

ITU-R M.493-16 建议书

(12/2023)

M系列：移动、无线电测定、业余
以及相关卫星业务

**用于水上移动业务的数字
选择性呼叫系统**



前言

无线电通信部门的作用是确保所有无线电通信业务，包括卫星业务，合理、公平、有效和经济地使用无线电频谱，并开展没有频率范围限制的研究，在此基础上通过建议书。

无线电通信部门制定规章制度和政策的职能由世界和区域无线电通信大会以及无线电通信全会完成，并得到各研究组的支持。

知识产权政策（IPR）

国际电联无线电通信部门（ITU-R）的 IPR 政策述于 ITU-R 第 1 号决议所参引的《ITU-T/ITU-R/ISO/IEC 的通用专利政策》。专利持有人用于提交专利声明和许可声明的表格可从 <http://www.itu.int/ITU-R/go/patents/zh> 获得，在此处也可获取《ITU-T/ITU-R/ISO/IEC 的通用专利政策实施指南》和 ITU-R 专利信息数据库。

ITU-R 建议书系列	
(可同时在以下网址获得: http://www.itu.int/publ/R-REC/zh)	
系列	标题
BO	卫星传输
BR	用于制作、存档和播放的记录；用于电视的胶片
BS	广播业务（声音）
BT	广播业务（电视）
F	固定业务
M	移动、无线电测定、业余无线电以及相关卫星业务
P	无线电波传播
RA	射电天文
RS	遥感系统
S	卫星固定业务
SA	空间应用和气象
SF	卫星固定和固定业务系统之间频率共用和协调
SM	频谱管理
SNG	卫星新闻采集
TF	时间信号和标准频率发射
V	词汇和相关课题

注：本ITU-R建议书英文版已按ITU-R第1号决议规定的程序批准。

电子出版物
2024年，日内瓦

ITU-R M.493-16建议书

用于水上移动业务的数字选择性呼叫系统

(1974-1978-1982-1986-1990-1992-1994-1995-1997-1997-2000-2004-2007-2009-2015-2019-2023年)

范围

本建议书描述了用于水上移动业务的数字选择性呼叫（DSC）系统，涵盖了通用型和简化型数字选择性呼叫（DSC）设备。对一般化用户接口及用于船载设备工作的自动程序也做了说明。

关键词

告警、通知、类别、数字选择性呼叫（DSC）、遇险、全球水上遇险和安全系统、水上

缩写词/词汇表

ACS	自动连接系统
AIS	自动识别系统
ARQ	自动重发请求
DSC	数字选择性呼叫
ECC	误码检验字符
EOS	序列结束
FEC	前向纠错
GNSS	全球导航卫星系统
GMDSS	全球水上遇险和安全系统
HF	高频（频段号7，3-30 MHz）
IEC	国际电工技术委员会
IMO	国际海事组织
MF	中频（频段号6，300-3 000 kHz）
MID	水上识别码
MMSI	水上移动业务识别
MOB	人员落水
MSC	水上安全委员会
n/a	本呼叫不包含该字段
NM	海里（1 NM = 1852 m）
RT	无线电话
RX	重传
Rx	接收

SOLAS	国际海上生命安全公约
TP	电话技术
TTY	直接印字
Tx	发射
UTC	协调世界时
VHF	甚高频（频段号8，30-300 MHz）

国际电联相关决议、建议书和报告

ITU-R M.541建议书 – 在水上移动业务中使用数字选择性呼叫设备的操作程序

ITU-R M.585建议书 – 水上移动业务中身份的分配和使用

ITU-R M.586建议书 – 自动甚高频/特高频水上移动电话系统

ITU-R M.625建议书 – 在水上移动业务中采用自动识别的直接印字电报设备

ITU-R M.689建议书 – 基于数字选择性呼叫信令格式的自动设施的国际水上甚高频无线电话系统

ITU-R M.821建议书 – 可选择扩展用于水上移动业务的数字选择性呼叫系统

ITU-R M.822建议书 – 水上移动业务的数字选择性呼叫（DSC）的呼叫信道加载

ITU R M.825建议书 – 使用数字选择性呼叫技术的转发器系统的特征，用于船舶交通服务和船对船识别

ITU R M.1081建议书 – 海上移动用户的自动高频传真和数据系统

ITU-R M.1082建议书 – 国际海事中频/高频无线电话系统，具有基于数字选择性呼叫信令格式的自动设施

ITU-R M.1084建议书 – 提高水上移动业务电台使用156-174 MHz频段效率的临时解决方案

ITU-R M.1371建议书 – 在甚高频水上移动频段内使用时分多址的自动识别系统的技术特性

ITU-R M.1159建议书 – 水上移动业务中甚高频和特高频发射台自动识别系统的特点

ITU-R M.1161建议书 – 使用中频/高频数字选择性呼叫将水上移动业务中频和高频频段的呼叫自动连接到公共交换网络

国际电联无线电通信全会，

考虑到

- a) 在岸到船、船到船和船到岸方向的选择性呼叫可以加快在水上移动业务中的业务处理；
- b) 国际海事组织（IMO）给出了大量的设计通用选择性呼叫系统应当考虑的工作要求；
- c) 经修正的1974年《国际海上生命安全公约（SOLAS）》的第四章，要求在全球水上遇险和安全系统（GMDSS）的遇险告警和安全呼叫中使用数字选择性呼叫（DSC）；
- d) 窄带直接印字系统应符合ITU-R M.625建议书；
- e) 数字选择性呼叫（DSC）系统应适用于水上移动业务，不仅满足国际需求，也满足国内需求；

- f) 数字选择性呼叫（DSC）系统最好能符合希望使用数字选择性呼叫（DSC）系统的所有类型船舶的要求；
- g) 获取经验后，需要减少不必要的警报器并简化船载设备的操作；
- h) 在某些应用中，若要求船舶在某个特定的无线电话信道上维持不间断无线电值守（例如港口交通管制、驾驶台对驾驶台的通信），则可能有必要停用数字选择性呼叫（DSC）的自动信道切换功能，

建议

- 1 使用数字选择性呼叫（DSC）信道/频率的装置或设备应完全符合本建议书定义的类别之一；
- 2 操作员应只能编写表A1-4.1至表A1-4.11为各类设备所指定类型的DSC消息；
- 3 数字选择性呼叫（DSC）设备的设计应符合ITU-R M.541建议书中规定的操作要求；
- 4 本建议书中定义的所有DSC系统（A类、D类、E类、H类、M类以及海岸电台）的设计应符合附件1中给出的特性；
- 5 船载数字选择性呼叫（DSC）设备也应按附件3和附件4的有益实践示例进行设计，提供简化的用户界面；
- 6 在全球水上遇险和安全系统（GMDSS）海岸无线电电台设备中，数字选择性呼叫（DSC）遇险信道接收机天线和该设备中的任何发射天线间都应有足够的隔离。这主要是为了避免在DSC遇险频率以外任何频率上的发射机全功率发射时，影响DSC信道接收机的灵敏度。

目录

页码

附件1 – 通用设备的特性.....	5
1 概述	5
2 呼叫序列的技术格式	10
3 点状图案和相位调整	10
4 格式指示符	11
5 地址	11
6 呼叫类别	12
7 自识别码	13
8 消息	13
9 序列结束	17
10 差错校验字符	17
11 遇险告警尝试	18
12 船载人机接口	18
13 手持人机接口	21
14 带有电子定位系统的手持甚高频数字选择性呼叫设备（H类）	22
15 D、E和H类的位置请求操作	22
16 使用甚高频数字选择性呼叫（DSC）的人员落水装置（M类）	22
附件2 – 设备类别.....	49
1 仅适用于船载设备的设备类别	49
附件3 – 用于船载设备简化操作的用户接口.....	50
1 概述	50
2 定义	50
3 控制命令	51
4 明文消息显示	52
5 数字选择性呼叫消息的发送	52
附件4 – 船载设备简化操作的自动程序.....	54
1 概述	54
2 定义	55
3 自动程序的任务	57

附件1

通用设备的特性

1 概述

1.1 该系统为一个同步系统，使用表A1-1所列的由10比特检错码组成的字符。

1.1.1 表A1-1中10比特码字的前7位是信息比特，比特8、9、10以二进制数形式表明在7个信息比特中B的个数。Y代表二进制数1，B代表二进制数0。例如，比特8、9、10分别为BY Y的序列，表示在相关的7个信息比特序列中有3 ($0 \times 4 + 1 \times 2 + 1 \times 1$)个B；而YYB序列表示在相关的7个信息比特序列中有6 ($1 \times 4 + 1 \times 2 + 0 \times 1$)个B。信息比特的发送次序是最低有效位先传，而校验比特是最高有效位先传。

1.2 在呼叫序列中按下述方法提供时间分集：

1.2.1 除相位调整字符外，每个字符以扩时方式发送两次；某一特定字符第一次发送（DX）后，在重发（RX）之前，发送4个其他字符，采用的时间分集的接收间隔为：

- 对高频和中频信道，400 ms，且
- 对甚高频无线电电话信道，33⅓ ms。

1.3 发射类别、频偏和调制速率如下所示：

1.3.1 F1B或J2B 170 Hz和100 (bit/s) * ($1 \pm 30 * 10^{-6}$)的调制速率用于高频和中频数字选择性呼叫（DSC）呼叫信道。当把音频信号输入到单边带发射机（J2B）实现移频键控时，提供给发射机的音频频谱的中心为1700 Hz。如果数字选择性呼叫（DSC）呼叫在高频和中频工作信道上发射，用于公众通信，则发射类别为J2B。在此情况下，为了能够发射数字选择性呼叫（DSC），使用频率为1700 Hz $\pm$ 85 Hz及调制速率为100 (bit/s) * ($1 \pm 30 * 10^{-6}$)的音频音调。

1.3.2 甚高频信道使用具有6 dB/倍频程（相位调制）预加重特性和调制副载波移频的频率调制：

- 频移在1 300和2 100 Hz之间，副载频为1 700 Hz；
- 1 300和2 100 Hz单音的频率容限为 ± 10 Hz；
- 调制速率为1 200 (bit/s) * ($1 \pm 30 * 10^{-6}$)；
- 调制指数为 $2.0 \pm 10\%$ 。

1.3.3 中频和频频段新设计的发射机和接收机二者的射频容差为：

- 海岸电台： ± 10 Hz；
- 船舶电台： ± 10 Hz；
- 接收机带宽：应不超过300 Hz。

1.4 较高频率对应信元B状态，较低频率对应信元Y状态。

1.5 呼叫信息由组成基本码字的7比特组合序列代表。

1.5.1 基本码字的7个信息比特表示从00到127的符号编号，如表A1-1所示，其中：

- 00到99的符号用于按表A1-2的编码规则编码两个十进制数；
- 100到127的符号用于编码业务命令（参见表A1-3）。

1.6 当使用第11节描述的遇险告警重复时，下列条件必须考虑：

1.6.1 发射机编码器必须按第11节的要求提供呼叫序列的重复发送；且

1.6.2 接收机解码器应能提供接收信号的最大利用能力，包括使用差错校验字符和通过利用配置适当存储器的迭代译码过程。

1.7 当数字选择性呼叫（DSC）遇险告警的发送自动重复时，船舶电台的数字选择性呼叫（DSC）设备必须具备自动接收后续的遇险确认的能力（参见ITU-R M.541建议书）。

表A1-1
10比特检错码

符号的 编号	发射信号和比特位置 12345678910	符号的 编号	发射信号和比特位置 12345678910	符号的 编号	发射信号和比特位置 12345678910
00	BBBBBBBYY	43	YYBYBYBBY	86	BYBYBYBY
01	YBBBBBBYB	44	BBYYBYBYB	87	YYYBYBYBY
02	BYBBBBBYB	45	YBYBYBBY	88	BBYYBYBYB
03	YYBBBBBYB	46	BYYBYBBY	89	YBBYYBYBY
04	BBYBBBBYB	47	YYYBYBBYB	90	BYBYBYBY
05	YBYBBBBYB	48	BBBBYYBYB	91	YYBYBYBYB
06	BYYBBBBYB	49	YBBYYBYBB	92	BBYYBYBY
07	YYYBBBBYB	50	BYBBYYBYB	93	YBYYBYBYB
08	BBYBBBBYB	51	YYBBYYBY	94	BYYYBYBYB
09	YBBYBBYB	52	BBYBYBYBB	95	YYYYBYBBY
10	BYBYBBYB	53	YBYBYBBY	96	BBBBYYBY
11	YYBYBBYB	54	BYYBYBBY	97	YBBBBYYBB
12	BBYYBBYB	55	YYYBYBBYB	98	BYBBBBYYBB
13	YBYYBBYB	56	BBYYBYBB	99	YBBBBYYBY
14	BYYYBBYB	57	YBBYYBY	100	BBYBBYYBB
15	YYYBBBY	58	BYBYBYBBY	101	YBYBBYYBY
16	BBBYBBYB	59	YYBYBBYB	102	BYYBBYYBY
17	YBBYBBYB	60	BBYYBYBBY	103	YYYBBYYBYB
18	BYBBYBBY	61	YBYYYBBYB	104	BBBYYYBB
19	YYBBYBBYB	62	BYYYYBBYB	105	YBBYBYBY
20	BBYBYBBYB	63	YYYYYYBBY	106	BYBYBYBY
21	YBYBYBBYB	64	BBBBBBYYB	107	YYBYBYBYB
22	BYYBYBBYB	65	YBBBBBYBY	108	BBYBYBY
23	YYYBYBBY	66	BYBBBBYYB	109	YBYBYBYB
24	BBYBYBBY	67	YYBBBBYYB	110	BYYBYBYB
25	YBBYBBYB	68	BBBYBYBY	111	YYYBYBYBY
26	BYBYBBYB	69	YBYBBYBB	112	BBBBYYBB
27	YYBYBBY	70	BYYBBYBB	113	YBBYYBY
28	BBYYBBYB	71	YYBBYBY	114	BYBBYYBY
29	YBYYYBBY	72	BBYBBYBY	115	YYBBYYBYB
30	BYYYBBY	73	YBBYBBYBB	116	BBYBYBYBY
31	YYYYBBYB	74	BYBYBBYBB	117	YBYBYBYB
32	BBBBBYBYB	75	YYBYBBYBY	118	BYYBYBYB
33	YBBBBYBYB	76	BBYBBYBB	119	YYYBYBYBY
34	BYBBYBYB	77	YBYBBYBY	120	BBBYYYBY
35	YYBBYBYBB	78	BYYBBYBY	121	YBBYYBYB
36	BBYBBYBYB	79	YYYBBYBYB	122	BYBYYYBYB
37	YBYBBYBYB	80	BBBBYBYBY	123	YYBYYYBY
38	BYYBBYBYB	81	YBBYBYBB	124	BBYYYYBYB
39	YYBBYBBY	82	BYBBYBYBB	125	YBYYYBYBY
40	BBYBYBYB	83	YBBYBYBY	126	BYYYYBYBY
41	YBBYBYBYB	84	BBYBYBYBB	127	YYYYYYBBB
42	BYBYBYBYB	85	YBYBYBYBY		

B = 0

Y = 1

比特发送次序：比特1先发。

表A1-2
十进制数到10比特字符的分组表

数位的用途									
十亿位 D2	亿位 D1	千万位 D2	百万位 D1	十万位 D2	万位 D1	千位 D2	百位 D1	十位 D2	个位 D1
字符5		字符4		字符3		字符2		字符1	

注1 – 字符1是最后发送的字符。

包括在每一个字符（字符1到5（含5））中的数字序列D2-D1可在00到99（含99）之间变化。所发送的代表特定二-十进制数的字符是符号编号（见表A1-1），等于该特定两个十进制数的信号。

当该数字由奇数个十进制数字组成时，须在最高有效位前加零，以提供一个完整的10比特字符。

表A1-3
100至127号符号编号的用途

符号的 编号	相位调整和 特有功能	指定的格式 ⁽¹⁾	呼叫类别 ⁽¹⁾	遇险性质 ⁽¹⁾	第1遥控指令 ⁽¹⁾	第2遥控指令 ⁽¹⁾
100			例行	起火、爆炸	F3E/G3E 全模式 TP	未说明原因 ⁽²⁾
101				进水	F3E/G3E 双工 TP	海事交换中心拥塞
102		地理地区		撞船		忙 ⁽²⁾
103		⁽³⁾	⁽³⁾	搁浅	查询	排队指示 ⁽²⁾
104	RX-0 位置 相位调整			船倾斜，有翻 船危险	无法遵守	被禁台站 ⁽²⁾
105	RX-1 位置 相位调整			下沉	呼叫结束 ⁽⁴⁾	无操作员 ⁽²⁾
106	RX-2 位置 相位调整		⁽⁶⁾	失控漂流	数据	暂时无操作员 ⁽²⁾
107	RX-3 位置 相位调整			原因不明的 遇险		设备停用 ⁽²⁾
108	RX-4 位置 相位调整		安全	弃船		无法使用推荐的 信道 ⁽²⁾
109	RX-5 位置 相位调整			海盗/武装抢劫	J3E TP	无法使用推荐的 模式 ⁽²⁾
110	RX-6 位置 相位调整	⁽⁵⁾	紧急	人员落水	遇险确认	未参加武装冲突国家的 船舶和航空器
111	RX-7 位置 相位调整				⁽⁶⁾	医疗运输 （由 1949 年日内瓦公 约和附加议定书定 义） ⁽⁹⁾

