odzyskać		
Powód dezaktywacji boi	DFAD i boję wydobyto z morza	Właściciel boi postanowił nie odzyskiwać DFAD	Niedostępne (np. w w.s.e. innego państwa)	Boję skradziono, ale transmituje	DFAD skradziono	Boja jest niesprawna/problem techniczny/boja zatонуła
Ostateczny status DFAD	Odzyskanie DFAD	Wyrzucone DFAD	Porzucone DFAD	Utracone DFAD		

Gromadzenie danych dotyczących zakotwiczonych urządzeń do sztucznej koncentracji ryb (AFAD)

- 7) Wszelka działalność połowowa wokół AFAD, w tym taka, której wynikiem jest połów i przyłów, niezależnie od tego, czy zostają one zatrzymane, czy też odrzucone martwe albo żywe.
- 8) W odniesieniu do każdego działania związanego z AFAD (w tym naprawy, interwencji, konsolidacji itp.), bez względu na to, czy następuje po nim połów lub inna działalność połowowa:
- 9) pozycja (jako położenie geograficzne zdarzenia (szerokość i długość geograficzna) w stopniach i minutach);
- 10) data (w formacie DD/MM/RRRR, dzień/miesiąc/rok);
- 11) identyfikator AFAD (tj. oznakowanie AFAD lub identyfikacja pławy lub wszelkie informacje umożliwiające ustalenie tożsamości właściciela).”;

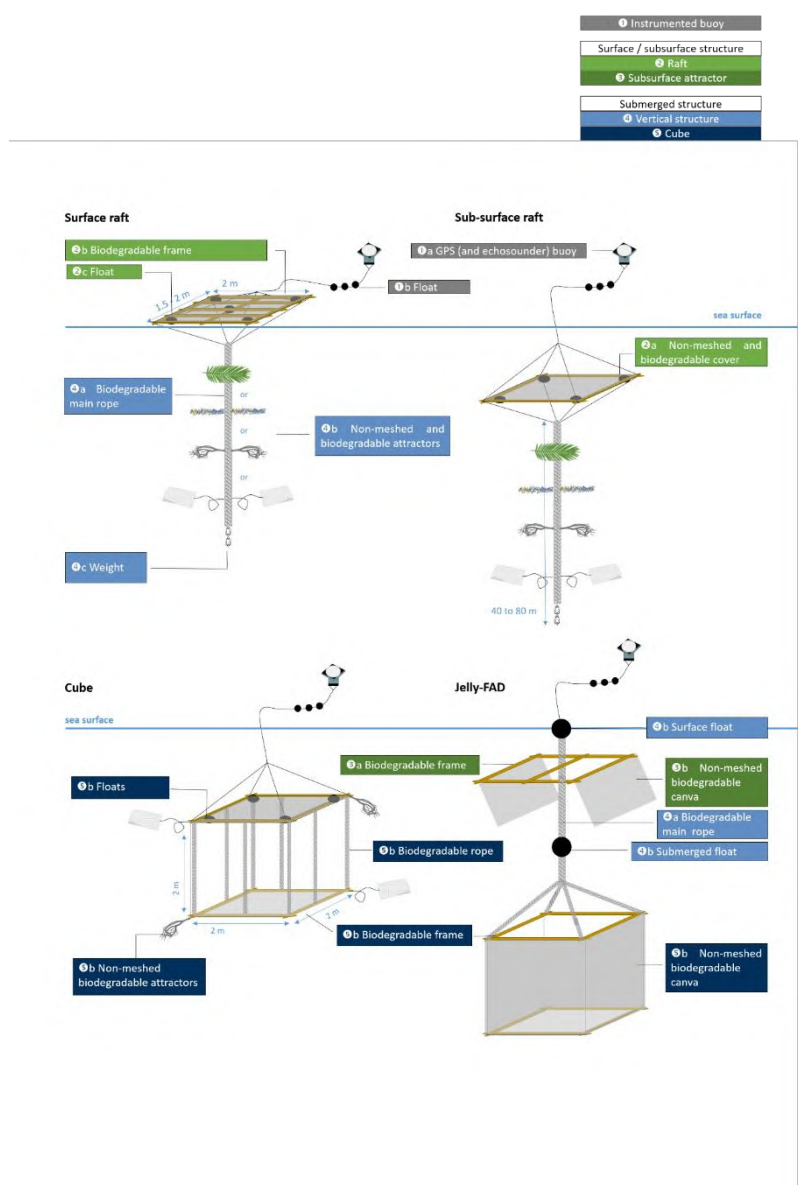
3. dodaje się załącznik 3a w brzmieniu:

„Załącznik 3a

Konstrukcja i budowa dryfujących urządzeń do sztucznej koncentracji ryb

Przykłady konstrukcji i rozmieszczenia DFAD

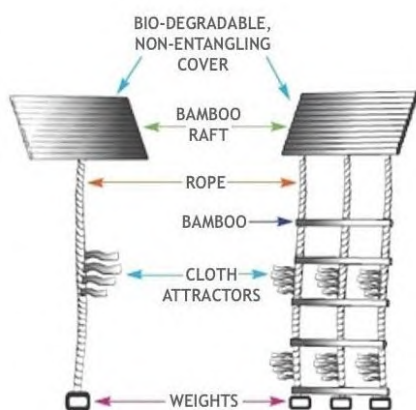
- 1) Część struktury DFAD znajdująca się nad powierzchnią wody nie może być pokryta lub, jeżeli jest pokryta, może być pokryta wyłącznie materiałem bezczkowym. W konstrukcji tratwy nie stosuje się żadnej osłony przeciwsłonecznej ani innych materiałów oplatających, takich jak tkanina sieciowa. Długość struktury podpowierzchniowej DFAD nie może przekraczać 50 metrów.
- 2) Jeżeli stosowany jest komponent podpowierzchniowy, nie może on być wykonany z tkaniny sieciowej, lecz z materiałów bezczkowych, takich jak liny lub płyty płótna.



Legenda:

– Boje instrumentalne

- *Rafa powierzchniowa*
- *Rama biodegradowalna*
- *Pływak*
- *Biodegradowalna główna lina*
- *Bezoczkowe i biodegradowalne wabiki*
- *Obciążnik*
- *Tratwa podpowierzchniowa*
- *Boja z GPS i echosondą*
- *Bezoczkowe i biodegradowalne pokrycie*
- *Kostka*
- *Pływaki*
- *Biodegradowalna lina*
- *Jelly-FAD*
- *Pływak powierzchniowy*
- *Bezoczkowy płat biodegradowalny*
- *Pływak zanurzony*
- *Wabik podpowierzchniowy*
- *Konstrukcja zanurzona*
- *Konstrukcja pionowa*
- *Konstrukcja podpowierzchniowa*



Legenda:

- *Biodegradowalne nieoplatające pokrycie*
- *Tratwa bambusowa*
- *Lina*
- *Bambus*
- *Wabiki z tkaniny*
- *Obciążniki*

4. dodaje się załącznik 3b w brzmieniu:

„Załącznik 3b

Kategoryzacja DFAD według stopnia biodegradowalności

Do celów niniejszego rozporządzenia określa się następujące kategorie DFAD na podstawie stopnia ich biodegradowalności (od niedegradowalnych do biodegradowalnych w 100 %), przy założeniu, że odpowiednie definicje nie dotyczą boi elektronicznych przymocowanych do DFAD w celu ich śledzenia:

Kategoria I. DFAD jest wykonane z materiałów w pełni biodegradowalnych.

