

平成 23 年度航空保安業務処理規程第 5 管制業務処理規程改正案（平成 24 年 1 月 12 日施行予定）

| 改正案 | 現 行 | 摘要 |
|--|--|---|
| <p>I 総 則</p> <p>2 定 義</p> | <p>I 総 則</p> <p>2 定 義</p> | |
| <p>「アーク」から「計器進入」まで（略）</p> <p>計器進入方式(Instrument approach procedure) 計器飛行方式により飛行する到着機が秩序よく進入し着陸するために必要な飛行経路、旋回方向、高度及び飛行区域を定めた一連の飛行方法をいう。 <u>注 計器進入方式の名称は、精密進入では当該進入のシステム名称(ILS 等)、RNAVによる非精密進入ではRNAV又はRNAVによらない非精密進入では最終進入における水平方向ガイダンスを提供する無線施設の名称(LOC、VOR、TACAN、 NDB 等)によって表される。</u></p> <p>「警急業務」から「高度制限」まで（略）</p> | <p>計器進入方式(Instrument approach procedure) 計器飛行方式により飛行する到着機が秩序よく進入し着陸するために必要な飛行経路、旋回方向、高度及び飛行区域を定めた一連の飛行方法で、<u>ADF(NDB)進入方式、VOR 進入方式、TACAN 進入方式、VOR/DME 進入方式、LOC 進入方式、LDA 進入方式、RNAV(GNSS)進入方式及びILS 進入方式をいう。</u></p> | <p>個別計器進入方式の名称を削除し、命名規則を記載。</p> |
| <p>航法仕様(Navigation specification) <u>指定された空域内での性能準拠型航法による運航のために必要な、航空機及び航空機乗組員に係る一連の要件をいい、RNAV仕様とRNP仕様に区分される。</u></p> <p>「航法性能要件値」から「スラッシュ」まで（略）</p> | <p>新規追加</p> | <p>RNAV仕様、RNP仕様の定義追加に伴い「航法仕様」を定義</p> |
| <p>性能準拠型航法 (Performance based navigation - PBN) <u>ATS 経路、計器進入方式又は指定された空域において運航する航空機の性能要件に基づくRNAVをいう。</u></p> <p>「精密進入」から「ATS経路」まで（略）</p> | <p>新規追加</p> | <p>RNAV仕様、RNP仕様の定義追加に伴い「性能準拠型航法」を定義</p> |
| <p>Baro-VNAV(Barometric vertical navigation) <u>飛行管理装置(FMS)その他のRNAVシステムの垂直航法(VNAV)機能を利用した、気圧高度を用いた垂直方向の経路情報による航法をい</u></p> | <p>新規追加</p> | <p>RNAV 進入方式で 사용되는 Baro-VNAV の定義を追加</p> |