表A1-3（完）

符号的 编号	相位调整和 特有功能	指定的格式 ⁽¹⁾	呼叫类别 (1)	遇险性质 ⁽¹⁾	第1遥控指令 ⁽¹⁾	第2遥控指令 ⁽¹⁾
112		遇险	遇险		遇险告警转发	付费电话/公用电话通 话间 ⁽¹⁰⁾
113					F1B/J2B TTY-FEC	符合 ITU-R M.1081 建议书的传真/数据
114		有共同利益的 船舶				
115					F1B/J2B TTY-ARQ	⁽⁶⁾
116		所有船舶 ⁽⁷⁾			⁽⁶⁾	⁽⁶⁾
117	确认 RQ (EOS)				⁽⁶⁾	⁽⁶⁾
118					测试	⁽⁶⁾
119					⁽⁶⁾	⁽⁶⁾
120		个别台站			⁽⁶⁾	无剩余ACS顺序传输
121		保留用作国内非 呼叫目的，如按 ITU-R M.1159 报 告			船舶方位或位置登 记的更新	1次剩余ACS顺序传 输
122	确认 BQ (EOS)				⁽⁶⁾	2次剩余ACS顺序传 输
123		单个台站半自动/ 自动业务 ⁽¹⁰⁾			⁽⁶⁾	3次剩余ACS顺序传 输
124		⁽⁵⁾			⁽⁶⁾	4次剩余ACS顺序传 输
125	DX 位置相位 调整				⁽⁶⁾	5次剩余ACS顺序传 输
126	*				无信息	无信息
127	EOS				⁽⁶⁾	⁽⁶⁾

ACS: 自动连接系统

TP: 电话

TTY: 直接印字

ARQ: ITU-R M.625建议书规定的设备

⁽¹⁾ 应拒绝未分配的符号。DSC设备应不采取任何措施。

⁽²⁾ 当和第1遥控指令而不是和104号符号一起使用时，代表目前未指定 — 留作将来用。

⁽³⁾ 用于对位于指定VTS区域的一组船站的选择性呼叫（ITU-R M.825建议书）。收到具有格式指示符为103的呼叫时，该类别不能启动船载DSC主控器的任何警报器。不应用做未来扩展。

⁽⁴⁾ 仅用于自动业务。

⁽⁵⁾ 用于自动VHF/UHF业务（ITU-R M.586建议书）。不应用做未来扩展。

⁽⁶⁾ 不应用做未来扩展。

⁽⁷⁾ 所有电台呼叫（符号116）作为格式说明符用于MF/HF并限于遇险告警确认、遇险自我取消和遇险告警转发确认（见表A1-4.2）。

表A1-3相关的注（续）：

- (8) 在具有约束力的公约和议定书中规定的“非武装冲突方国家的船舶和航空器”的遥令（如第18号决议（WRC-15，修订版）中所规定），不应受到ITU-R M.493建议书任何修改的影响。
 - (9) 在具有约束力的公约和议定书中规定的“医疗运输（如1949年日内瓦公约和附加议定书所定义）”遥令，不应受到ITU-R M.493建议书任何修改的影响。
 - (10) 删除特定遥控指令是对系统的重大改变（如有关与固定网络信息连接的代码），因此应通过向各主管部门发出相关通函的手段来进行世界范围内的实施。有关删除的结果和进一步的要求应提请IMO注意。
- “*” 被发射的、取代未使用消息信息的符号。

2 呼叫序列的技术格式

2.1 呼叫序列的技术格式为：

点状图案 见第3节	相位调整序列 见第3节	呼叫内容 见表A1-4.1到表A1-4.1.10.2	结束序列见 第9、第10节和图A1-1
--------------	----------------	-------------------------------	------------------------

2.2 典型呼叫序列的示例以及发送格式的构成如图A1-1到图A1-3所示。

2.3 图A1-4和图A1-5中的流程图示出了DSC系统的操作。

3 点状图案和相位调整

3.1 相位调整序列为接收机提供信息，以允许校正比特的相位调整和准确确定呼叫序列中字符的位置（见注1）。

注1 – 为了减少由于点状图案中比特差错引起的伪同步，字符同步的获得应使用字符识别而不是识别例如在点状图案中的变化。

3.2 相位调整序列由在DX和RX位置上轮流发送的特定字符组成。发送6个DX字符。

3.2.1 在DX位置的相位调整字符是表A1-1中的符号编号为125的信号。

3.2.2 在RX位置的相位调整字符指定信息序列的起始位置（即格式指示符），由表A1-1中符号编号为111、110、109、108、107、106、105和104的信号连续组成。

3.3 当在DX或RX的位置上，分别成功接收到两个DX和一个RX、两个RX和一个DX或三个RX时，即认为完成了相位调整。这3个相位调整字符可以是在连续或不连续的位置上，但在这两种情况下，相位调整序列的所有比特均应检测以得到正确的3字符码型。只有当在相位调整序列的任何位置上均不能找到正确的码型时，呼叫才被拒绝。

3.4 为了给比特尽早同步创造合适的条件，同时便于船舶电台采用扫描法监测几个HF和MF频率，点状图案（即，交替B-Y或Y-B序列比特同步信号）应置于相位序列之前，其宽度为：

3.4.1 200比特

高频和中频时，用于：

- 遇险告警；
- 遇险确认；
- 发往某一地理地区的遇险告警转发信息；
- 发往所有船舶的遇险告警转发确认；
- ACS呼叫；
- ACS的响应；
- 发往一个船舶电台、一组船舶电台或第3.4.2节规定范围以外特定地理区域内的船舶电台的所有呼叫。

3.4.2 20比特

高频和中频时：

- 用于对格式指示符为120和123的单个呼叫的所有确认，ACS响应除外；
- 用于对海岸电台的所有呼叫，ACS呼叫除外。

在甚高频波段，用于所有呼叫。

4 格式指示符

4.1 在DX和RX位置（见图A1-1）发送两次的格式指示符字符为：

- 112号符号，用于“遇险”告警；或
- 116号符号，用于“所有船舶”呼叫；或
- 114号符号，用于选择性呼叫具有共同利益的一组船舶（如属于某一国家或一个船主等）；或
- 120号符号，用于选择性呼叫特定的单个电台；或
- 102号符号，用于选择性呼叫处于某个特定地理地区的一组船舶；或
- 123号符号，用于选择性呼叫使用自动业务的特定的单个电台。

4.2 为了有效地消除虚警现象，对于“遇险”告警和“所有船舶”呼叫，接收机解码器必须检测格式指示符字符两次。对于其他呼叫，地址字符提供了对虚警的附加保护，因此，检测格式指示字符一次即可（见表A1-3）。

5 地址

5.1 “遇险”告警和“所有船舶”呼叫不需要地址，因为这些呼叫暗示是对所有电台（船舶电台和海岸电台）的。

5.2 对于单个船舶电台、单个海岸电台或对于一组具有共同利益的船舶电台的选择性呼叫，地址由ITU-R M.585建议书确定的相应于这些电台的水上移动业务识别的字符组成，序列由按表A1-2格式进行编码的字符组成（见注1）。

注1 – 按照ITU-R M.585建议书以及《无线电规则》第19条，水上移动业务识别由9位数组成，3位为水上识别数字（MID），6位为其他数。

这些标识包括在呼叫序列中的地址和自识别码部分，作为5个字符 $C_5C_4C_3C_2C_1$ 发送，分别包括下述10位数：

$$(X_1, X_2) (X_3, X_4) (X_5, X_6) (X_7, X_8) \text{及} (X_9, X_{10})$$

这里 X_{10} 总是数字“0”，除非设备是按ITU-R M.1080建议书设计的。

示例：

MID $X_4 X_5 X_6 X_7 X_8 X_9$ 是船舶电台的标识，在数字选择性呼叫（DSC）设备中按如下格式发送：

$$(M, I) (D, X_4) (X_5, X_6) (X_7, X_8) (X_9, 0)$$

5.3 对位于某个特定地理地区的一组船舶电台的选择性呼叫，地址由10个数字（即5个字符）的地理位置坐标组成。组成方法如下（参见图A1-6和注1）：

注1 – 按惯例，输入和读出的次序为：先纬度后经度。

- 1 在墨卡托投影上，指定的地理地区为一个矩形；
- 2 矩形左上角（即西北）为该地区的基准点；
- 3 第1位数字按下述方法示出基准点所在的方位角扇区；
 - 象限NE（东北）由数字“0”表示，
 - 象限NW（西北）由数字“1”表示，
 - 象限SE（东南）由数字“2”表示，
 - 象限SW（西南）由数字“3”表示；
- 4 第2和第3位示出基准点纬度度数的十位和个位；
- 5 第4、第5、第6位示出基准点经度度数的百、十、个位；
- 6 第7、第8位示出矩形的垂直边 $\Delta\phi$ （即北到南）的度数的十位和个位；
- 7 第9、第10位示出矩形的水平边 $\Delta\lambda$ （即西到东）的度数的十位和个位。

6 呼叫类别

“呼叫类别”信息按表A1-3所示编码，并定义了呼叫序列的优先级。

6.1 “遇险”告警的优先级由格式指示符定义，在其呼叫序列中不含呼叫类别信息。

对于“遇险告警转发”“遇险告警转发确认”和“遇险确认”，类别为“遇险”。

6.2 对于与安全有关的呼叫，“呼叫类别”信息为：

- 紧急；或
- 安全。

6.3 对于其他呼叫，“呼叫类别”信息为：

- 例行；或
- ACS。

7 自识别码

7.1 ITU-R M.585建议书确定的水上识别（按第5.2节及其注1所述进行编码）用于自识别码。

8 消息

呼叫序列所含的消息包括下述消息元，按它们在每个消息中出现的次序列出。所有消息格式在表A1-4.1到表A1-4.11中有明确规定。组成数字选择性呼叫消息的程序应符合附件4第3.2.3.4段的规定。

8.1 对于“遇险”告警（参见表A1-4.1），遇险信息按下列次序包含在4个消息中：

8.1.1 消息1

消息1为“遇险性质”消息，编码方法示于表A1-3，即：

- 100 起火、爆炸；
- 101 进水；
- 102 撞船；
- 103 搁浅；
- 104 船倾斜，有翻船危险；
- 105 下沉；
- 106 失控漂流；
- 107 原因不明的遇险；
- 108 弃船；
- 109 海盗/武装抢劫；
- 110 人员落水。

8.1.2 消息2

消息2为“遇险坐标”消息，由表示遇险船舶位置的10位数字组成，它们按表A1-2所述的原则编码，从第1和第2位数字开始成对出现（参见第5.3段的注1）：

- 第1位数字表示事故发生位置所处的象限，即：
 - 象限NE（东北）由数字“0”表示，
 - 象限NW（西北）由数字“1”表示，
 - 象限SE（东南）由数字“2”表示，
 - 象限SW（西南）由数字“3”表示。
- 下面的4个数表示纬度的度和分（前两位数表示度数，后两位数表示纬度的分）。
- 下面的5个数表示经度的度和分（前三位表示度，后两位表示经度的分）。
- 如果无法包括“遇险坐标”，或该位置信息已在23½ h未更新，则“遇险性质”后的10个数字应自动地重复发送10次数字9。

8.1.3 消息3

消息3为坐标位置有效时的时间指示（协调世界时，UTC），它由4个数字组成，按表A1-2所述的原则编码，从第1、第2位数字开始成对出现。

- 前两位数字表示时间的小时部分。
- 第3、第4位表示时间的分钟部分。
- 如果无法包括时间信息，则表示时间的4位数字应自动地发为“8888”。

8.1.4 消息4

消息4为单个字符，用于指示遇险船舶电台将优先选用何种通信方式（电话或FEC电传打字机）进行后续的遇险业务交换。该字符的编码方法如表A1-3中的第1遥控指令所示。

8.2 遇险告警转发、遇险告警转发确认、遇险确认

对于“遇险告警转发”“遇险告警转发确认”和“遇险确认”呼叫（见表A1-4.2、表A1-4.3和表A1-4.4），遇险信息按下列次序包含在5个消息中：

8.2.1 消息0

消息0为ITU-R M.585建议书定义的遇险船舶水上识别。

8.2.2 消息1

消息1为“遇险性质”消息，编码方法示于表A1-3，即：

- 100 起火、爆炸；
- 101 进水；
- 102 撞船；
- 103 搁浅；
- 104 船倾斜，有翻船的危险；
- 105 下沉；
- 106 失控漂流；
- 107 原因不明的遇险；
- 108 弃船；
- 109 海盗/武装抢劫；
- 110 人员落水。

8.2.3 消息2

消息2为“遇险坐标”消息，由表示遇险船舶位置的10位数字组成，它们按表A1-2所述的原则编码，从第1和第2位数字开始成对出现（参见第5.3节的注1）：

- 第1位数字表示事故发生位置所处的象限，即：
 - 象限NE（东北）由数字“0”表示，
 - 象限NW（西北）由数字“1”表示，
 - 象限SE（东南）由数字“2”表示，
 - 象限SW（西南）由数字“3”表示。

- 下面的4个数表示纬度的度和分（前两位数表示度数，后两位数表示纬度的分）。
- 下面的5个数表示经度的度和分（前三位表示度，后两位表示经度的分）。

如果无法包括“遇险坐标”，或该位置信息已在23½ h未更新，则“遇险性质”后的10个数字应自动地重复发送10次数字9。

8.2.4 消息3

消息3为坐标位置有效时的时间指示（协调世界时，UTC），它由4个数字组成，按表A1-2所述的原则编码，从第1、第2位数字开始成对出现。

- 前两位数字表示时间的小时部分。
- 第3、第4位表示时间的分钟部分。
- 如果无法包括时间信息，表示时间的4位数字应自动地发为“8888”。

8.2.5 消息4

消息4为单个字符，用于指示遇险船舶电台将优先选用何种通信方式（无线电话）进行后续的遇险业务交换。该字符的编码方法如表A1-3中的第1遥控指令所示。

8.3 其他呼叫类型

对于其他类型的呼叫（参见表A1-4.5到表A1-4.11以及图3和图4），按下列次序包含各消息：

8.3.1 消息1

消息1是“遥控指令”信息，由2个字符组成（第1和第2遥控指令），编码方法如表A1-3所示：

- 如果在第1遥控指令字符后没有附加信息需要传送，则第2遥控指令字符应是符号编号为126的信号（无信息）（见表A1-3）；
- 如果没有遥控指令信息，则符号编号为126的信号发送两次；
- 如果第1遥控指令是某个请求中的“F3E/G3E双工TP”（符号101），而且能够遵守，则在确认信息中应使用第1遥控指令“F3E/G3E全模式TP”（符号100）；
- 在ACS呼叫序列中如果第一个遥控指令为请求，根据剩余ACS顺序传输的编号，则第二个遥控指令信符号应为120至125（见表A1-4.9.2）。

8.3.2 消息2

消息2可包含两个“信道或频率消息”元，每个消息元由“字符1”“字符2”“字符3”3个字符组成，示出以100 Hz的倍数形式表示的建议工作频率（在F1B/J2B模式，应使用指定的工作频率）或信道号（按表A1-5编码）或船舶的位置。呼叫中的第1个频率元（Rx字段）示出被叫电台的接收频率，第2个频率元（Tx字段）示出被叫电台的发射频率。在确认中Rx和Tx字段分别表明确认电台的接收和发射频率（也见图A1-2和注1）。

注1 – 如果仅用1个信道或频率消息元，该消息元表示被叫电台的接收信道或频率或一个双频（成对）信道。第2信道或频率消息元可用于指示被叫电台的发射信道或频率。如果主叫电台仅给出了被叫电台的接收频率（广播模式发射），然后，应发送重复三次的符号编号为126的信号（见注2），而不是被叫电台发送信道或频率消息元。如不使用“信道或频率消息”元，符号编号为126的信号发送六次。对使用自动VHF业务的呼叫（见表A1-4.10.1），只发送1个“信道或频率消息”元，它指示成对的信道号。在没有该消息元时，符号编号为126的信号应发送3次。

注2 – 在F1B/J2B模式（FEC或ARQ）中如果将七位数字频率作为工作频率，则消息2可以包含上述两个频率消息元，但在多个10 Hz中，每个频率都需包含“字符0”“字符1”“字符2”和“字符3”这四个字符（按照表A1-5编码）。此外，如果主叫电台仅表明只有被叫电台接收七位数字频率（用于广播模式发射），则符号编号为126的信号重发发射4次，而非被叫电台发射频率消息元。