Kategoria II. DFAD jest wykonane z materiałów w pełni biodegradowalnych, z wyjątkiem elementów wypornościowych (np. boje, pianka, korki w okrężnicy).

Kategoria III. Znajdująca się pod powierzchnią wody część DFAD jest wykonana z materiałów w pełni biodegradowalnych, natomiast część znajdująca się na powierzchni i ewentualne elementy wypornościowe zawierają materiały niebiodegradowalne (np. syntetyczną rafię, ramę metalową, pływaki z tworzyw sztucznych, liny nylonowe).

Kategoria IV. Znajdująca się pod powierzchnią wody część DFAD zawiera materiały nieulegające biodegradacji, natomiast część znajdująca się na powierzchni jest wykonana z materiałów w pełni biodegradowalnych, z wyjątkiem, w miarę możliwości, elementów wypornościowych.

Kategoria V. Znajdujące się na powierzchni i pod powierzchnią wody części DFAD zawierają materiały niebiodegradowalne.”;

5. w załączniku 4 dodaje się w tabeli wiersz w brzmieniu:

„Ograniczanie przyłowów	Opis	Specyfikacja
Urządzenia do osłony haków	Stosuje się urządzenia do osłony haków, co strony Porozumienia w sprawie ochrony albatrosów i burzykowatych uznają za zalecaną najlepszą praktykę, które to urządzenia pokrywają grot i zadziór haków z przynętą, aby zapobiec przyłowowi ptaków morskich podczas wystawiania.	Urządzenia do osłony haków o poniższych parametrach użytkowych. Urządzenia muszą: • pokrywać grot i zadziór haka do czasu zanurzenia na głębokość co najmniej 10 m lub w przypadku zanurzenia przez co najmniej 10 minut; • spełniać obecne normy minimalne dotyczące dociążonych sznurów dodatkowych, a zatem muszą to być urządzenia: o łącznej masie powyżej 45 g umieszczone nie dalej niż 1 m od haka, o łącznej masie powyżej 60 g umieszczone nie dalej niż 3,5 m od haka lub o łącznej masie powyżej 98 g umieszczone nie dalej niż do 4 m od haka; • zaprojektowane tak, aby nie odpadły od narzędzia połowowego.

6. dodaje się załącznik 11 w brzmieniu:

„Załącznik 11

Normy monitorowania elektronicznego rybołówstwa IOTC

CZĘŚĆ 1: NORMY DOTYCZĄCE PROGRAMU ELEKTRONICZNEGO MONITOROWANIA IOTC

Ogólne

Krajowe/regionalne programy gromadzenia danych wykorzystujące elektroniczne systemy monitorowania (EMS), które zostały certyfikowane przez właściwy organ państwa członkowskiego bandery jako spełniające minimalne normy programu monitorowania elektronicznego (EMP) przyjęte przez IOTC, mogą zostać włączone do regionalnego programu monitorowania elektronicznego IOTC (REMP).

Cele

Celem REMP IOTC jest gromadzenie, za pośrednictwem EMS, zweryfikowanych danych dotyczących połowów i innych danych naukowych dotyczących połowów tuńczyka i tuńczykowatych w obszarze podlegającym kompetencji IOTC oraz zapewnienie obecności obserwatorów/analiz EM w celu spełnienia wymogów rezolucji IOTC dotyczącej programu obecności obserwatorów regionalnych (ROS).

Cel:

Celem REMP IOTC jest umożliwienie państwom członkowskim wykorzystywania EMS do gromadzenia danych, aby pomóc UE w spełnieniu wymogów rezolucji IOTC dotyczącej programu obecności obserwatorów regionalnych, w tym w sytuacjach, w których poziom obecności obserwatorów na pokładzie jest niski lub w ogóle nie są oni obecni.

Celem REMP jest zwiększenie ilości i poprawa jakości danych dotyczących rybołówstwa oraz monitorowania rybołówstwa IOTC, a także wyeliminowanie luk w gromadzeniu i weryfikacji danych dotyczących rybołówstwa. REMP może również w przyszłości pomóc państwom członkowskim w spełnieniu wymogów wynikających z innych zobowiązań.

Zakres stosowania:

REMP IOTC zapewnia ramy rozwoju EMS w następujących obszarach rybołówstwa IOTC:

- okrężnicowce o długości całkowitej powyżej 24 metrów i poniżej 24 metrów podczas połowów poza swoją w.s.e.,
- taklowce o długości całkowitej powyżej 24 metrów i poniżej 24 metrów podczas połowów poza swoją w.s.e.,
- statki do połowów sieciami skrzelowymi o długości całkowitej powyżej 24 metrów i poniżej 24 metrów podczas połowów poza swoją w.s.e.,
- statki do połowów wędami o długości całkowitej powyżej 24 metrów i poniżej 24 metrów podczas połowów poza swoją w.s.e.,
- inne rodzaje narzędzi połowowych o długości całkowitej poniżej 24 metrów (przy połowach na pełnym morzu).

W REMP IOTC lub dowolnym krajowym EMP realizowanym w ramach REMP IOTC zapewnia się, aby dane gromadzone za pośrednictwem EMS były udokumentowane oraz aby EMS gromadził wszystkie dane wymagane minimalnymi normami ROS (np. »Obowiązkowe zgłaszanie«), uzupełnione w razie potrzeby danymi z ewentualnego dodatkowego programu monitorowania (np. pobieranie próbek z portów, pobieranie próbek biologicznych itp.).

Definicje:

Technologie elektroniczne (ET): wszelkie narzędzia elektroniczne wykorzystywane do wspierania gromadzenia danych dotyczących rybołówstwa, zarówno na lądzie, jak i na morzu, w tym elektroniczne raportowanie (ER) i elektroniczne monitorowanie (EM).

Raportowanie elektroniczne (ER): stosowanie systemów elektronicznych (aplikacji, oprogramowania, formularza lub pliku) do rejestrowania, przechowywania, otrzymywania i przekazywania danych dotyczących rybołówstwa.

Monitorowanie: wymóg ciągłego gromadzenia danych dotyczących rybołówstwa.

Monitorowanie elektroniczne (EM): stosowanie urządzeń elektronicznych do rejestrowania działalności statku rybackiego przy wykorzystaniu technologii wideo połączonej z globalnym systemem pozycjonowania (GPS), co może obejmować użycie czujników.