平成 23 年度航空保安業務処理規程第 5 管制業務処理規程改正案（平成 24 年 1 月 12 日施行予定）

| 改正案 | 現 行 | 摘 要 |
|---|---|---|
| <p><u>う。</u> Basic-RNP 1(Basic-RNP 1) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が±1海里以内となる航法精度及びその他の航法性能要件並びに航法機能要件(機上性能監視及び警報機能を含む。)が規定されるRNP仕様をいう。 Basic-RNP 1 経路(Basic-RNP 1 route) Basic-RNP 1 <u>に従い航行する航空機の用に供するために設定</u>された標準計器出発方式、転移経路及び標準計器到着方式をいう。 「CPDLC」から「PACOTS」まで(略)</p> <p>RFレグ(Radius to Fix leg) <u>RNAVによるSID、STAR及び計器進入方式の各セグメントに割り当てられる飛行方法及び終了方法の種類をアルファベット2文字により表わした規格(バスターミネータ)のうち一定半径の円弧により終点フィックスに至るものをいう。</u> 「RNAV」から「RNAV経路」まで(略)</p> <p>RNAV仕様 <u>「RNAV」の接頭辞が付される機上性能監視及び警報機能に係る要件を含まない航法仕様をいう。</u> RNAV 進入方式(RNAV approach procedure) <u>全地球的航法衛星システム(GNSS)を航空機の測位及び位置情報更新の手段として使用するRNAV適合機のために設定された航法精度が指定されない計器進入方式をいう。</u> <u>注 RNAV進入方式は、航法精度が指定されないことから性能準拠型航法には該当しない。</u> RNAV 進入(RNAV approach) RNAV 進入方式、<u>RNP進入方式又はRNP AR進入方式</u>に従い進入することをいう。 RNAV1 (RNAV1) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が±1海里以内となる航法精度及びその他の航法性能並びに航法</p> | <p>Basic-RNP 1(Basic-RNP 1) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が±1海里以内となる航法精度及びその他の航法性能要件並びに航法機能要件(機上性能監視及び警報機能を含む。)が規定される航法をいう。 Basic-RNP 1 経路(Basic-RNP 1 route) Basic-RNP 1 として<u>指定された標準計器出発方式、転移経路及び標準計器到着方式をいう。</u></p> <p style="text-align: center;">新規追加</p> <p style="text-align: center;">新規追加</p> <p>RNAV 進入方式(RNAV approach procedure) <u>RNAV が可能な航空機の用に供するために設定された計器進入方式をいう。</u></p> <p>RNAV 進入(RNAV approach) RNAV 進入方式に従い進入することをいう</p> <p>RNAV1 (RNAV1) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が±1海里以内となる航法精度及びその他の航法性能並びに航法</p> | <p>航法(Navigation)と航法仕様(Navspec)を区別するため修正</p> <p>RNAV 経路、RNP 経路の定義文に合わせた表現に修正</p> <p>RNP AR 進入で使用されるレグの定義を追加</p> <p>RNAV 航法仕様定義の追加</p> <p>RNP 進入方式、RNP AR 進入方式を含まないものとして再定義</p> <p>RNAV, RNP, RNP AR 各進入方式による進入を指すものに改正</p> <p>航法(Navigation)と航法仕様(Navspec)を区別するため修正</p> |

| 改正案 | 現 行 | 摘要 |
|--|---|--|
| <p>機能要件が規定される <u>RNAV仕様</u>をいう。</p> <p>RNAV1 経路 (RNAV1 route) RNAV1 <u>に従い航行する航空機の用に供するために設定</u>された標準計器出発方式、転移経路及び標準計器到着方式をいう。</p> <p>RNAV5 (RNAV5) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が±5海里以内となる航法精度及びその他の航法性能並びに航法機能要件が規定される <u>RNAV仕様</u>をいう。</p> <p>RNAV5 経路 (RNAV5 route) RNAV5 <u>に従い航行する航空機の用に供するために設定</u>された経路をいう。</p> <p>「RNP」から「RNP経路」まで（略）</p> <p><u>RNP仕様</u> <u>「RNP」の接頭辞が付される機上性能監視及び警報機能に係る要件を含む航法仕様をいう。</u></p> <p>RNP 進入方式 (RNP Approach <u>procedure</u>) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が、初期進入、中間進入、進入復行の各セグメントにおいて±1海里以内、最終進入セグメントにおいて±0.3海里以内となる航法精度その他の航法性能要件及び航法機能要件（機上性能監視及び警報機能を含む。）が規定される <u>RNP仕様に基づく計器進入方式をいう。</u></p> <p><u>RNP AR 進入方式 (RNP Authorization Required Approach procedure)</u> <u>全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が最小±0.1海里以内となるような航法精度及び航法機能要件（機上性能監視及び警報機能を含む。）が規定されるRNP仕様及び法第83条の2の特別許可に基づく計器進入方式をいう。</u></p> <p>「TCAアドバイザー業務」（以下省略）</p> | <p>機能要件が規定される <u>航法</u>をいう。</p> <p>RNAV1 経路 (RNAV1 route) RNAV1 <u>として指定</u>された標準計器出発方式、転移経路及び標準計器到着方式をいう。</p> <p>RNAV5 (RNAV5) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が±5海里以内となる航法精度及びその他の航法性能並びに航法機能要件が規定される <u>航法</u>をいう。</p> <p>RNAV5 経路 (RNAV5 route) RNAV5 <u>として指定</u>された経路をいう。</p> <p style="text-align: center;"><u>新規追加</u></p> <p>RNP 進入 (RNP Approach) 全飛行時間の95%における進行方向に対する横方向の航法誤差が、初期進入、中間進入、進入復行の各セグメントにおいて±1海里以内、最終進入セグメントにおいて±0.3海里以内となる航法精度その他の航法性能要件及び航法機能要件（機上性能監視及び警報機能を含む。）が規定される <u>RNAV 進入方式に従い進入することをいう。</u></p> <p style="text-align: center;"><u>新規追加</u></p> | <p>RNAV 経路、RNP 経路の定義文に合わせた表現に修正 航法 (Navigation) と航法仕様 (Navspec) を区別するため修正</p> <p>RNAV 経路、RNP 経路の定義文に合わせた表現に修正</p> <p>RNP 航法仕様の定義追加</p> <p>進入方式の定義に変更</p> <p>RNP AR 進入導入に伴い定義追加</p> |

