

Resolución A.812(19)

*aprobada el 23 de noviembre de 1995
(Punto 10 del orden del día)*

NORMAS DE FUNCIONAMIENTO DE LAS RADIOBALIZAS DE LOCALIZACIÓN DE SINIESTROS POR SATÉLITE AUTOZAFABLES QUE UTILIZAN EL SISTEMA DE SATÉLITES GEOESTACIONARIOS DE INMARSAT EN 1,6 GHz

LA ASAMBLEA,

RECORDANDO el artículo 15 j) del Convenio constitutivo de la Organización Marítima Internacional, artículo que trata de las funciones de la Asamblea por lo que respecta a las reglas y directrices relativas a la seguridad marítima,

RECORDANDO TAMBIÉN que en las reglas IV/7.1.6 y 14.1 de las enmiendas de 1988 al Convenio internacional para la seguridad de la vida humana en el mar (SOLAS) 1974, relativas a las radiocomunicaciones para el Sistema mundial de socorro y seguridad marítimos (SMSSM), se exige que los buques lleven radiobalizas de localización de siniestros (RLS) y éstas se ajusten a normas de funcionamiento apropiadas no inferiores a las aprobadas por la Organización,

RECONOCIENDO la necesidad de elaborar normas de funcionamiento de las RLS por satélite autozafables que utilizan el sistema de satélites geoestacionarios de Inmarsat en 1,6 GHz destinadas al SMSSM, a fin de garantizar la fiabilidad funcional de dicho equipo y evitar, en la medida de lo posible, toda interacción perjudicial entre éste y otros equipos de comunicaciones o náuticos que haya a bordo del buque,

HABIENDO EXAMINADO la recomendación formulada por el Comité de Seguridad Marítima en su 65º periodo de sesiones,

1. APRUEBA la Recomendación sobre normas de funcionamiento de las RLS por satélite autozafables que utilizan el sistema de satélites geoestacionarios de Inmarsat en 1,6 GHz, cuyo texto figura en el anexo de la presente resolución;
2. RECOMIENDA a los gobiernos que se cercioren de que las RLS por satélite autozafables que utilizan el sistema de satélites geoestacionarios de Inmarsat en 1,6 GHz y que forman parte del SMSSM:
 - a) si se instalan el 23 de noviembre de 1996 o posteriormente, se ajustan a normas de funcionamiento no inferiores a las especificadas en el anexo de la presente resolución;
 - b) si se instalan antes del 23 de noviembre de 1996, se ajustan a normas de funcionamiento no inferiores a las especificadas en el anexo de la resolución A.661(16);
3. INVITA a Inmarsat a que haga lo necesario para que toda enmienda de las especificaciones de las radiobalizas de socorro de 1,6 GHz de Inmarsat sea acordada con la Organización antes de su aprobación;
4. PIDE al Comité de Seguridad Marítima que haga lo necesario para que toda propuesta de enmienda de la presente resolución sea acordada con Inmarsat antes de su aprobación;
5. PIDE TAMBIÉN al Comité de Seguridad Marítima que mantenga las presentes normas de funcionamiento sometidas a examen y apruebe enmiendas al respecto, según sea necesario.

RECOMENDACIÓN SOBRE NORMAS DE FUNCIONAMIENTO DE LAS RLS POR SATÉLITE AUTOZAFABLES QUE UTILIZAN EL SISTEMA DE SATÉLITES GEOESTACIONARIOS DE INMARSAT EN 1,6 GHZ

Parte A Generalidades

1 INTRODUCCIÓN

La radiobaliza de localización de siniestros (RLS) por satélite, además de satisfacer las prescripciones del Reglamento de Radiocomunicaciones, las recomendaciones pertinentes del UIT-R, las prescripciones técnicas pertinentes de Inmarsat y las prescripciones generales que figuran en la resolución A.694(17), se ajustará a las siguientes normas de funcionamiento.

2 GENERALIDADES

2.1 La RLS por satélite podrá transmitir un alerta de socorro a un satélite geoestacionario.

2.2 La RLS por satélite será autozafable. El equipo será fiable, aun en condiciones extremadamente desfavorables.

2.3 El funcionamiento de los medios de suelta será conforme con las prescripciones de las normas de funcionamiento de los medios de zafada y activación del equipo radioeléctrico de emergencia que figuran en la resolución A.662(16).

2.4 La RLS por satélite:

- .1 dispondrá de medios adecuados que impidan su activación involuntaria;
- .2 estará proyectada de modo que las partes eléctricas sean estancas a una profundidad de 10 m durante 5 min por lo menos. Se tendrá en cuenta que la variación de temperatura cuando la RLS pasa de su posición en el soporte al estado de inmersión puede ser de 45°C. Los efectos perjudiciales del medio marino, la condensación y la infiltración de agua no deberán afectar al funcionamiento de las balizas;
- .3 se activará automáticamente una vez que se haya zafado y quede flotando;
- .4 recibirá continuamente los datos de la situación del buque para que se incluyan automáticamente en el mensaje de socorro al activarse;
- .5 estará equipada con un respondedor de búsqueda y salvamento, a menos que disponga de medios incorporados que permitan la actualización automática de la situación una vez que esté activada;
- .6 se podrá activar y desactivar manualmente;
- .7 dispondrá de medios para indicar que está emitiendo señales;
- .8 podrá flotar adrizada en aguas tranquilas y tendrá estabilidad positiva con suficiente flotabilidad en todos los estados de la mar;
- .9 podrá caer al agua desde una altura de 20 m sin sufrir daños;
- .10 podrá someterse a prueba, sin necesidad de utilizar el sistema de satélites, para determinar que está en condiciones de funcionar debidamente;