Program EM: proces zarządzany przez administrację krajową lub regionalną regulującą wykorzystanie EMS na statkach w celu gromadzenia i weryfikacji danych i informacji dotyczących rybołówstwa, odpowiedzialną za wdrażanie EMS na określonym obszarze lub łowisku.

Normy programu EM: uzgodnione normy, specyfikacje i procedury (SSP) regulujące ustanowienie i funkcjonowanie programu EM, mające zastosowanie do wszystkich komponentów EMS.

Normy dotyczące danych EM: uzgodniony podzbiór wymogów dotyczących danych w ramach programu obecności obserwatorów regionalnych IOTC (ROS), które mogą być gromadzone przez EMS.

Zapisy EM: obrazy i ewentualnie dane z czujników lub surowe dane powiązane z danymi pozycyjnymi zgromadzonymi przez sprzęt EM, które mogą być weryfikowane w celu uzyskania danych EM.

Dane EM: przetworzone/przeanalizowane dane uzyskane w wyniku weryfikacji zapisów EM, które są zgodne z normami dotyczącymi danych EM.

Sprzęt EM: sieć kamer elektronicznych, czujników i urządzeń pamięciowych zainstalowanych na statku i używanych do rejestrowania działalności tego statku.

Plan monitorowania statku (VMP): charakterystyka sprzętu EM statku oraz sposobu instalacji i konfiguracji sprzętu EM statku w celu monitorowania działalności połowowej oraz spełnienia norm programu EM i norm dotyczących danych EM zgodnie z wymogami regionalnego programu monitorowania elektronicznego IOTC.

Analiza EM: analiza zapisów EM przez obserwatorów/analitików EM, mająca na celu uzyskanie danych EM.

Obserwator/analitik EM: osoba uprawniona do analizowania zapisów oraz przechowywania i uzyskiwania danych EM zgodnie z normami dotyczącymi danych EM i procedurą analityczną.

System analiz EM: oprogramowanie aplikacyjne wykorzystywane przez obserwatora EM do analizy zapisów EM i pozyskiwania przetworzonych danych EM zgodnie z normami dotyczącymi danych EM.

Centrum analiz EM: lokalne, krajowe lub regionalne biuro przyjmujące i analizujące zapisy EM w celu pozyskiwania i przechowywania danych EM.

Dostawca usług w zakresie analiz EM: zewnętrzny dostawca świadczący usługi w zakresie analiz EM, mające na celu analizę zapisów EM w celu uzyskania danych EM. Ta sama organizacja zewnętrzna może zarówno dostarczać sprzęt EM, jak i świadczyć usługi w zakresie analiz EM, ale mogą być one również zapewniane przez różnych dostawców.

Zakres instalacji EM: odsetek statków w podziale na floty, na których to statkach jest zainstalowany funkcjonalny sprzęt EM.

Zakres zapisów EM: odsetek nakładu połowowego, w odniesieniu do którego zainstalowany sprzęt EM gromadzi zapisy EM.

Zakres obserwacji/analiz EM: odsetek nakładu połowowego, w odniesieniu do którego zapisy EM są poddawane analizie w celu uzyskania danych EM i przekazywane do IOTC.

Dostawca usług EM: zewnętrzny dostawca sprzętu (lub systemu) EM oraz usług technicznych i logistycznych na potrzeby konserwacji sprzętu EM i monitorowania jego właściwego funkcjonowania.

Systemy EM (EMS)

EMS jest zatwierdzany i akredytowany przez odpowiedni organ IOTC (np. grupę roboczą ad hoc IOTC ds. opracowania norm programu monitorowania elektronicznego, grupę roboczą IOTC ds. gromadzenia danych i statystyk (WPDCS)) lub państwa członkowskie w celu zapewnienia, aby spełniane były minimalne normy REMP (i ROS), w tym w zakresie instalacji sprzętu EM (za pośrednictwem planu monitorowania statku z wykorzystaniem monitorowania elektronicznego), gromadzenia danych zgodnych z minimalnymi standardami danych ROS, zapisów EM analizowanych przez akredytowane przedsiębiorstwa/organizacje oraz utrzymania niezależności EMS. W przypadku gdy IOTC zatwierdzi EMS, państwo członkowskie przedkłada Komisji kopie VMP każdego statku, a Komisja przedstawia Komitetowi Naukowemu, jako załącznik do sprawozdań UE, przegląd unijnych VMP na poziomie floty.

Dane:

dane EM przekazane przez regionalne lub krajowe EMP podlegają rezolucji 12/02 *W sprawie polityki i procedur w zakresie poufności danych*, dotyczącej wymogów w zakresie udostępniania danych w domenie publicznej (np. poziomu stratyfikacji, jaki należy zastosować, aby zapobiec wyraźnej identyfikacji działalności pojedynczego statku na podstawie opublikowanych danych) oraz procedur ochrony zapisów.

Dane EM gromadzone za pośrednictwem sprzętu EM przekazuje się zgodnie z wymogami ustanowionymi przez IOTC w rezolucji 15/01 *W sprawie rejestrowania danych dotyczących połowów i nakładu połowowego przez statki rybackie w obszarze podlegającym kompetencji IOTC*, rezolucji 15/02 *W sprawie wymogów w zakresie obowiązkowej sprawozdawczości statystycznej dla umawiających się stron IOTC oraz niebędących umawiającymi się stronami współpracujących stron (CPC)* oraz rezolucji IOTC dotyczącej programu obecności obserwatorów regionalnych.

Dane EM przesyła się do IOTC zgodnie ze specyfikacjami dotyczącymi elektronicznego formatu danych przekazanymi przez sekretariat IOTC oraz przyjętymi przez IOTC i są one włączane do bazy danych programu obecności obserwatorów regionalnych IOTC. Dane EM są w bazie danych odpowiednio oznakowane, aby można je było odróżnić od danych zgromadzonych przez obserwatorów na pokładzie.

Wdrożenie REMP IOTC – akredytacja i audyt krajowych EMP

Państwa członkowskie zwracają się do Komisji o wystąpienie do sekretariatu IOTC z wnioskiem o uznanie ich własnych krajowych programów EM za część REMP IOTC w celu spełnienia minimalnych standardów danych ROS.

IOTC przeprowadza audyt krajowych programów EM pod kątem minimalnych norm EM.

Krajowe programy EM podlegają przeglądowi oraz regularnym i okresowym audytom zgodnie z ustaleniami IOTC.

IOTC może zatwierdzać krajowe programy EM zatwierdzone przez inne regionalne organizacje ds. rybołówstwa.

CZĘŚĆ 2: System monitorowania elektronicznego i standardy danych IOTC

1. MINIMALNE NORMY TECHNICZNE EM

Wymagania w zakresie EM opisane są w minimalnych normach technicznych. Państwa członkowskie zapewniają zgodność z tymi specyfikacjami technicznymi całości sprzętu EM zainstalowanego w ramach ich programów krajowych lub subregionalnych.