平成 23 年度航空保安業務処理規程第 5 管制業務処理規程改正案（平成 24 年 1 月 12 日施行予定）

| 改正案 | 現 行 | 摘要 |
|--|---|--|
| <p>Ⅲ 管制方式基準</p> <p>(I) 総則</p> <p>4 高度計規正值</p> <p>【提供する高度計規正值】</p> <p>(3)(a) 管制区管制所においては、空域QNH若しくは当該機の飛行経路上の適切な地点における高度計規正值又はBaro-VNAVによる進入を行う航空機に係る目的飛行場の高度計規正值</p> <p>ただし、広域セクターにおいて、管轄区域内にある飛行場への到着機に対しては目的飛行場の高度計規正值</p> <p>(II) 計器飛行管制方式</p> <p>2 管制間隔</p> <p>【横間隔】</p> <p>(4) a (略)</p> <p>b 保護空域は次のとおりとするほか、当該経路が「飛行方式設定基準」(平成18年7月7日付け国空制第111号)により設定されたもののうち、RNAVによるもの以外については、同基準に規定された一次区域とし、RNP経路及びRNP進入方式については、同基準に規定された区域のうち二次区域とする。なお、RNP AR進入方式については、経路ごとの「<u>運航安全性評価(FOSA)実施要領</u>」(平成23年10月5日付け国空航第179号、国空機第212号、国空制第110号)に基づき個別に検証された区域とする。</p> <p>(a)～(d) (略)</p> | <p>Ⅲ 管制方式基準</p> <p>(I) 総則</p> <p>4 高度計規正值</p> <p>【提供する高度計規正值】</p> <p>(3)(a) 管制区管制所においては、空域QNH又は当該機の飛行経路上の適切な地点における高度計規正值</p> <p>ただし、広域セクターにおいて、管轄区域内にある飛行場への到着機に対しては目的飛行場の高度計規正值</p> <p>(II) 計器飛行管制方式</p> <p>2 管制間隔</p> <p>【横間隔】</p> <p>(4) a (略)</p> <p>b 保護空域は次のとおりとするほか、当該経路が「飛行方式設定基準」(平成18年7月7日付け国空制第111号)により設定されたもののうち、RNAV及びRNP経路以外の飛行経路については、同基準に規定された一次区域とし、RNP経路については、同基準に規定された区域のうち二次区域とする。</p> <p>(a)～(d) (略)</p> | <p>Baro-VNAV による進入を行う航空機に対して目的飛行場の最新の高度計規正值を提供するため、注記を追加</p> <p>RNP AR 進入方式は二次区域の規定がないこと及び性能準拠型航法が定義されたことに伴う修正</p> |