- .11 será de color amarillo o naranja muy visible y llevará material retrorreflectante;
 - .12 llevará una rabiza cautiva flotante apropiada para servir de atadura que trabaje por largo y que esté dispuesta de modo que no pueda quedar atrapada en la estructura del buque al zafarse y quedar flotando;
 - .13 irá provista de una luz de bajo ciclo de trabajo (0,75 cd) que funcione durante los periodos de oscuridad para indicar su posición a los supervivientes y a las unidades de salvamento que se encuentren en sus proximidades;
 - .14 no sufrirá excesivamente los efectos del agua de mar ni de los hidrocarburos; y
 - .15 será resistente al deterioro que pueda ocasionar la exposición prolongada a los rayos del sol.
- 2.5** Las pilas tendrán capacidad suficiente para mantener en funcionamiento:
- .1 el transmisor del alerta de socorro durante 4 horas, de conformidad con la Recomendación UIT-R M.632, o durante 48 horas como mínimo si dispone de medios incorporados que permitan la actualización automática de la situación; y
 - .2 cualquier otro dispositivo (por ejemplo, un respondedor de radar y una luz de destellos) durante 48 horas como mínimo.
- 2.6** La RLS por satélite estará proyectada de modo que pueda funcionar en cualquiera de las condiciones ambientales siguientes:
- .1 temperaturas ambiente comprendidas entre -20°C y $+55^{\circ}\text{C}$;
 - .2 engelamiento;
 - .3 velocidades relativas del viento de hasta 100 nudos; y
 - .4 después de haber estado estibada a temperaturas comprendidas entre -30°C y $+70^{\circ}\text{C}$.
- 2.7** La RLS por satélite instalada:
- .1 tendrá medios de activación manual directa; también se podrán proveer medios para activarla a distancia desde el puente de navegación, mientras está instalada en el soporte de suelta automática;
 - .2 podrá funcionar debidamente mientras está en su soporte a bordo, sin ser afectada por las sacudidas, vibraciones y demás condiciones ambientales que normalmente se dan en la cubierta de los buques de navegación marítima; y
 - .3 estará proyectada para zafarse y ponerse a flote antes de llegar a una profundidad de 4 m con cualquier ángulo de escora o asiento.
- 2.8** Toda conexión a la RLS, por ejemplo, para suministrar datos o energía, será resistente a la corrosión y estará protegida contra su desconexión accidental.

3 FUNCIÓN DE SOCORRO

- 3.1** Cuando la RLS por satélite se active manualmente, sólo se iniciará un alerta de socorro mediante un activador de alertas de socorro dedicado exclusivamente a ese fin.
- 3.2** El activador especializado:
- .1 estará identificado claramente; y
 - .2 estará protegido contra su activación involuntaria.
- 3.3** La iniciación manual de los alertas de socorro exigirá como mínimo dos operaciones independientes.

3.4 La RLS por satélite no se activará automáticamente tras ser retirada a mano de su mecanismo de suelta.

4 ETIQUETADO

Además de las prescripciones generales especificadas en la resolución A.694(17), el equipo llevará claramente indicadas en su exterior:

- .1 breves instrucciones de manejo; y
- .2 la fecha de caducidad de las pilas primarias utilizadas.

Parte B

Señales transmitidas por satélite

1 La RLS por satélite dispondrá de medios para transmitir en la banda de frecuencias de 1 644,3-1 644,5 MHz y, tras la implantación completa del segmento espacial de Inmarsat de la segunda generación, en la banda de frecuencias de 1 645,5-1 646,5 MHz. Otra posibilidad es transmitir el alerta de socorro de la RLS por satélite sucesivamente en la banda de frecuencias de 1 644,3-1 644,5 MHz y en la banda de frecuencias de 1 645,5-1 646,5 MHz. Tras la implantación completa del segmento espacial de Inmarsat de la segunda generación, la emisión quedará limitada a la banda de frecuencias de 1 645,5-1 646,5 MHz exclusivamente.

2 Las características técnicas de la señal transmitida y el formato del mensaje se ajustarán a la Recomendación UIT-R M.632*. Los códigos de sistema binarios utilizados en el trayecto radioeléctrico del satélite y su representación decimal se emplean para el control interno del sistema, la puesta en servicio y el registro. El código de sistema está programado en la RLS de Inmarsat-E y protegido durante toda su existencia contra cualquier cambio no autorizado.

3 El código de sistema formará parte de todos los mensajes. La base de datos de registro de Inmarsat-E, mantenida por Inmarsat, establece la correspondencia entre la identidad del solicitante y cualquier forma alfanumérica que tenga su identidad nacional con el código de sistema único.

* La UIT está considerando la posible sustitución de la expresión "identidad de la estación de buque" por "código de sistema" en la Recomendación UIT-R M.632. La presente nota se ignorará una vez que la anterior propuesta de enmienda de la recomendación UIT-R M.632 haya sido oficialmente aprobada.