Dostosowanie do poziomu statku: nie istnieje standardowa konfiguracja, która obejmowałaby wszystkie statki z flot działających w regionie Oceanu Indyjskiego, w związku z czym każda instalacja sprzętu EM musi być dostosowana na poziomie statku. Sprzęt EM, który ma być zainstalowany na statku rybackim, składa się z systemu sterowania łączącego szereg kamer i opcjonalnie szereg różnych czujników w celu gromadzenia i rejestrowania obrazów na potrzeby realizacji celów programu EM. W ramach planu monitorowania statku liczbę kamer i czujników dostosowuje się do danego statku, aby osiągnąć ogólne cele programu – unika się podejścia nadmiernie nakazowego i uwzględnia się wystarczającą liczbę kamer. Mimo że będzie to zależało od konfiguracji danego statku, zasadniczo kamery muszą być skonfigurowane tak, aby uchwycić obszary i działania wskazane w tabelach 1 i 2 oraz rys. 1–3 w części 3 niniejszego załącznika 11⁵. Każdy statek opracowuje „plan monitorowania statku” określający, ile kamer jest zainstalowanych i gdzie się one znajdują, a także ustawienia, w celu gromadzenia wymaganych minimalnych „obowiązkowych” danych ROS. Gromadzenie niektórych wymaganych danych zgodnych z minimalnymi norm ROS można uzupełnić o pobieranie próbek z portów lub inne metody gromadzenia danych wskazane w polu gromadzenia danych w ramach programu obecności obserwatorów regionalnych IOTC⁶. W ramach danego programu EM konieczny może być również pewien poziom harmonizacji między statkami (umiejscowienie i ustawienia kamer).

Uwzględnienie czujników/automatycznych urządzeń: ponieważ zapisy EM wymagają dużej zdolności przechowywania danych, większość EMS nie rejestruje działalności statków w pełnym wymiarze czasu. Nagrywanie przez niektóre kamery może być inicjowane w wyniku wykrycia, że używane są narzędzia połowowe lub ma miejsce działalność połowowa. EMS może zatem obejmować czujniki i inne technologie (komputerowe rozpoznawanie obrazów, sztuczna inteligencja) służące do wykrywania, kiedy na statku ma miejsce działalność połowowa lub inna będące przedmiotem zainteresowania. To zagwarantuje właściwe pozyskiwanie zapisów EM (np. uruchamianie zapisu wideo po rozpoczęciu operacji połowowej) i ułatwi ich weryfikację.

Uwzględnienie globalnego systemu pozycjonowania (GPS): jest to wymagane w celu monitorowania pozycji statku, jego trasy, prędkości oraz dostarczania informacji na temat

⁵ Załącznik 3 należy traktować jako ogólne wytyczne, ponieważ zawiera on przykłady istniejących instalacji EMS. Konfigurację EM (liczba kamer, położenie i cele monitorowania dla każdej z nich) należy następnie dostosować do każdego łowiska/statku w ramach planu monitorowania statku.

⁶ Zdolności EM w zakresie gromadzenia minimalnych wymaganych danych ROS (<https://iotc.org/documents/ROS/DataStandards>) mogą różnić się w zależności od floty, jeżeli w poszczególnych flotach stosuje się różne procedury obsługi połowów i wystawiania/wybierania. W związku z tym wartości te należy traktować jako ogólne wytyczne i powinny one podlegać stałemu przeglądowi.

daty/godziny i lokalizacji działalności połowowej. Pozycja statku i znaczniki daty/uwzględniane są bezpośrednio w obrazach lub metadanych obrazów.

Zgodność: optymalnie powinna istnieć możliwość integracji EMS z innymi narzędziami monitorowania, kontroli i nadzoru (MCS) (np. systemem monitorowania statków).

Solidny system: komponenty sprzętu EM zainstalowane na zewnątrz (takie jak kamery/obudowy kamer i czujniki) muszą być odporne na surowe warunki na morzu i trudne środowisko na statkach.

Bezpieczny system: komponenty sprzętu EM i dane muszą być odporne na manipulacje/umożliwiać łatwe stwierdzenie manipulacji – optymalnie powinno się wykorzystywać dane zaszyfrowane, tak aby próby nieuprawnionej modyfikacji nie były możliwe.

Kamery: w miarę możliwości zaleca się cyfrowe kamery o wysokiej rozdzielczości, umożliwiające obserwację wszystkich obszarów będących przedmiotem zainteresowania na statku, w zależności od statku i operacji połowowych. Rozmieszczenie kamer, ich konfiguracja i wykonywane przez nie nagrania muszą zapewniać wykrywanie działalności statków, gatunków poławianych i stanowiących przyłów oraz umożliwiać dokładną identyfikację gatunków (przynajmniej w odniesieniu do wszystkich gatunków objętych mandatem IOTC). System musi być zdolny do rejestrowania działań w warunkach słabego i bardzo jasnego światła naturalnego (niskie i wysokie kontrasty). Kamery muszą być wodoodporne i umieszczone w oddzielnej, odpornej na warunki atmosferyczne obudowie.

Zapisy EM: zapisy EM zawierają następujące informacje: nazwa pliku zapisu EM, w tym co najmniej nazwa statku i numer identyfikacyjny statku, numer identyfikacyjny kamery, numer identyfikacyjny rejsu, dane geolokalizacyjne (data, godzina (UTC), szerokość geograficzna i długość geograficzna), status kamery rejestrującej, stan techniczny EM (o ile dane są dostępne), obrazy i dane z czujników, jeżeli są wykorzystywane.

Niezależność: system musi działać autonomicznie, z wyjątkiem minimalnej konserwacji przez załogę (np. czyszczenie czujników i kamer). System może obejmować zdalną weryfikację swojej funkcjonalności w czasie rzeczywistym w celu gromadzenia wszystkich informacji. Wyznaczona osoba dopilnowuje, aby system działał prawidłowo przed opuszczeniem portu i na morzu oraz aby w tym celu istniał odpowiedni protokół (lista kontrolna).

Brak zakłóceń: sprzęt EM nie może wytwarzać ani powodować zakłóceń częstotliwości radiowych wpływających na inne urządzenia łączności, nawigacji, bezpieczeństwa, geolokalizacji (np. VMS) bądź na sprzęt połowowy znajdujący się na statku.

Autonomia: sprzęt EM musi posiadać własny zasilacz awaryjny lub być podłączony do zasilacza awaryjnego statku, aby mógł działać nawet w przypadku przerwy w zasilaniu statku. Sprzęt EM musi obejmować oddzielne zduplikowane urządzenia zapasowe, co gwarantuje, że w przypadku awarii jednego urządzenia pamięciowego dane nie zostaną utracone.