8.3.2.1 频率信息

只有频率低于30 MHz时频率才可以100 Hz或10 Hz（见以上注2）的倍数形式给出（F1B/J2B模式应使用指定频率）。3个字符用于所需的6个十进制数。字符1表示100 Hz倍数的个位（U）和十位（T），字符2表示百位（H）和千位（M），字符3表示万位（TM）和十万位（HM）。对于中频/高频数字选择性呼叫（DSC），使用频率选择模式和话音信道选择模式，以确保国际互操作性。此外，在使用七位数频率时，这四个字符提供所需的七位十进制。字符0代表10 Hz的个位（U1）和十位（T1），字符1代表1千赫的个位（U）和十位（T），字符2代表1 kHz的百位（H）和千位（M），字符3代表1 kHz的万位（TM）。然而请注意，该四字符信息仅用于F1B/J2B的七位数频率中，即，不影响J3E TP模式的消息，也不影响使用六位数字频率的F1B/J2B模式，目的是确保互操作性。

8.3.2.2 信道信息

8.3.2.2.1 高频和中频信道

如果十万位是3，则由万、千、百、十、个位表示的数为高频/中频的工作信道号（单频或双频信道）。这种模式应只用于对收到的呼叫进行解码，以确保与老旧设备的互操作性。

8.3.2.2.2 甚高频信道

如果十万位是9，则由千、百、十、个位表示的数为甚高频的工作信道号。如果千位是1，则表示船舶电台的发射频率用作船舶电台和海岸电台的单工信道频率。如果千位是2，则表示海岸电台的发射频率用作船舶电台和海岸电台的单工信道频率。

8.3.2.3 船舶位置信息

对于中频/高频呼叫，消息2可以包含船舶位置，它由数字5重复两次和代表位置的十位数（5个字符）组成，按第8.1.2节所述方法编码（见表A1-6）。

对于位置请求，消息2由6个非信息符号（符号编号为126）组成。

用于对请求船舶位置的呼叫进行确认（见图3d）的消息2由6个符号组成。头五个发送的符号是按照第8.1.2段编码而成的表示位置的10位数字，如果得到请求船舶的同意，则后面的一个符号为编号126（无信息）。如果收到请求的船舶不同意该请求，则消息2由6个字符组成，并用126符号填入。

8.3.3 消息3

消息3跟在这种情况下的消息2之后，并含有坐标合理情况下的时间（协调世界时，UTC），按第8.1.3节所述方法编码。

当由需要自动连接的船舶电台使用DSC系统始发呼叫并且包含公众交换网的号码（如电话号码）时，消息3跟在消息2之后（见表A1-4.10.1和表A1-4.10.2）。在这种情况下，格式指示符使用编号为123的符号。

该号码按类似于表A1-2的方式编码，最多9个符号，但发送的第1个字符应是编号为105或106的符号，用于示出网络号有效位是奇数还是偶数。例如：号码0012345应编码为105 00 01 23 45，而号码00123456应编码为106 00 12 34 56。

8.4 遇险告警转发

对于包括岸到船告警的“遇险告警转发”“遇险告警转发确认”和“遇险确认”呼叫，消息格式分别示于表A1-4.3、表A1-4.4和表A1-4.2。

在代表无法自己发出告警的另一船舶发送遇险告警且遇险电台的标识未知时，遇险告警转发呼叫应包含被发送五次的符号编号为126的“遇险电台标识”。

当人员落水设备以闭环模式向单个电台或一组电台发送“遇险告警转发”时，要使用的“遇险电台标识”为人员落水装置的标识（ID）。

8.5 测试呼叫

可以用表A1-4.7中的测试呼叫序列在中频和高频以及甚高频信道70的遇险和安全频率上发出测试呼叫。

8.6 遇险自我取消操作

发射ID与遇险船舶ID相同的遇险确认，应被解释为一种自我取消操作。该情况应在所有接收电台上显示。

9 序列结束

“序列结束”（EOS）字符在DX位置发送3次，在RX位置发送1次（见图A1-1b）。它是对应于符号编号为117、122和127的3个独有字符中的一个，使用方法如下：

- 如果呼叫需要确认（确认RQ），使用符号编号为117的符号，仅用于单个呼叫和自动呼叫；
- 如果序列是对需要确认的呼叫的回答（确认BQ），使用符号编号为122的符号，用于单个呼叫和自动呼叫以及所有遇险告警转发确认；
- 对于所有其他呼叫，使用符号编号为127的符号。

10 差错校验字符

10.1 差错校验字符（ECC）是最后一个发送的字符，它用于检查整个序列是否存在由10位错误检测码检测到的错误以及使用的时间分集。

10.2 ECC的7个信息比特应等于所有信息字符对应比特的模2和的最低有效位（即垂直偶数奇偶校验）。格式指示符和序列结束（EOS）字符被认为是信息字符。相位调整字符和重发（RX）字符不是信息字符。构造ECC时应只用一个格式指示符和一个EOS字符。ECC也须在DX和RX位置发送。

10.3 除非收到ECC并正确解码后才能开始自动确认发送。如果由于在信息字符的10位错误检测码中检测到的但可以由时间分集码纠正的错误，接收的ECC与从收到的信息字符中计算出的结果不匹配，可忽略不计。

10.4 接收机解码器应尽最大可能利用接收到的信号，包括使用差错校验字符。

11 遇险告警尝试

11.1 遇险告警可作为前置点状图案的单频或多频呼叫尝试发送。中频/高频设备应能利用单频和多频两种呼叫尝试。当在同一频率上的遇险告警尝试包含多于一个连续的遇险呼叫（参见ITU-R M.541建议书）时，这些连续告警可以无间隔发送，也就是在一个呼叫的结束和后续呼叫的点状图案间没有间隔，以利于维持位同步（见图1c）。多频呼叫尝试应总是至少包括中频和高频的8 MHz频段数字选择性呼叫（DSC）遇险和安全频率。

11.2 遇险告警应只能由一专用遇险按钮启动，此按钮应被明显标识和保护以免误操作。固定台站应通过弹簧盖或扣盖保护。甚高频手持设备应采用无人时可快速自我关闭的扣盖或弹盖。一个遇险告警的发起应至少要求两个独立的动作。

11.3 格式指示符为“遇险”或呼叫类别为“遇险”“紧急”和“安全”的呼叫应当仅由人工发起。这同样也适用于由自动数字选择性呼叫（DSC）设备装备的船舶。遇险告警自动重发见ITU-R M.541建议书。

11.4 在遇险告警之后，应紧接着按下述方式发送一个数字选择性呼叫（DSC）扩展消息，该消息符合ITU-R M.821建议书，给出了增强的位置解析度。

对于单频遇险告警尝试，应在最后的5个连续遇险告警之后紧接着发送扩展消息。

对于多频遇险告警尝试，应在每一遇险告警之后紧接着发送扩展消息。

重新发送遇险告警尝试应符合第3.2.4段的要求。

12 船载人机接口

12.1 船载可闻数字选择性呼叫告警和可闻指示

12.1.1 船载DSC警报器应从较小音量开始，如果操作员不叫停，则应逐渐加大音量。这将使操作员有机会确认告警信号已收到，且不通过消除警报声的方式中断船舶当前的通信。DSC收到的不属于遇险和紧急呼叫类别的呼叫应发出可闻的指示（见第2.3段），以通知操作员接收已经完成。

12.1.2 遇险呼叫类别由遇险告警、遇险确认、遇险告警转发和遇险告警转发确认组成。

- DSC遇险告警和遇险告警转发应该有一个警报，包括重复2 200 Hz频率音250 ms，然后是重复1 300 Hz频率音250 ms（双音警报）。
- DSC遇险告警确认和DSC遇险告警转发确认应启动一个警报，包括重复500 ms的2 200 Hz音，然后重复500 ms的1 300 Hz音（双音确认警报）。

在收到的遇险数字选择性呼叫（DSC）自动程序开始时发出此警报。该警报特征不应改变。

12.1.3 由紧急警报和紧急警报确认构成的紧急呼叫类别。

- DSC紧急警报包括重复2 200 Hz频率音250 ms，然后是250 ms的静音期。
- DSC紧急确认告警包括重复2 200 Hz频率音500 ms，然后是500 ms的静音期。

当启动DSC信息的类别为“紧急”的情况下，这些警报在启动接收到的非遇险DSC自动程序时发生。该警报特征不应改变。

12.1.4 通常，只有首次出现已接收DSC遇险呼叫及DSC紧急呼叫时发出警报。

应根据实际报告的位置更新显示，但这种信息的变化不应导致原始警报重复。

12.1.5 所有未按第A4-3.1.1段规定，发出DSC遇险或DSC紧急警报的已收讫DSC呼叫，应发出一个简短的可闻提示（见第2.3段），以通知操作员接收已经完成。

12.1.6 对于高频和中频遇险呼叫，只有在收到遇险类别呼叫且收到的遇险位置在接收船舶位置的500 NM（926 km）之内或遇险位置处于极地地区（纬度大于北纬70°或南纬70°）时才应触发DSC遇险警报。如果收到呼叫且无法确定遇险船舶与接收呼叫船舶之间的距离，也应启动警报器。

12.1.7 对于发往某一地理地区的呼叫，如果接收电台位于呼叫指定的地区或接收电台的位置未知，应启动与呼叫类别相适应的DSC遇险和DSC紧急警报。

12.1.8 在1小时内收到重复的遇险转发呼叫不应启动DSC遇险警报。重复的遇险转发呼叫指的是“所有船舶”或“地理地区”格式指示符中含有第8.1节规定的相同信息和相同的遇险水上移动业务识别（MMSI）。

12.2 休眠定时器

在正常工作期间，设备应包括一个休眠定时器，如果操作员设置的菜单停用了数字选择性呼叫（DSC）接收设备且已经10分钟未做出任何选择或更改，该定时器可让数字选择性呼叫（DSC）系统显示器回到默认方式或待机方式。

12.3 显示器

显示器上显示的信息应在船上任何照明条件下和可能遇到的船舶驾驶台操作要求情况下¹，在典型用户位置上清晰可见。

显示器应可用明文显示收到的呼叫中所含的信息。对于A类数字选择性呼叫（DSC）设备，显示器应可在两行或多行内至少显示160个字符。

12.4 水上移动业务识别

在相关主管部门划分给本船舶的MMSI配置完成并存储到DSC设备中之前，DSC设备不应发送任何数字选择性呼叫（DSC）呼叫。一旦完成存储，没有制造商或授权实体的合作，使用者就不能改动MMSI号码。

数字选择性呼叫（DSC）设备应从一开机就显示本船舶的MMSI，除非MMSI尚未配置。如果MMSI尚未配置，则设备显示器上会提醒输入本船舶MMSI之后才能发送数字选择性呼叫（DSC）呼叫。在操作员确认其见到这条显示并输入本船舶MMSI之前，设备应一直保持这种状态。

在数字选择性呼叫（DSC）设备处于开启状态时，MMSI应能很容易地显示在人机界面上。

¹ 更多细节信息见IMO MSC. 191(79)。

12.5 甚高频频段的自动信道切换功能

在甚高频设备上可实施收到数字选择性呼叫（DSC）后自动转向后续通信信道的功能。在自动转向拟议频率或信道前，用户应接受改变，且应在确认之后实施。

在某些情况下，接收数字选择性呼叫（DSC）时自动切换到后续通信信道有可能中断正在进行中的通信。因此，如果存在这种能力，应有一种措施对单个电台呼叫类别为“遇险”和“紧急”之外的所有呼叫停用该功能。数字选择性呼叫（DSC）设备应提供一种可见的指示，表明停用了自动切换功能。

12.6 数据接口

按照IEC 61162系列，数字选择性呼叫（DSC）设备应具备与船载导航设备或系统交换数据或在必要时与其他船载设备交换数据的装置，其用途包括自动位置更新。

12.7 位置更新

数字选择性呼叫（DSC）设备应能利用第12.6节所述的数据接口从外部信号源接受有效的IEC 61162位置信息，包括确定该位置的时间，以便自动更新本船舶的数字选择性呼叫（DSC）位置。

应当为D类和E类数字选择性呼叫（DSC）设备且可以为A类数字选择性呼叫（DSC）设备提供在内部集成一体的全球导航卫星系统（GNSS）接收机。在这种情况下，如果外部IEC 61162位置信息无效或未提供，则数字选择性呼叫（DSC）设备应自动换到内部信号源。应在外部安装集成一体的GNSS接收机天线，以使其在天空中不受任何遮拦。

如果无法进行自动位置更新，则应出现可视并可闻的提示，以便人工更新位置信息，条件是，a) 启动时未提供位置信息；b) 在位置信息4小时未变之前。在进行位置更新之前，应一直维持可视提示。应自动删除23½小时未更新的位置信息。

自身船舶数字选择性呼叫（DSC）位置信息和该信息来源（外部、内部或人工输入）应显示在数字选择性呼叫（DSC）设备上。

12.8 地理地区的输入

数字选择性呼叫（DSC）设备应具备一定的措施，将使用者按照中心点与范围规定的地理地区转换为第5.3节规定的相应墨卡托面积呼叫格式。中心点应转换为船舶位置信息，范围应转换为500 NM（926 km）。输入的范围和中心点转换后应形成涵盖输入数据的最小矩形面积。

12.9 医疗运输和中立国船舶与航空器

具备使用第2遥控指令“未参加武装冲突国的船舶和航空器”和“医疗运输”的能力应不是默认选项，只有改变启动菜单中的相应参数才具备。

12.10 群呼叫（有共同利益的船舶）/单个呼叫

当菜单中单个呼叫的MMSI以“0”开始而后接三位格式指示符（用于单个呼叫的MID）时，120应/可以自动更改为群呼叫指示符114以及所有的呼叫设置。

12.11 MF/HF的自动连接系统功能（A类和E类）

ACS旨在通过自动选择工作频率，在船舶电台与船舶/海岸电台之间建立通信链路。

应向DSC设备提供一个可视指示，表明已通过ACS功能实现自动频率切换。

12.12 遇险告警自取消程序的实施

在激活遇险告警之后，设备应在顶层提供一个选项，以便在因失误而错误发起遇险告警时，按照表A1-4.1中的规定，发送遇险告警自取消消息。

此前按照表A1-4.1发出遇险告警但尚未得到确认的关闭DSC设备的行动，须使DSC设备发送遇险告警自取消消息。

设备应使用第3.2.4.4节所述的遇险告警自取消程序。

13 手持人机接口

13.1 可闻数字选择性呼叫警报和可闻指示

13.1.1 发向手持甚高频的所有呼叫都应激活可闻警报。

13.1.2 由遇险告警、遇险确认、遇险告警转发和遇险告警转发确认组成的遇险呼叫类别。

- DSC遇险告警和遇险告警转发应发出一个警报，其中包括重复2 200 Hz频率音250 ms，然后是重复1300 Hz频率音250 ms（双音警报）。
- DSC遇险告警确认和DSC遇险告警转发确认应启动一个警报，其中包括重复2 200 Hz频率音250 ms，然后是重复1300 Hz频率音500 ms（双音确认警报）。

在收到的遇险DSC自动程序开始时发生此警报。该警报特征不应改变。

13.1.3 由紧急警报和紧急警报确认构成的紧急呼叫类别。

- DSC紧急警报包括重复2 200 Hz频率音250 ms，然后是250 ms静音期。
- DSC紧急确认告警包括重复2 200 Hz频率音500 ms，然后是500 ms的静音期。

在启动DSC信息的类别为“紧急”的情况下，这些警报在启动接收到的非遇险DSC自动程序时发生。该警报特征不应改变。

13.1.4 只有首次出现已接收DSC遇险呼叫或DSC紧急呼叫时发出警报。

应根据实际报告的位置更新显示，但这种信息的变化不应导致原始警报的重复。

13.1.5 所有未按第3.1.1段规定发出警报的已收讫DSC呼叫，应发出一个可闻指示（见第2.3段），以通知操作员接收已经完成。

如果接收到的DSC呼叫不属于遇险和紧急呼叫类别，则应发出可闻提示（见第2.3段），以通知操作员接收已经完成。

13.2 休眠定时器

正常工作期间，手持设备应包括一个休眠定时器，如果操作员设置的菜单停用了数字选择性呼叫（DSC）呼叫接收设备且已经数分钟未做出任何选择或更改，该定时器可让数字选择性呼叫（DSC）系统显示器回到默认方式或待机方式。分钟的范围应在手持甚高频设备配置的1到10之间调整。

13.3 显示器

在手持甚高频显示器上的信息应在船上任何照明条件和操作要求情况下从典型用户位置上均清晰可见²。显示器应可用明文显示收到的呼叫中所含的信息。

13.4 水上移动业务识别/水上识别

在相关管理部门分配给手持甚高频的MMSI或水上识别配置并存储在DSC设备中之前，手持DSC设备不应发送任何DSC呼叫。一旦完成存储，没有制造商或授予权实体的合作，用户就不能重新编程标识符。