| 改正案 | 現 行 | 摘要 |
|--|---|---|
| <p style="text-align: center;">7 到着機</p> <p>【進入を継続するための最低気象条件未満の場合の措置】</p> <p>(6) 管制区管制所等は、到着機から目的飛行場の気象状態が当該機の進入を継続するための最低気象条件未満である旨の通報を受けた場合は、当該機の要求に基づき、待機の指示又は代替飛行場への管制承認を発出し、進入順位を調整するものとする。</p> <p><u>注 1 当該機の進入を継続するための最低気象条件は、計器進入方式、航空機の区分及び操縦士の資格によって決定される。</u></p> <p><u>注 2 航空機がBaro-VNAVによる進入を行う場合は、地上障害物との間隔を確保するため、進入の継続に必要な気象条件として、目的飛行場の気温が含まれる。</u></p> <p>【進入許可】</p> <p>(7) a 進入許可を発出する場合は、交通状況により公示されている計器進入方式を指定し、又は計器進入方式を到着機に選択させることができる。ただし、<u>RNP AR進入方式が設定されている飛行場においては、公示されている計器進入方式を指定して進入許可を発出するものとする。なお、レーダーを使用する場合は、到着機を所定の計器進入方式の最終進入コースへ誘導又は視認進入のために誘導することができる。</u></p> <p style="text-align: center;">(IV) レーダー使用基準</p> <p style="text-align: center;">8-5 RNAV 進入</p> <p>【適用】</p> <p>(1) 管制区管制所等は、以下に掲げるところによりRNAV進入を許可することができる。</p> <p>【フィックスへの直行】</p> <p>(2) a 管制区管制所等は、到着機に対し初期進入フィックス又は中間進入フィックスへの直行を指示することができる。<u>ただし、当該フィックスがRFレグの始点フィックスである場合は、直行を指示</u></p> | <p style="text-align: center;">7 到着機</p> <p>【進入を継続するための最低気象条件未満の場合の措置】</p> <p>(6) 管制区管制所等は、到着機から目的飛行場の気象状態が当該機の進入を継続するための最低気象条件未満である旨の通報を受けた場合は、当該機の要求に基づき、待機の指示又は代替飛行場への管制承認を発出し、進入順位を調整するものとする。</p> <p>【進入許可】</p> <p>(7) a 進入許可を発出する場合は、交通状況により公示されている計器進入方式を指定し、又は計器進入方式を到着機に選択させることができる。ただし、レーダーを使用する場合は、到着機を所定の計器進入方式の最終進入コースへ誘導又は視認進入のために誘導することができる。</p> <p style="text-align: center;">(IV) レーダー使用基準</p> <p style="text-align: center;">8-5 RNAV 進入</p> <p>【適用】</p> <p>(1) 管制区管制所等は、以下に掲げるところにより <u>RNAV 進入方式</u> を許可することができる。</p> <p>【フィックスへの直行】</p> <p>(2) a 管制区管制所等は、到着機に対し初期進入フィックス又は中間進入フィックスへの直行を指示することができる。</p> | <p>Baro-VNAV が設定されている RNAV 進入方式実施に関する注記を追加</p> <p>RNP AR 進入方式は特別許可に基づくため、CLEARED FOR APPROACH の使用の制限に係る注記を追加</p> <p>RNAV 進入及び RNAV 進入方式の定義変更に伴い変更</p> <p>RF レグの構成フィックスへの直行条件を</p> |

平成 23 年度航空保安業務処理規程第 5 管制業務処理規程改正案（平成 24 年 1 月 12 日施行予定）

| 改正案 | 現 行 | 摘要 |
|---|--|----------------------------------|
| <p><u>しないものとする。</u></p> <p>【速度調整】 (5) <u>a</u> 初期進入フィックス通過時に210ノットを超える速度調整は指示しないものとする。 <u>b</u> <u>RFレグにおいては、特定速度を指定した速度調整は行わないものとする。</u> <u>注</u> <u>航空機がRFレグにおいて維持すべき速度には、運航上の制約がある。</u></p> | <p>【速度調整】 (5) 初期進入フィックス通過時に210ノットを超える速度調整は指示しないものとする。</p> | <p>追加</p> <p>RF レグの速度調整条件を追加</p> |