Autonomia przechowywania danych EM: sprzęt EM musi mieć wystarczającą zdolność do przechowywania danych, aby przechowywać wszystkie zapisy EM przez określony czas, który odpowiada co najmniej całemu czasowi trwania rejsu. Czas trwania zależy od charakterystyki operacyjnej statku i może wynosić od 4 miesięcy (w przypadku okrężnicowców) do 12 miesięcy lub więcej (w przypadku takłowców).

Interoperacyjność: optymalnie EMS powinien generować zapisy EM zapewniające interoperacyjność między poszczególnymi dostawcami usług i analiz EM oraz, w miarę możliwości, integrację z innymi narzędziami gromadzenia i monitorowania danych.

Konserwacja: wyznaczona osoba na statku (lub na lądzie) zajmuje się konserwacją sprzętu (np. czyszczeniem obiektywów itp.) oraz informuje dostawcę sprzętu EM i właściwy organ (np. IOTC lub państwa bandery) o nieprawidłowym działaniu systemu w porcie lub na morzu, aby system został możliwie najszybciej naprawiony, a także rejestruje wszelkie awarie sprzętu EM za pomocą specjalnego formularza.

2. MINIMALNE NORMY LOGISTYCZNE EM

Pobieranie zapisów EM: zapisy EM są przekazywane za pośrednictwem sieci mobilnych, Wi-Fi lub satelitów bądź w drodze wymiany urządzenia pamięciowego (tj. SSD lub HDD). W tym ostatnim przypadku wprowadza się również protokół pobierania i wysyłania urządzeń pamięciowych do wyznaczonego centrum analiz EM.

Przechowywanie zapisów EM: zapisy EM są przechowywane przez statek/przedsiębiorstwo/dostawcę usług EM/dostawcę usług w zakresie analiz EM/administradora programu EM przez co najmniej rok lub przez czas określony w krajowych/regionalnych programach EM.

Kopie zapasowe zapisów EM: jeżeli zapisy EM są automatycznie przekazywane drogą elektroniczną, wdraża się procedury operacyjne dotyczące ich odbioru i tworzenia kopii zapasowych, z uwzględnieniem wszelkich niezbędnych ustaleń dotyczących łańcucha kontroli pochodzenia.

Łańcuch kontroli pochodzenia urządzenia pamięciowego: EMS musi zapewniać identyfikowalność każdego urządzenia pamięciowego i zapisów EM. Należy zapewnić łańcuch kontroli pochodzenia urządzeń pamięciowych EMS.

Częstotliwość: programy EM obejmują wymogi dotyczące metody i częstotliwości (np. po każdym rejsie) przekazywania zapisów EM do centrów analiz EM, które to wymogi są zgodne z minimalnymi normami ustanowionymi przez państwo członkowskie, UE lub IOTC.

3. MINIMALNE NORMY ANALIZY DANYCH EM

Oprogramowanie do analiz EM: EMS obejmuje oprogramowanie ułatwiające analizę zapisów EM oraz pozyskiwanie danych EM, które umożliwią zestawienie danych i zgłaszanie ich we wspólnym formacie wyjściowym IOTC na potrzeby wymiany/przesyłania danych do IOTC. Optymalnie oprogramowanie do analiz EM powinno być używane do analizowania zapisów EM zgromadzonych od różnych dostawców sprzętu EM.

Analiza EM i przekazywanie danych EM: analizą zapisów i przekazywaniem danych EM zajmują się instytucje, organizacje i niezależne przedsiębiorstwa posiadające udokumentowaną wiedzę fachową i doświadczenie (np. doświadczenie zawodowe z obserwatorami na statku). Zadania te mogą być scentralizowane w „regionalnym centrum analiz EM”, natomiast wdrażaniem programu regionalnego mogą zajmować się organizacje krajowe lub niezależne.

Zapisy EM i kontrola jakości danych EM: proces analizy zapisów EM obejmuje kontrolę jakości, w tym kontrolę jakości zapisów EM, kontrolę wprowadzania danych EM, ewentualne automatyczne wykrywanie błędów w danych EM (np. nieprawidłowe pozycje zaciągów itp.) oraz informowanie obserwatorów EM. Uzyskane dane EM sprawdza przed przekazaniem ich do sekretariatu IOTC.

Dane EM: EMS musi umożliwiać gromadzenie i zgłaszanie co najmniej minimalnych standardowych danych ROS. Dane EM przekazuje się do sekretariatu IOTC przy użyciu standardowych formularzy IOTC w ramach czasowych określonych w rezolucji 22/04 lub ewentualnej zastępującej ją rezolucji. Wymogi dotyczące poufności danych określone w rezolucji 12/02, W sprawie polityki i procedur w zakresie poufności danych, lub w ewentualnej zastępującej ją rezolucji, mają zastosowanie do wszystkich danych EM przekazywanych do sekretariatu IOTC.

Szkolenie obserwatorów EM: obserwatorzy EM muszą posiadać szczególne kwalifikacje związane z analizą dokumentacji EM, które są uwzględniane w normach regionalnego lub krajowego programu EM. Obserwator EM uczestniczy w specjalistycznych szkoleniach, które aktualizuje się po zmianie protokołu analizy EM w celu zapewnienia wysokich norm jakości w zakresie danych EM.

Kwalifikacje obserwatora EM: obserwatorzy EM muszą być w stanie analizować zapisy EM i pozyskiwać dane EM zgodnie z wymogami IOTC. Obserwatorzy EM są zaznajomieni z działalnością połowową i są w stanie zidentyfikować (i) gatunki IOTC i gatunki będące przedmiotem szczególnego zainteresowania, (ii) metody połowowe IOTC oraz (iii) metody ograniczania IOTC.

Zgodność z bieżącym standardowym przepływem danych i bazami danych: dane EM muszą mieć kompatybilny format wyjściowy (włącznie ze stosowaniem standardowych, ugruntowanych list kodowych) w celu wymiany zgromadzonych informacji z obecnym formatem i standardami przekazywania danych IOTC oraz muszą być zgodne z przepisami IOTC dotyczącymi danych. Dane EM przekazuje się sekretariatowi IOTC w zatwierdzonym formacie przekazywania danych elektronicznych przy użyciu standardowych kodów i jednostek IOTC.

Przechowywanie i zatrzymywanie danych: opracowuje się i uzgadnia przepisy prawne dotyczące ochrony, przechowywania i zatrzymywania danych przez IOTC, czy to w ramach REMP, czy to krajowego programu EM.

Własność zapisów EM: właściciel statku/państwo bandery jest właścicielem zapisów EM, ale przekazuje do IOTC dane wyjściowe EM do włączenia do bazy danych IOTC w celu wykorzystania, analizy i usunięcia zgodnie z wymogami rezolucji IOTC dotyczącej programu obecności obserwatorów regionalnych.

Własność sprzętu/oprogramowania: niezależnie od zakresu programu EM zaleca się, aby właścicielem (i podmiotem odpowiedzialnym za konserwację) sprzętu i oprogramowania był właściciel statku/państwo bandery.