数字选择性呼叫（DSC）设备应在启动时可以显示标识符，除非未配置标识符。如果没有配置标识符，设备应显示提示 – 在输入标识符之前，该设备不传送任何数字选择性呼叫（DSC）。设备应在操作员确认他已阅读显示器并已输入标识符才能保持上述状态。

应以备用模式显示标识符并在手持甚高频设备的菜单系统中可以显示。

13.5 自动信道切换

在甚高频设备上可实施收到数字选择性呼叫（DSC）后自动转向后续通信信道的功能。在自动转向拟议频率或信道前，用户应接受改变，且应在确认之后实施。

在某些情况下，接收数字选择性呼叫（DSC）时自动切换到后续的通信信道，有可能中断正在进行中的通信。因此，如果存在这种能力，则应有一种措施对所有呼叫停用该功能。

手持甚高频设备应在完成关闭电源和开启电源的序列后回到自动信道切换模式。

14 带有电子定位系统的手持甚高频数字选择性呼叫设备（H类）

数字选择性呼叫（DSC）设备必须提供内置GNSS接收机并使用这些功能。

15 D、E和H类的位置请求操作

位置请求确认功能应能够由用户解除，以确保隐私。然而，在发送遇险告警后，应自动激活该特定无线电装置的位置请求确认功能，且在用户重新设置前保持激活状态。设备如要求，应自动发送位置请求确认，这将确保搜救实体能够在设备收到遇险确认之后依然要求给出遇险船舶的位置。

16 使用甚高频数字选择性呼叫（DSC）的人员落水装置（M类）

使用VHF数字选择性呼叫（M类）的人员落水（MOB）设备，属于A组自主水上无线电设备。这些设备集成了DSC和AIS功能。这些设备操作程序的功能描述见ITU-R M.2135建议书。下面几节描述了相关的DSC功能。

² 更多细节信息见IMO MSC. 191(79)。

16.1 开闭环操作

使用甚高频数字选择性呼叫（DSC）的人员落水（MOB）装置必须能够作为开环/所有电台装置（见第16.7节）操作，或仅作为闭环/指定电台装置（见第16.8节）操作（详见本建议书）。

16.2 遇险自取消操作

使用VHF数字选择性呼叫（M类）的MOB装置须能够按照第8.6节和表A1-4.2所述，发送遇险自取消消息。

16.3 收到确认消息时的行动

如果MOB装置在激活后收到按照表A1-4.2格式编写的DSC遇险告警确认消息，或收到按照表A1-4.4格式编写的DSC遇险告警转发确认消息，则作为对相关告警的响应，DSC发射机须关闭并提供已收到确认消息的指示。

16.4 开环人员落水（MOB）装置

表A1-4.1和A1-4.2定义了使用甚高频DSC的开环人员落水（MOB）装置的呼叫。最初激活时，开环人员落水（MOB）装置发射格式为表A1-4.1所述的遇险告警DSC呼叫。适当的确认应符合表A1-4.2的规定。告警字段的性质须设为符号110（人员落水），随后的通信字段应设为符号126（无信息）。最初DSC消息中的位置（消息2）和时间（消息3）字段分别填写数字9和8（具体见8.2.3和8.2.4节）。在随后的消息中，这些字段应该用适当的数据填充。

16.5 闭环人员落水（MOB）装置

表A1-4.3和A1-4.4定义了使用甚高频DSC的闭环人员落水（MOB）装置的呼叫。

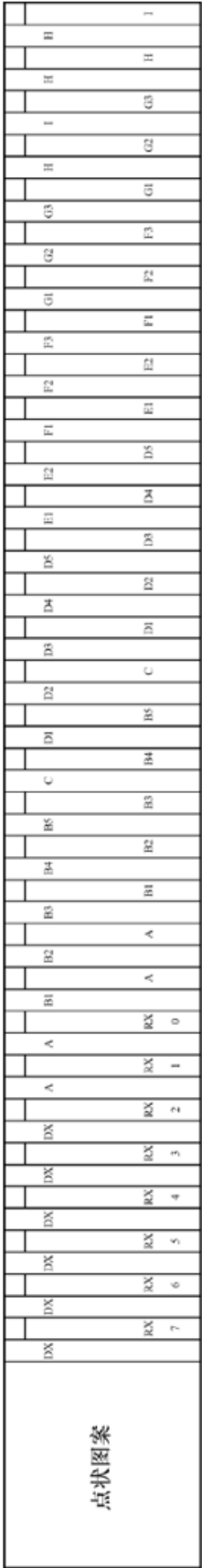
在初始激活后，闭环人员落水（MOB）装置应按照表A1-4.3、向本船发射格式为遇险告警转发的DSC呼叫 – 遇险性质设为110人员落水（MOB），随后的通信字段设为符号126（无信息）。按照第8.2.3和8.2.4节，初始数字选择性呼叫（DSC）消息中的位置（消息2）和时间（消息3）字段应分别由数字9和8取代。在随后的消息中，这些字段应该用适当的数据填充。

当MOB装置从闭环模式切换到开环模式时，其发射一条编码为表A1-4.1规定的所有船舶遇险告警的DSC消息。遇险字段的性质须设为符号110（人员落水），随后的通信字段须设为符号126（无信息）。

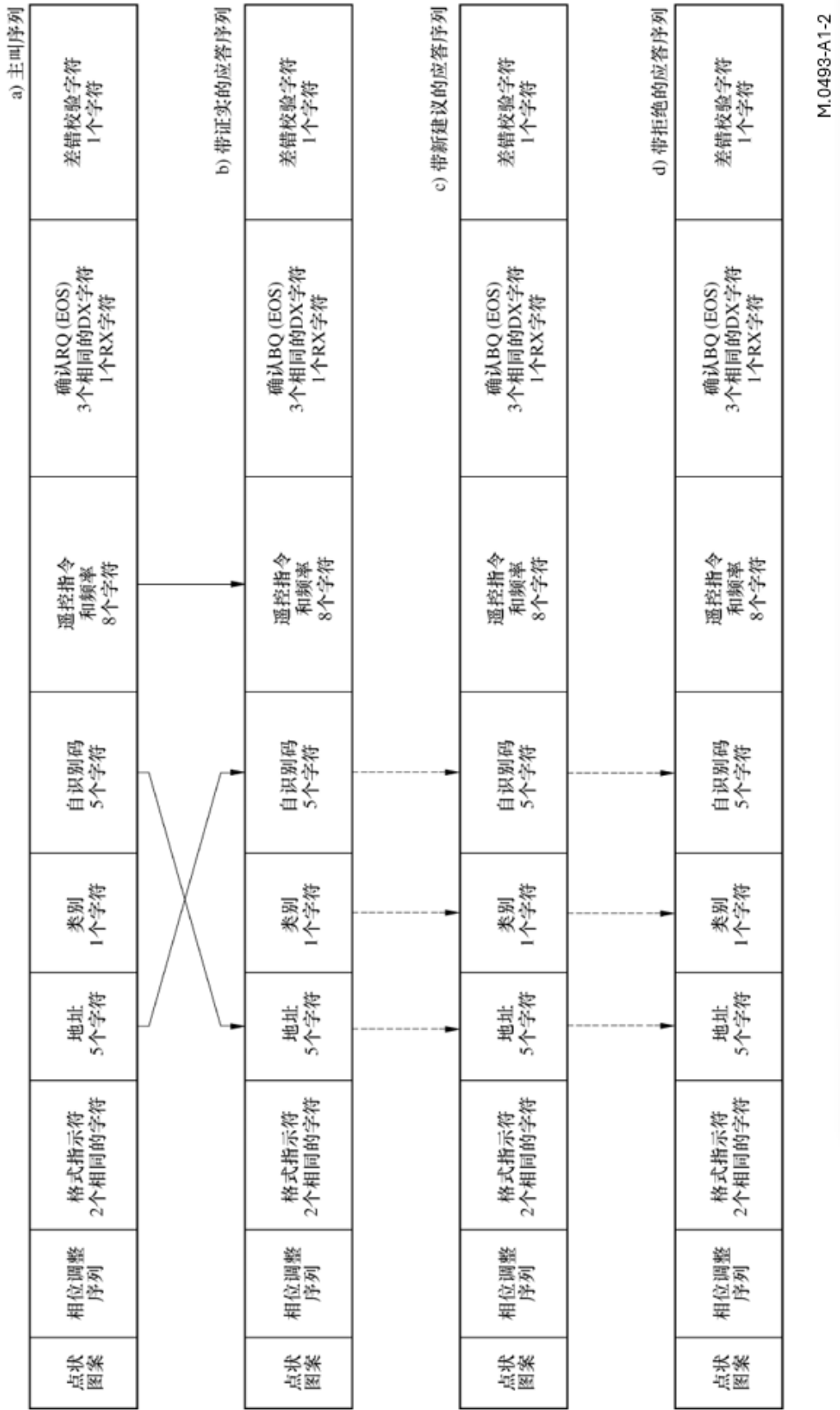
图A1-1
呼叫序列的构成

点状图案	DX/RX 相位调整序列	A 格式指示符	B 被叫地址	C 类别	D 自识别码	E 遥控指令消息	F 频率消息	G 频率消息	H 序列结束	I 差错校验字符
		2个相同的字符	5个字符	1个字符	5个字符	2个字符	3个字符	3个字符	3个相同的DX字符， 1个RX字符	1个字符