CZĘŚĆ 3: PLANY MONITOROWANIA STATKÓW (VMP)

Dla każdego statku opracowuje się »plan monitorowania statku«, w którym określa się liczbę rozmieszczanych kamer w celu gromadzenia wymaganych minimalnych danych ROS, pozycje i konfiguracje oraz kluczowe obszary, które należy monitorować pod kątem działalności połowowej, obsługi połowów, identyfikacji gatunków, losów i przechowywania osobników. VMP opracowuje się we współpracy między dostawcą usług EM, właścicielem statku i organami ds. rybołówstwa.

VMP są podpisywane przez właściciela statku i ostatecznie zatwierdzane przez właściwy organ państwa członkowskiego bandery, po czym są przedstawiane WGEMS/WDPCS, aby zapewnić ich zgodność z programem REMP IOTC oraz normami systemu EM i standardami danych.

VMP zawiera następujące informacje:

- Dane kontaktowe: dane kontaktowe właściciela statku, operatora statku i dostawcy usług EM przez cały okres obowiązywania umowy.
- Ogólne dane dotyczące statku: podstawowe informacje o statku oraz jego działalności i operacjach połowowych (np. nazwa statku, numer rejestracyjny, gatunki docelowe, obszary, narzędzia połowowe, długość całkowita ...).
- Układ statku: wyposażenie statku wraz ze szczegółowymi informacjami, plan statku i poszczególnych obszarów (pokład, obszar przetwórczy, część magazynowa itp.).
- Konfiguracja sprzętu EM: opis konfiguracji sprzętu EM, w tym czas pracy, liczba kamer i obserwowane obszary, rejestracja czasu dla każdej kamery, liczba i położenie czujników (jeżeli występują), zastosowane oprogramowanie, umiejscowienie jednostki kontrolnej, procedury sprawdzania właściwego funkcjonowania sprzętu EM zainstalowanego na pokładzie itp.
- W VMP umieszcza się zdjęcie każdej kamery.
- W odniesieniu do każdego statku dokumentuje się charakterystykę sprzętu EM oraz sposoby optymalizacji sprzętu EM statku w celu zapewnienia zgodności z normami systemu EM i standardami danych.

Zaleca się, aby na okrężnicowcach kamery umożliwiały obserwację co najmniej następujących obszarów:

- pokładu roboczego (zarówno od lewej, jak i od prawej burty),
- worka z sieciami i podbieraka,
- pokładu przedniego lub śródokręcia (np. działań związanych z FAD),
- oraz pokładu dolnego i taśmy przenośnikowej (Murua et al., 2022; Restrepo et al., 2018): w przypadku taśmy przenośnikowej, w więcej niż jednym miejscu (np. co najmniej na początku i na końcu taśmy przenośnikowej). Jeżeli istnieje taśma przenośnikowa do usuwania odrzutów, musi być również obserwowana.
- Kamery muszą umożliwiać obserwację następujących działań: zaciągu, podbierania, wybierania sieci, działań związanych z FAD, całkowitego połowu, rozdzielania połowu do luków (proces umieszczania połowu w ładowni lub lukach), obsługi i uwalniania przyłówów oraz odrzutów tuńczyka (rys. 1 i tabela 1).
- W przypadku dużych okrężnicowców potrzebnych jest co najmniej sześć kamer do obserwowania operacji związanych z połowami i obsługą połowów; w przypadku mniejszych okrężnicowców (np. o ładowności 300–400 ton) do gromadzenia wymaganych danych można jednak zastosować mniej kamer (np. cztery kamery) służących do obserwacji działalności.

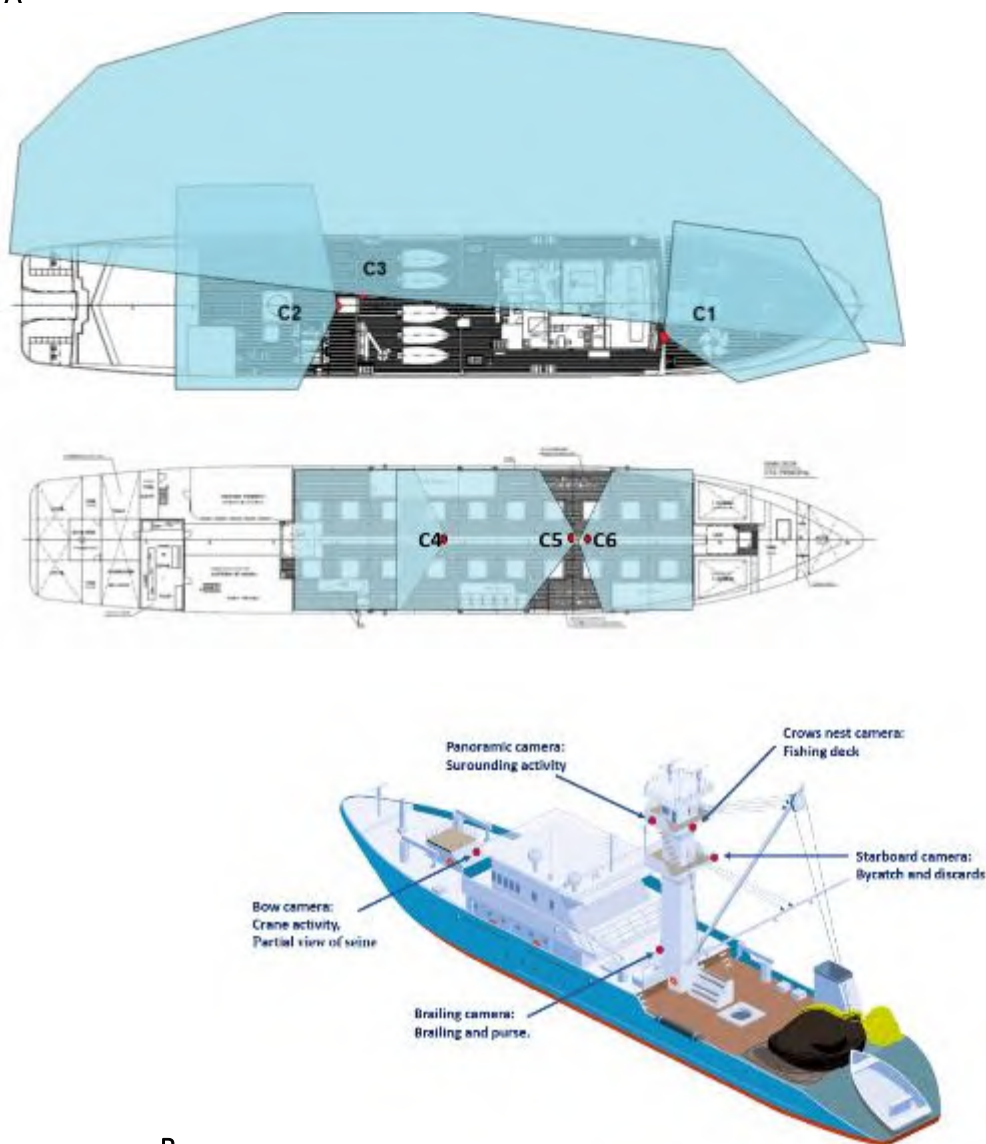
Preferowana konfiguracja sprzętu EM umożliwia uzyskanie większej liczby obrazów (klatek) o wyższej jakości/rozdzielczości. Zasadniczo preferuje się wideo cyfrowe, ale praktyczną opcję rejestrowania informacji na różnych etapach działalności statku stanowią również zdjęcia. Biorąc jednak pod uwagę, że zdolność przechowywania danych jest ograniczona, optymalna konfiguracja może obejmować wideo w odniesieniu do niektórych obszarów/kamer/momentów, a jednocześnie zdjęcia w odniesieniu do innych. W przypadku fotografii wymaga się, aby w sytuacji, gdy ma miejsce