a) 典型常规消息的技术格式

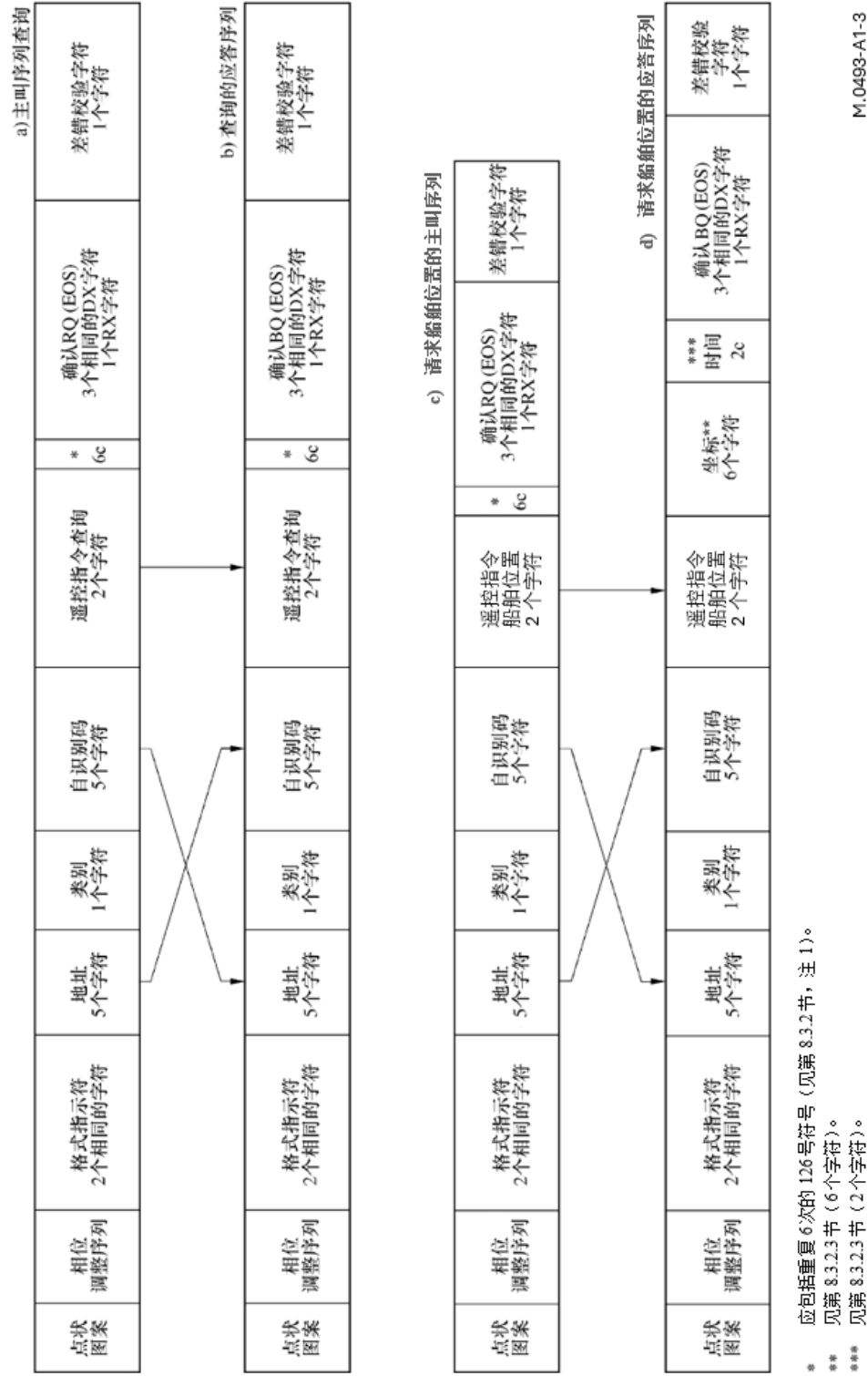


图A1-2
典型单个呼叫的主叫序列和应答序列示例

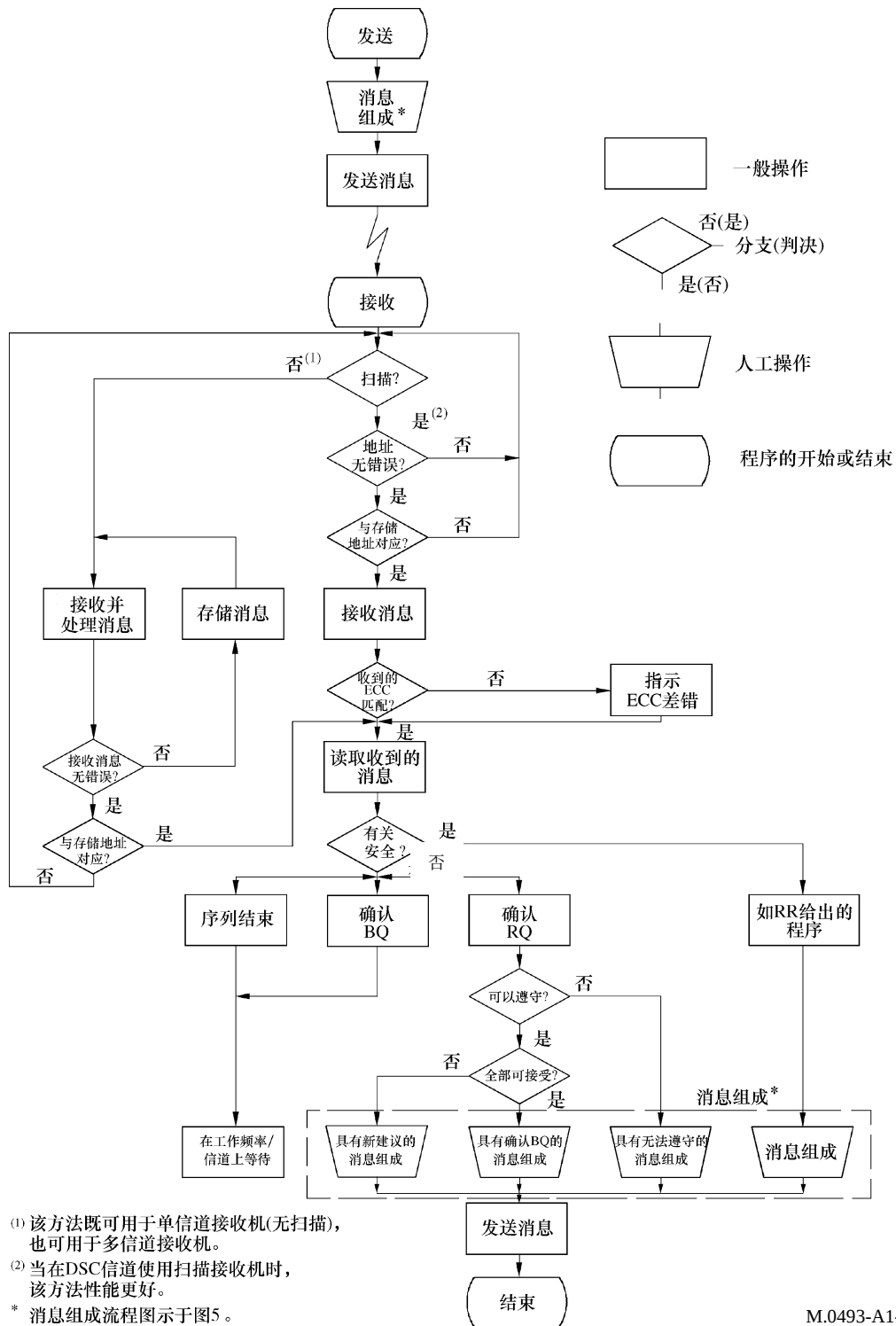


图A1-3

查询和船舶位置的主叫序列和应答序列



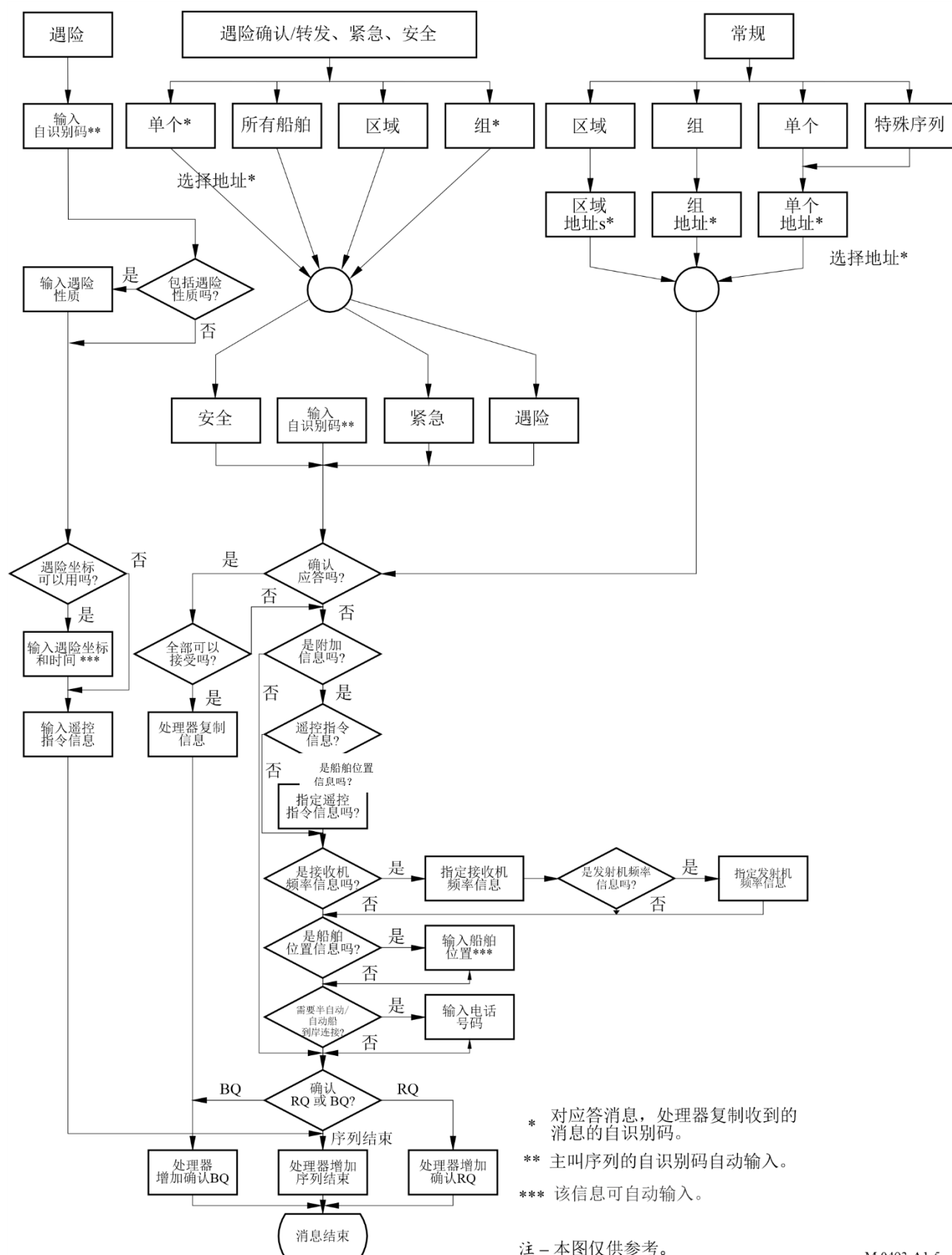
图A1-4



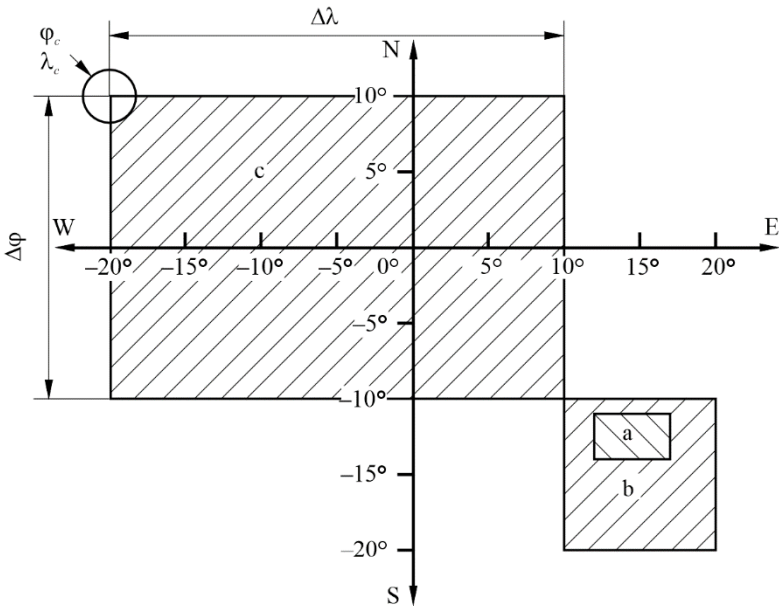
注 — 本图仅供参考。

M.0493-A1-4

图A1-5
呼叫组成流程图示例



图A1-6
地理坐标



a) $\varphi_a = -11^\circ$ (南) $\lambda_a = 12^\circ$ (东) $\Delta\varphi = 3^\circ$ $\Delta\lambda = 5^\circ$

格式指示符号	2	1	1	0	1	2	0	3	0	5	类别
扇区	φ_a		λ_a			Δ 10°		10°			

b) $\varphi_b = -10^\circ$ (南) $\lambda_b = 10^\circ$ (东) $\Delta\varphi = 10^\circ$ $\Delta\lambda = 10^\circ$

格式指示符号	2	1	0	0	1	0	1	0	1	0	类别
10° (北)											

c) $\varphi_c = 10^\circ$ (北) $\lambda_c = -20^\circ$ (西) $\Delta\varphi = 20^\circ$ $\Delta\lambda = 30^\circ$

格式指示符号	1	1	0	0	2	0	2	0	3	0	类别
--------	---	---	---	---	---	---	---	---	---	---	----

关于表A1-4.1到表A1-4.11的图例

符号/表述方式		含义
●		必备要求
■		向后兼容所需的必备要求
—		不允许
符号100-127		符合表A1-3的符号
范围		符合附件1第5.3节的编码方法
频率		符合附件1第8.3.2节的编码方法
MMSI		符合附件1第5.2节的编码方法
ID		按照附件1第5.2节的编码方法
Pos1		符合附件1第8.1.2节的编码方法
Pos2		符合附件1第8.3.2.3节的编码方法
Pos3		符合附件1第8.3.2.3节的编码方法
Pos4		符合附件1第8.3.2.3节的编码方法
Pos5		符合 ITU-R M.821建议书的编码方法
UTC		符合附件1第8.1.3节的编码方法
n/a		在该呼叫中不包括该字段
ECC		符合附件1第10.2节的编码方法
EOS		按照附件1第9节的编码
expan1		扩展序列1
expan2		扩展序列2
expan3		扩展序列3
		不适用

注1 – 对于A类而言，甚高频和中频频段的所有功能都相同。

表A1-4.0

见表A1-3

表A1-4.1 - A1-4.11的参考

见附件2：设备类型

见图A1-1：呼叫序列的构建

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式										ITU-R M.821 建议书 扩展序列 (9)			
		船舶 电台 A类				船舶 电台 D类				船舶 电台 E类				手持 H类				MOB 装置 M类 开放 环境				海岸 电台					
		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx			Rx		
		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx		Rx		Tx			Rx		
																										格式 指示符 (2,相同)	
VHF	遇险 (RT)	●	●	●	●					●	●	●	—	—	●	112	Self- ID	100 to 110	Pos1		UTC	100**		127	ECC	127	expan1
MF/HF	遇险 (RT)	●	●			●	●							—	●	112	Self- ID	100 to 110	Pos1		UTC	109		127	ECC	127	expan1

见表A1-4.1至表A1-4.11的图例

见表A1-4.11

见图A1-3 以了解详细信息

表A1-4.1

遇险告警

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式											ITU-R M.821 建议书 扩展序列* (9)																						
		船舶电台 A类				船舶电台 D类				船舶电台 E类				手持 H类				MOB 装置 M类 开环路				海岸 电台				格式 指示符 (2,相同))	自识别 码 (5)	消息				EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)													
																												1							2				3				4				
																												遇险 性质 (1)							遇险 坐标 (5)				时间 (2)				后续 通信 (1)				
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx		Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx													
VHF	遇险 (RT)	●	●	●	●					●	●	●	—	—	●	112	Self- ID	100至110	Pos1	UTC	100**	127	ECC	127	expan1																						
MF/HF	遇险 (RT)	●	●					●	●							112	Self- ID	100至110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127	expan1																						

* 扩展序列见表A1-4.11。

** 对于M类（见第16段），该字段设置为126；对于其他情况，此字段设置为100。

表A1-4.2
遇险确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式												ITU-R M.821 建议书 扩展序列 * (9)
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB装置 M类 开环路		海岸电台		格式 指示符 (2, 相 同)	类别 (1)	自识别 码 (5) ¹	遥控 指令 (1)	消息					EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相 同)	
																		0	1	2	3	4				
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx					遇险 ID (5)	遇险性 质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)				
VHF	遇险确认 (RT)	●	●	—	●			—	●	—	●	●	116	112	Self-ID	110	Distress ID	100 - 110	Pos1	UTC	100**	127	ECC	127	expan1	
	遇险确认 (EPIRB)	●	●	—	●			—	●	—	—	●	●	116	112	Self-ID	110	Distress ID	112	Pos1	UTC	126	127	ECC	127	expan1
	遇 险 自 我取消	●	●	●	●			●	●	●	—	—	●	116	112	Self-ID	110	Self-ID	100 - 110	Pos1	UTC	100**	127	ECC	127	expan1

* 扩展序列见表A1-4.11。

** 对于M类（见第16段），该字段设置为126；对于其他情况，此字段设置为100。

表A1-4.2（完）

遇险确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式												ITU-R M.821 建议书 扩展序列 * (9)
		船舶 电台 A 类		船舶 电台 D 类		船舶 电台 E 类		手持 H类		MOB装置 M类 开环路		海岸电台		格式 指示符 (2,相同)	呼叫类 别 (1)	自识别 码 (5) ¹	遥控 指令 (1)	消息					EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)	
																		0	1	2	3	4				
																		遇险 ID (5)	遇险性 质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)				
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx					遇险 ID (5)	遇险性 质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)				
MF	遇险 确认 (RT)	●	●			—	●					●	●	116	112	Self-ID	110	Distress ID	100至 110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127	expan1
	遇险自 我取消	●	●			●	●					—	●	116	112	Self-ID	110	Self-ID	100至 110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127	expan1
HF	遇险 确认 (RT)	—	●			—	●					●	●	116	112	Self-ID	110	Distress ID	100至 110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127	expan1
	遇险自 我取消	●	●			●	●					—	●	116	112	Self-ID	110	Self-ID	100至 110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127	expan1

该消息应与收到的遇险告警信息相匹配，但海岸电台人工产生的遇险确认除外。

* 扩展序列见表A1-4.11。

表A1-4.3

遇险告警转发

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式													ITU-R M.821 建议书 扩展序列* (9)
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 封闭 环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相 同)	地址 (5)	呼叫 类别 (1)	自识 别码 (5)	遥控 指令 (1)	消息					EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相 同)	
																			0	1	2	3	4				
																			遇险 ID (5)	遇险性质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)				
VHF	单个（RT）	●	●	—	●			—	—	—	—	●	●	120	ID	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	100	117	ECC	117	expan2
	单个（救生装置）	—	●	—	●			—	—	●	—	—	●	120	ID**	112	Self-ID***	112	遇险ID***	110	Pos1	UTC	126	117	ECC	117	expan2
	群（救生装置）	—	●	—	●			—	—	●	—	—	●	114	ID**	112	Self-ID***	112	遇险ID***	110	Pos1	UTC	126	127	ECC	127	expan1
	地理地区（RT）	—	■	—	■			—	—	—	—	—	■	102	区域	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	100	127	ECC	127	expan1
	所有船舶（RT）	●	●	—	●			—	—	—	—	●	●	116	n/a	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	100	127	ECC	127	expan1

* 扩展序列见表A1-4.11。

** 母船或船舶组的MMSI。在特殊情况下，可以用海岸电台的MMSI对MOB进行编程，以代替母船在闭环模式下操作。否则，海岸电台将无法接收闭环遇险告警转发，并且海岸电台只能在MOB进行开环遇险告警操作的12分钟后才能接收遇险告警。

*** 在单个电台或一组电台的闭环模式下，“遇险电台的识别”以及“Self ID”为人员落水装置的标识。

表A1-4.3（完）

遇险告警转发

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式												
		船舶电台 A类		船舶电台 D类		船舶电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和封 闭环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	呼叫类 别地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识 别码 (5)	遥控 指令 (1)	消息					EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																			0	1	2	3	4			
																			遇险ID (5)	遇险性质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)			
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx		遇险ID (5)	遇险性质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)	EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)				
MF/HF	单个（RT）	●	●			—	●					●	●	120	MMSI	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	109	117	ECC	117
	地理地区（RT）	●	●			—	●					●	●	102	区域	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127
	所有船舶（RT）	—	■			—	■					—	■	116	n/a	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	109	127	ECC	127
																			该消息应与收到的遇险告警信息相匹配，但用非DSC手段观测到或报告的人工生成的转发信号除外。							

ITU-R M.821
建议书
扩展序列*
(9)

expan2

expan1

expan1

* 扩展序列见表A1-4.11。

表A1-4.4

遇险告警转发确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式														
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 封闭 环路		海岸 电台		格式指 示符 (2,相 同)	地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识 别码 (5)	遥控指令 (1)	消息					EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相 同)		
																			0	1	2	3	4					
																			遇险 ID (5)	遇险性质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)					
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx						遇险 ID (5)	遇险性质 (1)	遇险 坐标 (5)	时间 (2)	后续 通信 (1)			EOS (1)	ECC (1)	
VHF	单个（RT）	●	●	●	●			—	●	—	●	●	●	120	ID	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	100	122	ECC	122	expan3	
	群（MOB）	●	●	●	●			—	●	—	●	●	●	114	ID	112	Self-ID	112	遇险ID	110	Pos1	UTC	126	122	ECC	122	expan3	
	单个（MoB）	●	●	●	●			—	—	—	●	●	●	120	ID	112	Self-ID	112	遇险ID	110	Pos1	UTC	126	122	ECC	122	Expan3	
	所有船舶（RT）	—	●	—	●			—	—	—	—	●	●	116	n/a	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	100	122	ECC	122	expan3	
MF/HF	单个（RT）	●	●			●	●						●	●	120	ID	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	109	122	ECC	122	expan3
	所有船舶（RT）	—	■			—	●						●	●	116	n/a	112	Self-ID	112	遇险ID	100至110	Pos1	UTC	109	122	ECC	122	expan3
																			该消息应与收到的遇险告警转发呼叫信息相匹配。								ITU-R M.821 建议书 扩展序列* (9)	

* 扩展序列见表A1-4.11。

表A1-4.5

紧急呼叫和安全呼叫 – 所有船舶

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式								
		船舶 电台 A 类		船舶 电台 D 类		船舶 电台 E 类		手持 H类		MOB装置 M类 开放和封闭 环路		海岸电台		格式指示符 (2,相同)	呼叫类别 (1)	自识别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																	1		2			
																	第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率 (6)或(8)			
Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)				频率 (6)或(8)	EOS (1)	ECC (1)			
VHF	全模式 RT	●	●	●	●			—	●	—	—	●	●	116	108 或 110	Self-ID	100	126	频率	127	ECC	127
	双工 RT ⁽¹⁾	—	■	—	■			—	■	—	—	—	■	116	108 或 110	Self-ID	101	126	频率	127	ECC	127
	医疗运输 ⁽²⁾	●	●	—	—			—	—	—	—	—	●	116	110	Self-ID	100	111	频率	127	ECC	127
	船舶和航空器 ⁽³⁾	●	●	—	—			—	—	—	—	—	●	116	110	Self-ID	100	110	频率	127	ECC	127
MF/HF	J3E RT	—	—			—	—					—	■	116	108 或 110	Self-ID	109	126	频率	127	ECC	127

(1) 见第8.3.1节。

(2) 见表A1-3脚注⁽⁹⁾。

(3) 见表A1-3脚注⁽⁸⁾。

表A1-4.6

紧急呼叫和安全呼叫 – 地理地区呼叫

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式										
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB装置 M类 开放和封 闭环路		海岸电台		格式指示 符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识 别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)	
																		1		2				
																		第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率 (6)或(8)				
Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx													
MF/HF	J3E (RT)	●	●			●	●					●	●	102	区域	108或110	Self-ID	109	126	频率	127	ECC	127	
	F1B (FEC)	—	●			—	—					●	—	102	区域	108或110	Self-ID	113	126	频率	127	ECC	127	
	医疗运输 ⁽¹⁾	●	●			—	—					—	●	102	区域	110	Self-ID	109	111	频率	127	ECC	127	
	船舶和航空器 ⁽²⁾	●	●			—	—					—	●	102	区域	110	Self-ID	109	110	频率	127	ECC	127	

(1) 见表A1-3脚注⁽⁹⁾。(2) 见表A1-3脚注⁽⁸⁾。

表A1-4.7

紧急呼叫和安全呼叫—单个呼叫及其确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式											ITU-R M.821 建议书 扩展序列* (9)
		船舶 电台 A/B类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和 封闭 环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识 别码 (5)	消息				EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)	
																		1		2	3				
																		第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)	时间 (2)				
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx												
VHF	全模式 RT	●	●	—	●			—	●	—	—	●	●	120	ID	108 或 110	Self-ID	100	126	频率	n/a	117	ECC	117	—
	双工 RT ⁽¹⁾	—	■	—	—			—	—	—	—	■	120	ID	108 或 110	Self-ID	101	126	频率	n/a	117	ECC	117	—	
	RT 确认	●	●	●	—			●	—	—	—	●	●	120	ID	108 或 110	Self-ID	100	126	频率	n/a	122	ECC	122	—
	无法遵守确认	●	●	●	—			●	—	—	—	●	●	120	ID	108 或 110	Self-ID	104	100至109	频率	n/a	122	ECC	122	—
	位置请求	●	●	●	●			●	●	—	—	●	—	120	ID	108	Self-ID	121	126	Pos3	n/a	117	ECC	117	—
	位置确认	●	●	●	●			●	●	—	—	—	●	120	ID	108	Self-ID	121	126	Pos4	UTC	122	ECC	122	expan3
	测试	●	●	●	●			●	●	●	—	●	●	120	ID	108	Self-ID	118	126	126	n/a	117	ECC	117	—
	测试确认	●	●	●	●			●	●	—	●	●	●	120	ID	108	Self-ID	118	126	126	n/a	122	ECC	122	—

* 扩展序列见表A1-4.11。

表A1-4.7（完）

紧急呼叫和安全呼叫—单个呼叫及其确认

频段	通信类型	适用情况										呼叫序列的技术格式											ITU-R M.821 建议书 扩展 序列* (9)		
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和 封闭 环路		海岸电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类 别 (1)	自识别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)		EOS (2,相同)	
																		1		2					3
																		第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)					时间 (2)
MF/HF	J3E RT	●	●			—	●					●	●	120	ID	108或 110	Self-ID	109	126	频率	n/a	117	ECC	117	—
	带有位置编号的 J3E RT	●	—			—	—					—	●	120	ID	108或 110	Self-ID	109	126	Pos2	n/a	117	ECC	117	—
	J3E RT 确认	●	●			●	—					●	●	120	ID	108或 110	Self-ID	109	126	频率	n/a	122	ECC	122	—
	无法遵守确认	●	●			●	—					●	●	120	ID	108或 110	Self-ID	104	100 - 109	频率	n/a	122	ECC	122	—
	位置请求	●	●			●	●					●	—	120	ID	108	Self-ID	121	126	Pos3	n/a	117	ECC	117	—
	位置确认	●	●			●	●					—	●	120	ID	108	Self-ID	121	126	Pos4	UTC	122	ECC	122	expan3
	测试	●	●			●	●					●	●	120	ID	108	Self-ID	118	126	126	n/a	117	ECC	117	—
	测试确认	●	●			●	●					●	●	120	ID	108	Self-ID	118	126	126	n/a	122	ECC	122	—

⁽¹⁾ 见第8.3.1节。

* 扩展序列见表A1-4.11。

表A1-4.8

例行组呼叫

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式									
		船舶 电台 A 类		船舶 电台 D 类		船舶 电台 E 类		手持 H类		MOB装置 M类 开放和封 闭环路		海岸电 台		格式指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																		1		2			
																		第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率 (6)			
Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx												
VHF	全模式 RT	●	●	●	●			●	●	—	—	●	●	114	MMSI	100	Self-ID	100	126	频率	127	ECC	127
	双工 RT ⁽¹⁾	—	■	—	—			—	—	—	—	—	■	114	MMSI	100	Self-ID	101	126	频率	127	ECC	127
MF/HF	J3E RT	●	●			●	●					●	●	114	MMSI	100	Self-ID	109	126	频率	127	ECC	127
	F1B FEC	●	●			—	—					●	●	114	MMSI	100	Self-ID	113	126	频率	127	ECC	127

⁽¹⁾ 见第8.3.1节。

表A1-4.9.1

例行单个呼叫及其确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式									
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和 封闭 环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识 别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																		1		2			
																		第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)			
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx					第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)			
VHF	全模式 RT	●	●	●	●			●	●	—	—	●	●	120	ID	100	Self-ID	100	126	频率	117	ECC	117
	双工 RT ⁽¹⁾	—	■	—	—			—	—	—	—	—	■	120	ID	100	Self-ID	101	126	频率	117	ECC	117
	RT 确认	●	●	●	●			●	●	—	—	●	●	120	ID	100	Self-ID	100	126	频率	122	ECC	122
	数据	●	●	—	—			—	—	—	—	●	●	120	ID	100	Self-ID	106	126	频率	117	ECC	117
	数据确认	●	●	—	—			—	—	—	—	●	●	120	ID	100	Self-ID	106	126	频率	122	ECC	122
	无法遵守确认	●	●	●	●			●	●	—	—	●	●	120	ID	100	Self-ID	104	100至109	频率	122	ECC	122
	查询	—	●	—	—			—	—	—	—	●	■	120	ID	100	Self-ID	103	126	126	117	ECC	117
	查询确认	●	—	—	—			—	—	—	—	■	●	120	ID	100	Self-ID	103	126	126	122	ECC	122

表A1-4.9.1（完）

例行单个呼叫及其确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式									
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和 封闭 环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类 别 (1)	自识 别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																		1		2			
																		第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)			
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx														
MF/HF	J3E RT	●	●			●	●					●	●	120	ID	100	Self-ID	109	126	频率	117	ECC	117
	带有位置编号的 J3E RT	●	—			●	—					—	●	120	ID	100	Self-ID	109	126	Pos2	117	ECC	117
	J3E RT 确认	●	●			●	●					●	●	120	ID	100	Self-ID	109	126	频率	122	ECC	122
	F1B FEC、ARQ 或数据	●	●			—	—					●	●	120	ID	100	Self-ID	113, 115, 106	126	频率	117	ECC	117
	带有位置编号的 FEC、 ARQ 或数据	●	—			—	—					—	●	120	ID	100	Self-ID	113, 115, 106	126	Pos2	117	ECC	117
	F1B FEC、ARQ 或数据 确认	●	●			—	—					●	●	120	ID	100	Self-ID	113, 115, 106	126	频率	122	ECC	122
	无法遵守确认	●	●			●	●					●	●	120	ID	100	Self-ID	104	100 - 109	频率	122	ECC	122
	查询	—	●			—	—					●	■	120	ID	100	Self-ID	103	126	126	117	ECC	117
	查询确认	●	—			—	—					■	●	120	ID	100	Self-ID	103	126	126	122	ECC	122

(1) 见第8.3.1节。

表A1-4.9.2

自动连接系统的单个呼叫及其确认

频段	通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式									
		船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放 和封闭 环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类 别 (1)	自识 别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																		1		2			
																		第1遥控 指令 (1)	第2遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)			
		Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx					第1遥控 指令 (1)	第2遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)			
MF/HF	J3E RT	●	●			●	●					●	●	120	ID	106	Self-ID	109	120至125	频率	117	ECC	117
	带有位置编号的J3E RT	●	—			●	—					—	●	120	ID	106	Self-ID	109	120至125	Pos2	117	ECC	117
	J3E RT 确认	●	●			●	●					●	●	120	ID	106	Self-ID	109	126	频率	122	ECC	122
	F1B FEC、ARQ或数据	●	●			—	—					●	●	120	ID	106	Self-ID	113, 115, 106	120至125	频率	117	ECC	117
	带有位置编号的FEC、ARQ或数据	●	—			—	—					—	●	120	ID	106	Self-ID	113, 115, 106	120至125	Pos2	117	ECC	117
	F1B FEC、ARQ或数据确认	●	●			—	—					●	●	120	ID	106	Self-ID	113, 115, 106	126	频率	122	ECC	122
	无法遵守确认	●	●			●	●					●	●	120	ID	106	Self-ID	104	100至109	Pos2或126	122	ECC	122

表A1-4.10.1

自动VHF（可选）

通信类型	适用情况												呼叫序列的技术格式										
	船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和 封闭环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	类别 (1)	自识 别码 (5)	消息			EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)	
																	1		2				3
																	第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率 (3)				数目 (2-9)
	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx													
请求	●	●	●	●			—	—	—	—	●	●	123	ID	100	Self-ID	100, 101, 106	126	频率	数目	117	ECC	117
能够遵守确认	●	●	●	●			—	—	—	—	●	●	123	ID	100	Self-ID	100, 101, 106	126	频率	数目	122	ECC	122
呼叫开始 (在工作信道上)	●	—	●	—			—	—	—	—	—	●	123	ID	100	Self-ID	100, 101, 106	126	频率	数目	127	ECC	127
无法遵守确认	●	●	●	●			—	—	—	—	●	●	123	ID	100	Self-ID	104	100-109	频率	数目	122	ECC	122
呼叫结束请求 (在工作信道上)	●	—	●	—			—	—	—	—	—	●	123	ID	100	Self-ID	105	126	频率	数目	117	ECC	117
呼叫结束确认 (在工作信道上) ⁽¹⁾	—	●	—	●			—	—	—	—	●	—	123	ID	100	Self-ID	105	126	时长	数目	122	ECC	122

⁽¹⁾ 呼叫完成后，海岸电台可在不请求船舶电台的情况下发送呼叫结束确认。EOS符号为127。

注1 – 见ITU-R M.689建议书。

注2 – 对于D类，不必显示编号为123的符号。

表A1-4.10.2

自动MF/HF（可选项）

通信类型 J3E RT或F1B FEC/ARQ	适用情况										呼叫序列的技术格式												
	船舶 电台 A类		船舶 电台 D类		船舶 电台 E类		手持 H类		MOB 装置 M类 开放和 封闭 环路		海岸 电台		格式 指示符 (2,相同)	地址 (5)	呼叫类别 (1)	自识 别码 (5)	消息				EOS (1)	ECC (1)	EOS (2,相同)
																	1		2	3			
																	第 1 遥控 指令 (1)	第 2 遥控 指令 (1)	频率或 位置编号 (6)或(8)	数目 (2-9)			
	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx	Tx	Rx													
请求海岸电台	—	●			—	●					●	—	123	ID	100	Self-ID	109, 113, 115	126	频率	数目	117	ECC	117
请求船舶电台	●	—			●	—					—	●	123	ID	100	Self-ID	109, 113, 115	126	126 或 Pos2	数目	117	ECC	117
能够遵守确认	●	●			●	●					●	●	123	ID	100	Self-ID	109, 113, 115	126	频率	数目	122	ECC	122
有船舶进行的信号强度测试 （在工作信道上） ⁽¹⁾	●	—			●	—					—	●	123	ID	100	Self-ID	109, 113, 115	126	频率	数目	117	ECC	117
海岸电台用新的工作频率确认 ⁽¹⁾	—	●			—	●					●	—	123	ID	100	Self-ID	109, 113, 115	126	新频率	数目	122	ECC	122
呼叫开始：海岸电台用新的工作频率确认 ⁽¹⁾	—	●			—	●					●	—	123	ID	100	Self-ID	109, 113, 115	126	相同频率	数目	122	ECC	122
无法遵守	●	●			●	●					●	●	123	ID	100	Self-ID	104	100 - 109	频率	数目	122	ECC	122
呼叫结束请求（在工作信道上）	●	—			●	—					—	●	123	ID	100	Self-ID	105	126	频率	数目	117	ECC	117
呼叫结束确认（在工作信道上） ⁽²⁾	—	●			—	●					●	—	123	ID	100	Self-ID	105	126	时长	数目	122	ECC	122

⁽¹⁾ 该呼叫涉及呼叫强度测试。船舶通过发送海岸电台位置发出呼叫请求。一旦船舶电台或海岸电台能够遵守，船舶电台即在工作频率上发送测试用DSC。如果海岸电台用一个新的工作频率确认，船舶电台会在新的工作频率上发送测试用DSC。如果海岸电台用一个没有改变的频率确认，则后续通信即可开始。

⁽²⁾ 一旦呼叫结束，海岸电台可能不经船舶电台请求即发送呼叫结束确认。EOS符号为127。

注1 – 见ITU-R M.1082建议书。

注2 – 对于E类，不必显示编号为123的符号。

表A1-4.11

扩展序列

ITU-R M.821建议书中的扩展序列					
类型	扩展数据指示符 (1)	增强位置分辨率 (4)	EOS (1)	ECC (1)	EOS (2, 相同)
expan1	100	Pos5	127	ECC	127
expan2	100	Pos5	117	ECC	117
expan3	100	Pos5	122	ECC	122

表A1-5

频率或信道信息

频率	0 1 2	X X X	X X X	X X X	X X X	X X X	(N/A)		用其值的个（U）、十（T）、百（H）、千（M）、万（TM）、十万（HM）位数字表示的100 Hz倍数的频率。该频率应用于MF、HF设备，使用七位数频率情况除外。
信道	3	X	X	X	X	X	(N/A)		用个（U）、十（T）、百（H）、千（M）、万（TM）位数字的值表示的HF/MF工作信道编号。该编号应用于只收方式的向下兼容。
频率	4 4 4	0 1 2	X X X	X X X	X X X	X X X	X X X	X X X	用其值的个（U）、十（T）、百（H）、千（M）、万（TM）、T1和U1位数字表示的10 Hz倍数的频率。该频率应用于MF、HF设备，使用七位数频率情况除外。
信道	8	X	X	X	X	X	(N/A)		仅用于符合ITU-R M.586建议书的设备。.
	9	0	X ⁽¹⁾	X	X	X	(N/A)		用个（U）、十（T）、百（H）、千（M）位数字的值表示的VHF工作信道编号。
	HM	TM	M	H	T	U	T1	U1	
	字符 3		字符 2		字符 1 ⁽²⁾		字符 0		

⁽¹⁾ 如果千位是1，意味着船舶电台发射频率用作船舶电台和海岸电台二者的单工信道频率。如果千位是2，意味着海岸电台的发射频率用船舶电台和海岸电台的单工信道频率。如果千位是0，则意味着对于单频和双频信道二者而言，所用的频率符合《无线电规则》附录18的要求。

⁽²⁾ 字符1是最后发射的字符，使用七位数频率情况除外。

表A1-6

位置信息（附件1第8.3.2.3节）

	象限数字 NE = 0 NO = 1 SE = 2 SO = 3	纬度				经度				
		度数的 十位	度数的 个位	分数的 十位	分数的 个位	度数的 百位	度数的 十位	度数的 个位	分数的 十位	分数的 个位
55	X	X	X	X	X	X	X	X	X	X
字符 6	字符 5		字符 4		字符 3		字符 2		字符 1 ⁽¹⁾	

⁽¹⁾ 字符1是最后发射的字符。

表A1-7

位置类型信息

	字符6	字符5	字符4	字符3	字符2	字符1	注
Pos1		XX	XX	XX	XX	XX	有效船舶位置，请参考第8.1.2段
		99	99	99	99	99	无效船舶位置/不能包括在内，请参见第8.1.2段
Pos2	55	Pos1 ⁽¹⁾					
Pos3	126	126	126	126	126	126	位置请求
Pos4	Pos1					126	当船舶同意请求时，对位置请求呼叫的确认
	126	126	126	126	126	126	当船舶不同意请求时，对位置请求呼叫的确认
Pos5			XX	XX	XX	XX	有增强的位置分辨率，请参考ITU-R M.821建议书