działalność połowowa kamera wykonywała co najmniej co 2 sekundy zdjęcie przy kącie widzenia w pełni pokrywającym obszary obsługi połowów (Restrepo et al., 2018). Jakość obrazu musi być również na tyle adekwatna, aby umożliwić dokładne gromadzenie wszystkich wymaganych danych, takich jak identyfikator gatunku, dane o materiałach i konstrukcji FAD lub stosowanej przynęcie, co pozwoli na osiągnięcie celów monitorowania.

Wszelkie fizyczne zmiany na statku, które będą miały wpływ na EMS, zgłasza się właściwym organom państwa członkowskiego bandery. VMP jest możliwie najszybciej aktualizowany i zatwierdzany przez właściwy organ.

Wszelkie zmiany w sprzęcie EM (takie jak instalacja kamer nowej generacji) zgłasza się właściwym organom państwa członkowskiego bandery. VMP jest możliwie najszybciej aktualizowany i zatwierdzany przez właściwy organ.

A

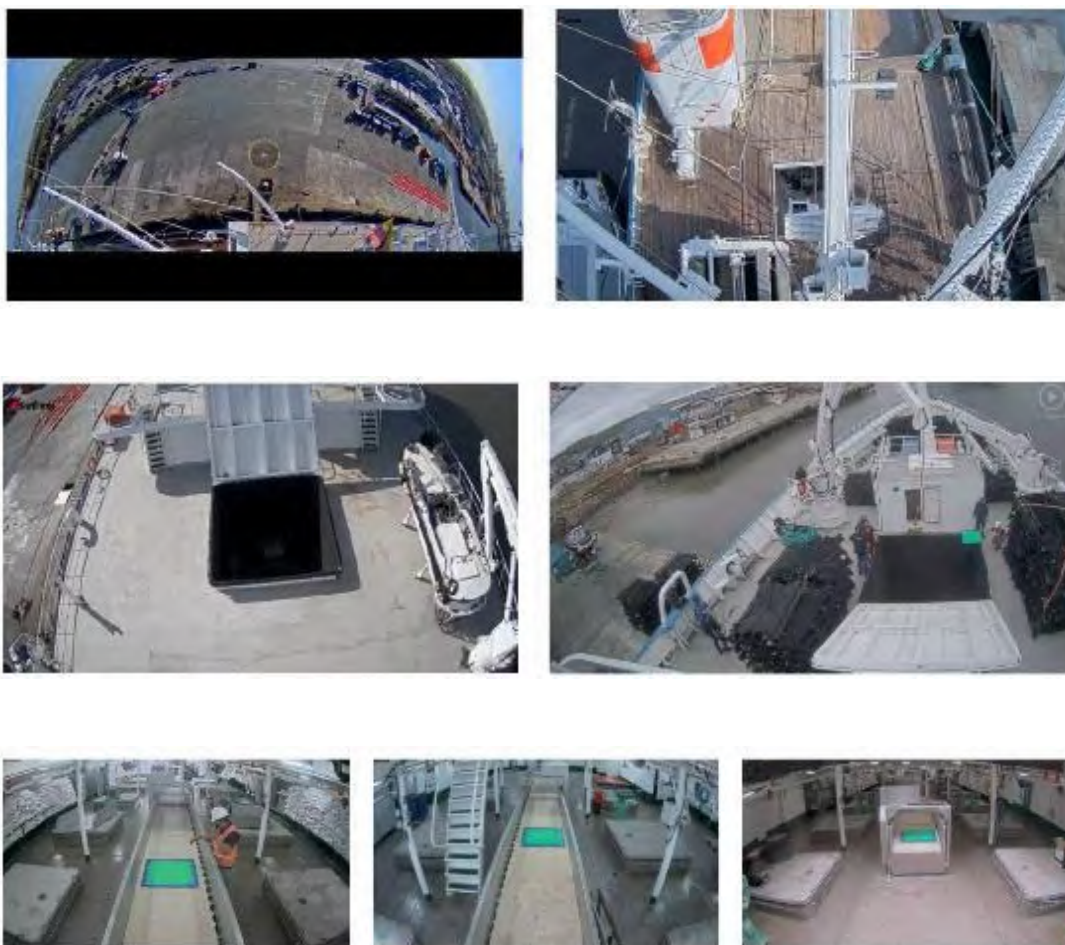


B



Legenda:

- Kamera panoramiczna: działalność w otoczeniu
- Kamera na bocianim gnieździe: pokład połowowy
- Kamera na dziobie: użycie dźwigu, częściowy widok niewodu
- Kamera na prawej burcie: przyłów i odrzuty
- Kamera przy podbieraku: podbieranie i sznurowanie
- Metoda uwalniania przyłowu
- Identyfikacja odrzutów
- Połowy i los
- Weryfikacja dobrych praktyk
- Pobieranie próbek połowów
- Pomiar dużych gatunków
- Opis połowu i uwalnianie przyłowu z podbieraka
- Uwalnianie gatunków z sieci
- Bliski widok okrężnicy umożliwia identyfikację stanu niewyladowanych gatunków w momencie uwolnienia lub odrzutów



Rysunek 1. (A) Przykład systemu EM z sześcioma kamerami zainstalowanego na okrężnicowcu, obejmującego główne obszary operacji połowowych i obsługi ryb (z i (B) systemu EM z siedzioma kamerami (czterema na pokładzie górnym i trzema na pokładzie dolnym) zainstalowanego na okrężnicy obejmującej główne obszary operacji połowowych i obsługi ryb, w tym z jedną dodatkową kamerą przy taśmie przenośnikowej: Murua et al., 2020b) (B1) Widok z kamery panoramicznej 360° (np. widok z lewej burty), (B2) widok ze skierowanej ku rufie kamery na bocianim gnieździe, (B3) widok kamery dźwigowej na pokład roboczy, (B4) widok z kamery na pokład przedni, (B5) widok z kamery rufowej na taśmę przenośnikową, (B6) kamera środkowa taśmy przenośnikowej i (B7) widok na taśmę przenośnikową z kamery dziobowej (źródło: Digital Observer Services).