⁽¹⁾ 使用Pos1的五个符号。

附件2

设备类别

1 仅适用于船载设备的设备类别

A类设备包括附件1定义的全部功能，完全满足IMO GMDSS关于中频/高频设备和/或甚高频设备的载送要求。

D类设备拟提供甚高频数字选择性呼叫（DSC）遇险、紧急、安全以及例行呼叫和接收的最低功能，不需要完全满足IMO GMDSS关于甚高频设备的载送要求。

E类设备拟提供中频和/或高频数字选择性呼叫（DSC）遇险、紧急、安全以及例行呼叫和接收的最低功能，不需要完全满足IMO GMDSS关于中频/高频设备的载送要求。

H类手持设备拟提供甚高频数字选择性呼叫（DSC）遇险、紧急、安全以及例行呼叫和接收的最低功能，不需要完全满足IMO GMDSS关于甚高频设备的载送要求。

M类MOB设备³拟用于在预先确定的船舶上或预先确定的一组船舶（封闭环路）或附近所有船舶（开环路）上激活遇险警报。该设备不提供任何话音功能，也非IMO GMDSS的载送要求。

A类设备可以支持符合ITU-R M.689建议书、ITU-R M.1082建议书以及表A1-4.10.1和表A1-4.10.2的可选择的自动业务，并且鼓励这样做。

D类和E类设备也可以支持可选择的自动业务。

注1 – 在本建议书的更早版本（例如ITU-R M.493-5建议书（1992年，日内瓦）和ITU-R M.493-7建议书（1995年，日内瓦））中定义的C、F、G类设备未提供重要的最低数字选择性呼叫（DSC）功能（发送和接收遇险告警），因此已被撤销。

注2 – ITU-R M.493-13建议书（2009年，日内瓦）定义的D类手持设备已被重新定义为新的甚高频H类手持设备，将提供一套明确无误的功能。

注3 – B类已被删除，因为市场上没有要求支持此类设备，主管部门在编写 ITU-R M.493-15 建议书时要求适用范围。

附件3

用于船载设备简化操作的用户接口

1 概述

用于操作数字选择性呼叫（DSC）设备的用户接口的设计，应便于船上的操作员操作设备，便于组合并发出设备提供的各类DSC呼叫。设备软件应允许操作员仅组合表A1-4.1至A1-4.11中规定的那些类型的DSC呼叫。这些表格显示了哪种数字选择性呼叫（DSC）消息适用于哪种类别的DSC设备。因此，表A1-4.10.1（自动甚高频（可选））和A1-4.10.2（自动中频/高频（可选））确定的信息不应从顶级菜单可选。

2 定义

2.1 自动程序（Automated procedure）：该名词用于说明为完成发出DSC呼叫或完成非DSC通信事件的目标而必需的一组动作。完成这组动作按计划需要5种DSC自动程序。

他们分别是：

- 接收遇险DSC呼叫，
- 接收非遇险数字DSC呼叫，
- 发送遇险DSC告警尝试，和

³ M类是指根据ITU-R M.2135建议书，使用VHF数字选择性呼叫发出告警和使用AIS进行定位的MOB装置属于AMRDA组。

- 发送非遇险DSC呼叫。

此外，按计划还有第5个程序，用于处理：

- 非DSC通信事件。

这些自动程序分别称为：

- 接收遇险自动程序；
- 发送遇险自动程序；
- 接收非遇险自动程序（包括ACS）；
- 发送非遇险自动程序（包括ACS）；
- 通信自动程序。

2.2 默认（default）：在缺少操作员输入的情况下，由设备软件选定的一个值或采取的某种动作。

2.3 告警转发（DROBOSE）：代表其他人进行的遇险告警转发。

2.4 参与（engaged）：用该名词表示设备正忙于处理某个自动程序。

2.5 厂家默认（factory default）：由制造商设置的一个默认值，其字段或行为在操作员干预之前已经确定。

2.6 待机（standby）：用该名词表示设备或处于激活状态，或处于保持状态，而没有处理自动程序，但能够接收数字选择性呼叫（DSC）消息。

2.7 顶级（top level）：用“顶级”表明装置、按钮或功能正在显示或可以见到，但无需操作员做出任何动作（例如滚屏、打开菜单、或去掉任何遮板等）。

3 控制命令

3.1 专用遇险按钮用于始发遇险告警尝试。该按钮至少应具备两种独立的动作。掀开保护盖被认为是第一个动作。按下遇险按钮被认为是第二个独立动作。该按钮应为红色，并标明“遇险”。如果采用的是不透明的保护盖，也应标明“遇险”。保护盖应采用卡固装置或采用固定连接装置，如铰链，以防无意识开启。在操作遇险按钮时，应不需要使用者去掉密封装置或打破盖板或保护盖。该按钮应只用于这一种用途，并应在任何时候都能完成这一操作。如果之前操作员没有任何动作来启动告警，则使用这一按钮应始发默认遇险告警尝试。

“默认遇险告警尝试”的遇险性质为“原因不明的遇险”，通信方式为“无线电话”，并在高频波段采用多频方法发射这一尝试，该方法包括6个频段。

遇险按钮在所有数字选择性呼叫（DSC）程序中具有最高优先级。

3.2 设备处于待机状态下的顶层菜单应提供下述控制命令、按钮或操作，它们应在顶层可见，而设备则要处于“待机”状态：

3.2.1 遇险操作：构成除默认遇险告警尝试之外的遇险告警尝试，其中操作员应能在用专用的遇险按钮发出遇险告警之前：

- 选择遇险性质（厂家默认设置应为“原因不明的遇险”），
- MF和HF频段的通信模式（应为“电话”），
- 在MF和HF频段选择发射方法和频率（厂家默认设置应为在所有6个频段采用多频方法），

- 检查位置信息的位置和时间内容，如果不正确，则人工输入该信息。

3.2.2 呼叫操作：构成非遇险DSC呼叫。

3.2.3 代表其他人的遇险告警转发功能：采用非DSC手段完成遇险事件的构成和转发。

3.2.4 取消/避免/退出/或相应操作：在设备处于任何状态时回到前一菜单级别。

3.2.5 输入/接受/下一步/触/按或相应操作：用于

接受一个菜单项，或

转到下一步。

4 明文消息显示

消息标题和内容应以明文显示，例如：

- 不用J3E，而用“无线电”；
- 不用“遥控指令2: 102”，而用“忙碌”。

5 数字选择性呼叫消息的发送

5.1 数字选择性呼叫的构成特性

选择和构成DSC呼叫的设施应让操作员有可能快速、准确地：

构成DSC呼叫的内容，

必要时，在发送DSC呼叫之前进行复查和校正。

5.2 操作员工作指南

针对各类设备，操作员应只能发出表A1-4.1至表A1-4.11中规定种类的DSC呼叫。

设备应能提出构成DSC呼叫的下一步骤，例如，在上下文或显示器上看不出提示时，表明何时按下“输入/接受/下一步/触/按”按钮或相应按钮。

5.3 默认

如果数字DSC呼叫中的某个项目（见附件1表A1-4.1至表A1-4.11）存在若干选项，则厂家默认值应如下设置：

在操作员确定某个选项以构成一个非遇险DSC呼叫之后：

- 如果操作员的选项是选择某种格式（目的地地址），则默认格式应为“单个（120）”；
- 如果格式（目的地地址）为单个（120）、船舶组（114）或自动电话呼叫（123）中的一个，则默认MMSI应为某个内部指示符，表明MMSI为“单个”，在发送之前需要输入MMSI；
- 如果格式（目的地地址）是地区（102），则默认的地区应为以船舶为中心、半径500海里的圆形；

- 如果操作员的选项是选择某种呼叫类别（优先级），则默认呼叫类别应为“例行”，除非不允许例行的优先级（例如在一个地区中或对于所有船舶的DSC呼叫），此时类别应为“安全”；
- 如果操作员的选项是选择后续通信类型，则默认值应为“无线电话”；
- 如果操作员的选项是为后续通信选择某个频率或信道，则默认值应为符合后续通信手段、处于中频/高频频段、与DSC呼叫发射同频段的非遇险频率或信道：
 - 在MF/HF频段，如果操作员的选项是选择数字选择性呼叫（DSC）发射频率，则默认值应为2 177 kHz；
 - 在MF频段，如果操作员的选项是选择数字选择性呼叫（DSC）发射频率，则默认值应为2 177 kHz；
 - 在HF频段，如果操作员的选项是选择数字选择性呼叫（DSC）发射频率，则默认值应为8 MHz频段；
- 所有其他参数，比如说位置、自识别码、出现在某个位置的时间和序列结束字符，应由设备自动输入；
- 在随后选择呼叫构成选项时，呼叫类别不应“重新编号”，而是应重置为厂家默认值；这一要求不意味着设备无法为操作员提供一步到位的发送预设的客户化DSC呼叫的选项；
- 例如，如果仅有一个“呼叫”按钮、一个菜单选项或相应操作来发起一个非遇险DSC呼叫，则默认的DSC消息格式应为“单个”，呼叫类别应为“例行”。

在操作员代表其他人确定某个选项以构成一个遇险告警转发（DROBOSE）之后：

- 如果操作员的选项是选择某种格式（目的地地址），则默认格式应为“单个（120）”；
- 如果格式（目的地地址）为单个（120），则默认MMSI应为某个内部指示符，表明MMSI无效，在发送之前需要输入MMSI；
- 如果格式（目的地地址）是地区（102），则默认的地区应为以船舶为中心、半径500海里的圆形；
- 默认的遇险性质应为“原因不明的遇险（107）”；
- 遇险船舶的默认MMSI应为“未知（5个重复的126秒）”；
- 默认的位置和出现在该位置的时间应为“未知”；
- 默认的后续通信手段应为“无线电话”：
 - 在MF/HF频段，默认的数字选择性呼叫（DSC）发射频段应为2 MHz频段；
 - 在MF频段，默认的数字选择性呼叫（DSC）发射频段应为2 MHz频段；
 - 在HF频段，默认的数字选择性呼叫（DSC）发射频段应为8 MHz频段；
- 所有其他参数，比如说自识别码、遇险告警转发遥控指令1参数、类别（遇险）和序列结束字符，应由设备自动输入；
- 在随后选择DROBOSE构成选项时，格式、遇险船舶的MMSI、遇险性质、位置和出现在该位置的时间不应“重新编号”，而应重置为默认值。

5.4 其他项目

如果被叫电台是一个船舶电台或一组船舶电台，则设备应请求输入一个信道号（对于MF频段为频率）。设备应推荐一个适当的船间信道，以协助操作员；例如，VHF频段的信道6。

自动选择非遇险数字选择性呼叫（DSC）消息的HF后续通信信道。对于HF频段的话音（3000 Hz）和数据（500 Hz）两种通信模式，有单工集合和双工集合（含有遇险信道）。从这些集合中选择适当的信道应按下列步骤进行：

- 通信信道的频段应为DSC呼叫的频段。
- 遥控指令1的参数决定了要选择的话音和数据信道。
- 发往海岸电台的DSC呼叫（即MMSI起始00）应由海岸电台决定。
- 所有其他DSC呼叫应从单工频率中选择信道。

应避免使用遇险信道；应不允许例行通信使用遇险信道。

附件4

船载设备简化操作的自动程序

1 概述

设备软件应允许操作员仅组成表A1-4.1至表A1-4.11中规定的那些类型的DSC呼叫。这些表格显示了哪种DSC呼叫适用于哪种类别的数字选择性呼叫（DSC）设备。

自动程序是将ITU-R推荐的数字选择性呼叫（DSC）操作程序纳入设备的软件。

设备每次加入一个新的通信事件时，应发起执行（开始）5个自动程序中的一个。其中4个自动程序负责处理由发送和收到DSC呼叫引发的事件，第5个自动程序处理由非数字选择性呼叫（DSC）手段引发的无线电话。这5个自动程序中有一个是由下述事件引发的：

- a) 发送遇险告警；
- b) 收到含有遇险信息的数字选择性呼叫（DSC）消息；
- c) 发送含有遇险信息的指向单个地址遇险告警转发消息；
- d) 代表其他人发送遇险告警转发消息；
- e) 发送不含有遇险信息的数字选择性呼叫（DSC）消息；
- f) 收到不含有遇险信息的数字选择性呼叫（DSC）消息；
- g) 参与由非数字选择性呼叫（DSC）手段引发的业务。

注 – ACS发送和接收包含在e)和f)中。

自动程序一旦由上述a)至g)所列事件引发，就应处理为满足始发事件的目标所需的所有任务。这些任务应包括处理可能属于（涉及）自动程序的目标的任何后续数字选择性呼叫（DSC）消息，包括适当更新自动程序，包括向操作员提供任何可能的选项，也包括在操作员终止自动程序之前或在设备当时的状态提示自动程序将终止之前让操作员一直了解进展情况。

况。各自动程序应能够同时运行。尽管所有数字选择性呼叫（DSC）自动程序都在持续监测值守接收机，但只有一个激活自动程序对发射机和通用接收机有控制权。收到不属于某个自动程序的任何数字选择性呼叫（DSC）消息均不应中断该程序，而应归属适当的正在运行的自动程序或始发一个新的自动程序。

2 定义

2.1 已确认（acknowledged）：该名词在用于说明自动程序时，表明始发DSC呼叫的目标已得到满足。

2.2 激活（active）：该名词用于说明对通用接收机和发射机有控制权的某个自动程序此时能够代表值守接收机和通用接收机参与后续通信和接收DSC呼叫。

2.3 可闻指示：该术语用于描述每30秒重复一次的简短自终止音，在确认或5分钟后自终止，用于指示收到非遇险或非紧急类别的DSC呼叫，或者重复已收到的遇险或紧急类别呼叫。

2.4 自动程序（Automated procedure）：该名词用于说明为完成发出DSC呼叫或完成非DSC通信事件的目标而必需的一组动作。完成这组动作按计划需要4个DSC自动程序，分别是：接收遇险DSC呼叫、接收非遇险DSC呼叫、发送遇险DSC告警尝试和非遇险DSC呼叫。此外，按计划还有第5个程序，用于处理非DSC通信事件。

这些自动程序分别称为：

- 接收遇险自动程序；
- 发送遇险自动程序；
- 接收非遇险自动程序；
- 发送非遇险自动程序；
- 通信自动程序。

2.5 关键差错（critical errors）：如果自动程序为了继续运行或完成任何任务而需要一组信息字符中的某些字符，但所需的信息字符出了差错（例如，因为发送端的MMSI出了差错而无法对某个DSC呼叫形成确认），这组从收到的一个或多个DSC呼叫中得到的信息字符就被视为关键差错。

2.6 默认（default）：在缺少操作员输入的情况下，由设备软件选定的一个值或采取的某种动作。

2.7 消息遇险数字选择性呼叫（DSC）消息：含有遇险信息的某个数字选择性呼叫（DSC）消息或确认。

2.8 遇险事件（distress event）：一种独一无二的遇险情形，用遇险信息的两个（甚高频）或三个（中频/高频）参数来标识：遇险船舶的MMSI、遇险性质以及MF/HF频段后续通信的模式。如果人员落水（MOB）装置触发遇险事件，那么应将不同人员落水（MOB）装置发出的多个遇险告警当作一个事件并在相同自动程序内处理。

2.9 遇险信息（distress information）：DSC呼叫中用于说明遇险情形的符号，由遇险船舶的MMSI、遇险性质、遇险船舶的位置、在该位置出现的UTC时间和后续通信模式组成。

2.10 DROBOSE：代表其他人进行的遇险告警转发。

2.11 DX/RX: 用于说明DSC呼叫时间分集的一种表示方法（见图A1-1）。必须留心的是，不要混淆用于表明DSC呼叫结构中符号位置的“RX”（见附件1第4.1节）和用于表明“接收”的“RX”（见附件1第8.3.2节）。

2.12 参与（engaged）: 用该名词表示设备正忙于处理某个自动程序。

2.13 厂家默认（factory default）: 由制造商设置的一个默认值，其字段或行为在操作员干预之前已经确定。

2.14 通用接收机（general receiver）: 该单元是收发信机的接收机部分，用于接收所有后续通信和在HF频段接收非遇险数字选择性呼叫（DSC）确认。区分该单元与值守接收机（见下文）非常重要。

2.15 等同（identical）: 如果两组信息字符中所有成对的相应字符均相同，则一组信息字符被认为等同于另一组信息字符；而如果有一对相应的信息字符不相同，则该对字符中的一个出了差错。

2.16 信息字符（information characters）: DSC呼叫中所含的一组涉及接收端的符号，用于计算终止该消息的ECC符号。这些符号按DX/RX时分码形重复。

2.17 始发数字选择性呼叫消息（initial digital selective calling message）: 开始某个自动程序的数字选择性呼叫（DSC）消息。

2.18 非遇险数字选择性呼叫消息（non-distress digital selective calling message）: 不含有遇险信息的数字选择性呼叫（DSC）消息和确认。

2.19 目标（objective）: 凡提到数字选择性呼叫（DSC）消息或自动程序，目标指项目要达到的目的或内容；通常该目的或内容是要建立后续通信或请求得到信息。