Tabela 1. Minimalne obszary i działania podlegające monitorowaniu.

Obszar obserwowany	Działanie obserwowane	Cel	Minimalne wymagania dotyczące danych podlegających monitorowaniu
Pokład roboczy (lewa burta)	Podbieranie	Całkowity połów według zaciągu – skład gatunkowy	Liczba podbieraków i wypełnienie według podbieraka. Masa, wielkość i gatunki zatrzymanego tuńczyka
	Odrzuty tuńczyka	Całkowite odrzuty tuńczyka według zaciągu	Masa, wielkość i gatunki odrzuconego tuńczyka
	Obsługa przyłowów	Oszacowanie przyłowów	Liczba osobników – tryb obsługi – identyfikator gatunku
Pokład roboczy (prawa burta)	Obsługa przyłowów	Oszacowanie przyłowów	Tryb obsługi
	Uwolnienie przyłowu	Całkowity przyłów według zaciągu	Liczba osobników i identyfikator gatunku
Okrężnica – obszar wodny	Podbieranie	Całkowity połów według zaciągu	Liczba podbieraków i wypełnienie według podbieraka
	Obsługa przyłowów i bezpieczne uwalnianie poszczególnych zwierząt (rekin wielorybie, manty...)	Całkowity przyłów według zaciągu. Stosowanie najlepszych praktyk w zakresie obsługi i bezpiecznego uwalniania	Tryb obsługi
	Uwalnianie przyłowów dużych gatunków (rekin wielorybie, manty...)	Całkowity przyłów według zaciągu Stosowanie najlepszych praktyk w zakresie obsługi i bezpiecznego uwalniania.	Liczba osobników i identyfikator gatunku
Pokład przedni lub śródokręcie	Działanie związane z FAD (rozmieszczenie, wymiana, naprawa itp.)	Łączna liczba rozmieszczonych FAD, konstrukcja FAD i działania dotyczące FAD wg rejestru	Liczba, materiał (naturalny lub sztuczny) i właściwości FAD (powodujące zaplątywanie lub niepowodujące)
Pokład dolny i taśma przenośnikowa	Sortowanie do luków	Skład gatunkowy	Masa, wielkość i gatunek zatrzymanego tuńczyka.
	Obsługa przyłowów	Najlepsze praktyki	Tryb obsługi
	Oszacowanie odrzuconych, wypuszczonych lub zatrzymanych przyłowów	Całkowity przyłów według zaciągu Skład gatunkowy Stosowanie najlepszych praktyk w zakresie obsługi i bezpiecznego uwalniania.	Liczba, wielkość lub masa osobników, identyfikator gatunku i los

W przypadku taklowców zaleca się, aby kamery obserwowały co najmniej następujące obszary i działania (tabela 2, rys. 2):

- Obszar wystawiania takli (zwykle kamera rufowa statku),
- obszar wybierania takli,
- pokład roboczy, w którym obsługuje się połów,
- oraz otaczający obszar wodny dla tych wyrzuconych gatunków, których nie wciągnięto na pokład
- Kamery muszą umożliwiać obserwację następujących działań: wystawianie takli, informacje o rodzaju przynęty, ewentualne zastosowanie technik ograniczających ryzyko (np. podbory straszące na ptaki morskie), wybieranie takli, wszystkie gatunki złowione na hak (zarówno zatrzymane, jak i odrzucone), losu połowu oraz wielkość osobników.
- W przypadku większości taklowców tuńczykowych potrzebne są co najmniej 3 kamery do obserwowania operacji połowowych i obsługi: jedna rejestrująca obrazy przy wydawaniu takli, jedna rejestrująca wybieranie takli i wciąganie połowu na pokład i jedna zamontowana nad pokładem przetwórczym w celu rejestrowania gatunków, wielkości osobników i losów. Zaleca się również dodatkową kamerę do obserwacji otaczającego obszaru wodnego pod kątem wyrzuconych gatunków, które nie zostały wciągnięte na pokład.



Legenda:

- Kamera 3: Zatrzymany połów; gatunek, wielkość i los
- Kamera 2: Połów i odrzuty; gatunek, wielkość i los
- Kamera 1: Pływaki, haczyki i wydawanie przynęt
- C1: Kamera rufowa

- C2: Pokład połowowy (1)
- C3: Pokład połowowy (2)

Rysunek 2. Przykład sprzętu EM z trzema kamerami zainstalowanymi na takłowcu, obserwującymi główne obszary operacji połowowych i obsługi ryb. Widok z trzech kamer: (panel lewy) kamera rufowa – wydawanie takli, dostarcza informacji o hakach, pływakach, technikach ograniczania i przynęcie; (panel środkowy) pokład połowowy 1 – informacje o wybieraniu, połowie i odrzutach, identyfikacja gatunku, wielkość i los; oraz (panel prawy) pokład połowowy 2 – los gatunku, wielkość, identyfikacja gatunku (źródło: Digital Observer Services).

Tabela 2 – Ogólna konfiguracja i obszary/działania obserwowane przez system EM na pokładach takłowców połowiących tuńczyka tropikalnego

Obszar obserwowany	Działanie obserwowane	Minimalne wymagania dotyczące danych podlegających monitorowaniu
Kamera rufowa statku	Początek i koniec operacji wystawiania	Pozycja, data i godzina
		Łączna liczba wystawionych haków i między
		Łączna liczba wystawionych pływaków
		Rodzaj przynęty
		Gatunki przynęt
		Współczynnik przynęty (%)
		Środki ograniczające/zanieczyszczenie mórz
Pokład roboczy	Połów na pokładzie	Długość i masa ⁷ według złowionego
		Stan
		Los
		Zaobserwowany drapieżnik
	Przyłów odrzucony, uwolniony	Całkowity przyłów według zaciągu i skład
Obszar przetwórczy	Połów	Całkowity połów według zaciągu
		Długość i masa według złowionego
		Płeć
		Los
Otoczający obszar wodny	Początek i koniec operacji wybierania	Pozycja, godzina i data
	Oszacowanie odrzuconych, wypuszczonych lub zatrzymanych przyłówów	Całkowity przyłów według zaciągu i skład gatunkowy
		Stan i los gatunku

W przypadku statków do połowu wędami zaleca się, aby kamery obserwowały co najmniej obszar połowów na przynętę, obszar zaciągu oraz połów wędami (kamera rufowa statku), a także pokład roboczy, na którym obsługuje się połów. Na typowych statkach do połowu wędami na Oceanie Indyjskim potrzebne będą co najmniej dwie lub trzy kamery do obserwacji głównych obszarów operacji połowowych, obsługi ryb i połowów na przynętę.

⁷ Szacowane na podstawie relacji długość-masa