2.20 保持（on hold）: 该名词用于说明某个自动程序无权访问发射机和通用接收机，因此无法参与后续通信，只能在值守接收机上接收数字选择性呼叫（DSC）消息。

2.21 操作员选项（operator options）: 表明在运行自动程序的情况下操作员能够做出的任何选择。

2.22 并行事件处理（parallel event handling）: 处理不属于激活自动程序的某个收到的DSC消息的后台程序。

2.23 属于自动程序（pertinent to the automated procedure）: 主要用于数字选择性呼叫（DSC）消息的一种表达方式，用于表明该消息与程序有关，因此由程序“处理”。如果某个数字选择性呼叫（DSC）消息中的那组信息字符具备正确的值，则该数字选择性呼叫（DSC）消息属于某个自动程序。

2.24 待机（standby）: 用该名词表示设备或处于激活状态，或处于保持状态，而没有处理自动程序，但能够接收DSC呼叫。

2.25 双音警报（two-tone alarm）: 由250 ms的2200 Hz频率音后跟250 ms的1300 Hz频率音反复重复构成的一种警报。该警报器用于始发“接收遇险数字选择性呼叫（DSC）”自动程序。该警报的特性应无法更改。

2.26 紧急警报（urgency alarm）: 由250 ms的2200 Hz频率音后跟250 ms的静音反复重复构成的一种警报。在始发数字选择性呼叫（DSC）消息为“紧急”类别时，该警报用于始发收到的非遇险数字选择性呼叫（DSC）自动程序。该警报的特性应无法更改。

2.27 值守接收机 (watch receiver)：在数字选择性呼叫 (DSC) 无线电装置中，该单元是一个独立的接收机，用于持续监测中频/高频频段的数字选择性呼叫 (DSC) 遇险频率、中频频段的2 187.5 kHz和甚高频频段的信道70。在中频/高频波段，值守接收机有时也称为扫描接收机。

3 自动程序的任务

3.1 处理数字选择性呼叫 (DSC) 的所有自动程序的共同任务

3.1.1 处理警报或可闻指示

任何DSC警报或声音指示 (见第 2.3段) 应同时显示警报原因、声音指示和静音方法。

当接收到的DSC呼叫类别启动或确认自动程序时，警报间应与自动程序相对应，双音警报和相应的DSC确认警报保留用于启动接收到的遇险程序。DSC紧急告警和紧急确认告警的声音，在DSC消息发起的呼叫类别为“紧急”时，保留用于启动接收到的非遇险程序，同时亦用于“紧急确认”。

对于每个事件，只有首次收到相应的DSC呼叫时才会发出警报。

所有未按第3.1.1段规定发出警报声的已接收的DSC呼叫，均应发出可闻指示 (见第2.3段)，以通知操作员接收已经完成。

3.1.2 显示自动程序的各步骤

自动程序应显示程序的各个步骤和/或活动，以表明程序进展。

3.1.3 调谐无线电设备

通用接收机和发射机的调谐应自动处理，以便接收或发射所需的确认以及进行重复接收、遇险告警转发或后续通信。

任何有可能中断正在进行的后续通信的自动调谐措施均应向操作员提供至少10 s的提醒信息。然后应给操作员提供暂停这一措施的机会。如果未遇到操作员的干预，该措施应继续完成。

3.1.4 显示操作员选项

只在适合出现选项时才应提供选项的显示。

3.1.5 处理不属于激活程序的数字选择性呼叫消息

收到的DSC呼叫或者归属保持中的在后台运行的适当自动程序，或者引发一个新的保持中的自动程序。

3.1.6 显示提醒信息

在操作员试图所做的任何事情不符合国际电联 (ITU) 或国际海事组织 (IMO) 的指导原则时，应给出提醒信息。操作员应可以选择回到自动程序中引起提醒的那一行动步骤。

3.1.7 处理含有差错的数字选择性呼叫

如果DSC呼叫中的信息字符集与“定义”部分中定义的信息字符集完全相同，则自动程序认为有错误的DSC呼叫有问题。

由有关键差错的DSC呼叫引发的自动程序应发出警报，该警报与收到无差错的DSC呼叫时的警报或可闻指示（见第2.3段）相同，但应自行终止。

鼓励在自动程序中利用属于自动程序的后续DSC呼叫，以减少对自动程序很重要的信息字符组中接收差错的数目。接收后续DSC呼叫无论如何不能增加对自动程序很重要的信息字符组中字符的差错数目。

自动程序不应允许继续发射带有差错的DSC呼叫。

如果关键差错阻止自动程序形成操作员选项或完成某种自动措施，应停用该选项或不执行该措施。

只有所有带关键差错的确认信息字符组中的字符正确收到之后或重新收到之后，才应认为自动程序得到了确认。

正常显示的信息和带有差错的信息均应尽最大可能予以显示；例如，正确收到的MMSI数字或位置信息应在其正确位置显示，而不是正确收到的那些则应采用某种特殊的差错符号标明。

3.1.8 发送数字选择性呼叫消息

发送DSC呼叫应采用一种按优先级确定的排队方案。如果信道暂未空闲，而DSC呼叫是遇险告警，则一旦信道空闲即应发出告警，或对于中频或高频频段应在10 s之后、对于甚高频波段应在1 s之后发出警报，以先出现的情况为准。对于所有其他DSC呼叫，自动程序应等到信道空闲，然后再等待一段规定的时间后延迟发送DSC呼叫。在试图发送遇险DSC呼叫（告警除外）、紧急、安全、例行与测试DSC呼叫之前，应分别等待1、2、3、4个“固定”单位的时长，外加下文所述的随机时长。当且仅当这一等待时间过后信道仍为空闲，发送才能进行，否则要重复该等待过程。对于中频和高频频段，该时间“单位”为100 ms，对于甚高频频段为50 ms。随机生成的分量应为零与固定间隔之间的某个正整数，精确到毫秒。对于中频/高频波段，如果接收机硬件或DSP软件无法识别出DSC音，则认为信道是空闲的。

3.1.9 自动终止

自动程序应具备自动终止限时器，操作员可改变其厂家默认值。还应有可能停用该限时器。未经确认的发送遇险自动程序不应具备自动终止限时器，但在确认后终止限时器为可选项。

在自动终止前至少10 s，应采用断续的可闻警报器显示提醒信息，以便操作员有机会停止终止操作。

3.2 某些自动程序特有的任务

3.2.1 由收到非遇险数字选择性呼叫消息引发的自动程序的任务

3.2.1.1 显示已用时间

应显示自收到始发DSC呼叫起的已用时间，或者在自动程序发送任何请求的确认之后，应显示自发送确认消息起的已用时间。重复发送确认应不影响时间的显示。

3.2.1.2 处理确认消息

如果设备已设置成自动确认发往单个地址的查询、位置请求或测试DSC呼叫且无可闻指示（见第2.3段），则任何警报器均不应发出声音，自动程序应自行终止。

在收到的DSC呼叫请求确认时，才应将确认选项提交操作员。

如果请求了确认，则自动程序应根据收到的DSC呼叫向操作员提供下列最多3个可能的选项：

能够遵守：如果收到的DSC呼叫提供了后续通信的频率和模式，且设备能够处理请求的通信，或者如果收到的DSC呼叫是尚未自动确认的查询、位置请求或测试，则应提供该选项。

能够遵守模式变更或频率变更：如果收到的DSC呼叫请求后续通信，则应提供该选项。

无法遵守：如果收到的DSC呼叫含有后续通信或是一个位置请求，则应提供该选项。该确认的发送表明一种拒绝并应终止自动程序。

自动程序应根据图A1-2和图A1-3所示的收到的DSC呼叫**自动构成确认消息**。

“**能够遵守**”确认应由自动程序完整构成。

“**能够遵守模式变更或频率变更**”确认应只要求输入/选择某个新的模式和/或频率。

对含有后续通信的DSC呼叫的“**无法遵守**”确认应只要求输入/选择表A1-3规定的第2遥控指令的10个“原因”符号中的1个。

对位置请求的“**无法遵守**”确认如果实施的话，应只要求操作员采取一项措施，即发送。程序应在确认的位置和时间消息中自动插入“无信息符号”。

操作员应能够重新发送具有后续通信的自动程序中的第一个确认的副本。

3.2.2 由非遇险数字选择性呼叫引发的自动程序的任务

3.2.2.1 显示已用时间

应显示自收到始发DSC呼叫起的已用时间，或者在自动程序发送任何请求的确认之后，显示自发送确认消息起的已用时间。重复发送确认应不影响时间的显示。

3.2.2.2 重新发送始发数字选择性呼叫

如果没有请求确认，则重新发送始发DSC呼叫的选项在程序终止之前应保持可用。

如果请求了确认，则重新发送始发DSC呼叫的选项在收到确认之前应保持可用。

3.2.2.3 处理延迟收到的确认

如果已收到与该自动程序相应的确认但操作员已提前终止了自动程序，则应根据确认重建相应的自动程序并将此情形通知操作员。

3.2.3 由收到遇险数字选择性呼叫或代表其他人发送遇险告警转发引发的自动程序的任务

3.2.3.1 显示已用时间

应显示自收到始发DSC呼叫起的已用时间，或者在自动程序已确认之后，应显示自确认起的已用时间。收到重复的确认应不影响时间的显示。

3.2.3.2 确定操作员的选项

在HF波段，操作员应可以选择将通用接收机和发射机设置为后续通信的6个遇险频率中的1个。

在自动程序终止前，发送遇险告警转发选项应一直可用。

3.2.3.3 遇险告警确认和遇险告警转发确认选项

在收到能够对确认做出响应的DSC呼叫之前，这些选项应不可用。

在收到相应的DSC呼叫之后，不用等到这些选项的某些条件得到满足，比如时间限值，这些选项就应立即可用。

这些选项一旦可用，在自动程序终止之前应一直保持可用。

3.2.3.4 数字选择性呼叫的构成

自动程序应根据收到的DSC呼叫自动构成遇险告警转发、遇险告警确认和遇险告警转发确认。

遇险信息应从具有最新UTC时戳的遇险DSC呼叫中提取。

遇险告警确认和遇险告警转发确认应不要求操作员输入数据，但在高频频段可能要DSC呼叫的频率，因而除外。

遇险告警转发消息应只允许输入寻址模式（格式），在高频频段，应只允许输入后续通信模式和DSC呼叫频率。

在高频频段，自动程序应将那些已收到属于自动程序的DSC呼叫的频率表示为优先选择的频率，不过应允许操作员选择6个遇险频率中的任一个。

3.2.3.5 在确认之后调谐高频无线电设备

在收到或发送地址为多个电台的遇险告警确认或遇险告警转发确认之后，应停止自动调谐。但操作员应得到足够信息，以便人工调谐至收到的数字选择性呼叫（DSC）消息的工作频率。

3.2.3.6 处理单个地址遇险告警的转发

发送或接收单个地址的遇险告警转发应引发其各自的自动程序，这些程序与那些有可能处理涉及相同遇险事件的遇险数字选择性呼叫（DSC）消息的自动程序不同。如事件由人员落水（MOB）装置引发，则在同一自动程序中将来自不同人员落水（MOB）装置的多个告警作为一个事件处理。

在该自动程序运行期间，发送遇险告警确认的选项应不可用。

3.2.3.7 处理群寻址遇险告警转发

如果人员落水（MOB）装置触发遇险事件，那么应将不同人员落水（MOB）装置发出的多个遇险告警当作一个事件并在相同自动程序内处理。

3.2.3.8 处理带关键差错的数字选择性呼叫消息

如果收到的遇险信息的后续通信参数有差错，则应假定参数为“无线电话”，且应将收到的参数有差错这一信息通知操作员。

3.2.3.9 处理自带地址的遇险告警确认

如果遇险告警确认发送端的MMSI与遇险船舶的MMSI相同，则自动程序应将此视为取消遇险告警尝试的呼叫，并相应通知操作员。

3.2.3.10 扩展的数字选择性呼叫语句

自动程序应能够成功地接收和解码在某些或所有单个告警的末尾带有扩展语句信息的单频告警尝试。

3.2.3.11 仅中频/高频频段的遇险数字选择性呼叫消息扫描

“收到的遇险自动程序”应扫描所有6个遇险数字选择性呼叫（DSC）信道，如果尚未这样做的话。

3.2.4 由发送遇险告警尝试引发的自动程序的任务

3.2.4.1 显示已用时间

在用数字选择性呼叫（DSC）确认之前，应显示发送下一个遇险告警尝试之前的剩余时间。

在用数字选择性呼叫（DSC）确认之后，应显示自确认起的已用时间。收到重复的确认应不影响时间显示。

3.2.4.2 重新发送遇险告警尝试

未确认的遇险告警尝试在等待3.5到4.5分钟之后应重新发送。

在用数字选择性呼叫（DSC）确认之后，遇险告警尝试的自动重新发送应自动终止。

重新发送的遇险告警尝试应含有更新的位置信息和处于该位置的时间信息。

3.2.4.3 确定操作员的选项

在用数字选择性呼叫（DSC）确认遇险告警之前，人工重新发送遇险告警尝试的选项在任何时候均应保持可用。

在高频频段，操作员应可以使用变更遇险告警尝试的频率选项和选择单频或多频模式的选项。

在用数字选择性呼叫（DSC）确认之前，暂停遇险告警尝试的选项应可用。

在用数字选择性呼叫（DSC）确认之前，取消遇险告警尝试的选项应可用。

终止程序的选项应只在用数字选择性呼叫（DSC）确认之后可用。

3.2.4.4 遇险告警取消程序

自取消程序包括在遇险告警尝试所用的全部频段自取消操作（在甚高频和中频频段只有1种取消操作，而在中频/高频波段可能最多有6种）。自取消操作包括一个数字选择性呼叫（DSC）取消消息（自带地址的遇险告警确认），后跟一个后续通信的相应频率上的话音取消消息。“话音取消”一词指在后续通信频率上或者由无线电话完成，或者在中频和中频/高频频段由数据完成的取消部分。

一旦选择了取消选项，“发送遇险自动程序”应向操作员解释为何自取消程序，并提供继续取消程序或者返回并停止取消程序的选项。

如果操作员选择继续完成自取消程序，则在允许操作员始发第一个自取消操作之前，“发送遇险自动程序”应暂停下一个自动发送遇险告警尝试的倒计时并等待（如需要），直到某个尝试中的任何告警发送完成。

在自取消程序期间，操作员的选项应为终止取消程序和开始自取消操作。

如果在第一个自取消操作开始之前终止了自取消程序，则“发送遇险自动程序”应从其中止之处恢复运行。不过一旦自取消操作开始，在自取消程序完成之前，终止取消程序的选项应不可用。

应显示自取消程序的状态。

在话音取消时，操作员应得到话音取消的相应文字。

自取消操作应能在任一频段上重复，但应提供在该频段上取消已完成的提醒信息。

3.2.4.5 中频/高频频段要考虑的特殊问题

应显示每一频段的状态；

一旦取消一个频带，在**所有**所用频段取消之前，结束自取消程序的选项应不可用。

在完成自取消程序时，“发送遇险自动程序”应被认为得到了确认，并应显示已完成取消这一事实。

3.2.4.6 仅中频/高频波段的遇险告警确认扫描

如果尚未这样做的话，“发送遇险自动程序”应扫描所有6个遇险数字选择性呼叫（DSC）信道。

3.2.5 无线电话通信自动程序

还应为设备提供与本附件所述的数字选择性呼叫（DSC）自动程序兼容的无线电话通信功能。该自动程序应具备：

- 按照操作员的要求在激活和保持之间切换的能力；
- 按照操作员的要求终止的能力；
- 选择通信信道的能力。

3.2.6 其他非数字选择性呼叫自动程序

设备所含的所有其他非数字选择性呼叫（DSC）功能应：

- 能按照操作员的要求启动或保持；
- 从不控制值守接收机，这样数字选择性呼叫（DSC）自动程序无论处于启动状态还是处于保持状态都无法在值守接收机上接收DSC呼叫；
- 能由操作员终止。

3.3 涉及多个自动程序的任务

3.3.1 同时运行的自动程序的数目

应提供至少处理7个同时运行的自动程序的设施，包括一个反向程序。反向自动程序的启动应能够：

- 提醒操作员：设备无法处理另一个自动程序，其中一个自动程序应终止；
- 阻止操作员启动任何新的自动程序，除非发送一个遇险告警；以及

- 提醒操作员：在设备处于待机的情况下，收到一个会引发自动程序的附加DSC消息将导致立即自动终止一个休眠的自动程序；此处，
- 立即自动终止取决于休眠的时间长短和优先级。

3.3.2 发送遇险自动程序

在开始运行“发送遇险自动程序”时，鼓励立即自动终止所有其他自动程序（如果有的话），但这不是必备要求。

3.3.3 操作员的选项

操作员应能在各自动程序间自由浏览，但参与未确认的“发送遇险自动程序”除外。

如果操作员让保持的自动程序中的一个进入激活状态，则处于激活状态的自动程序（如果有的话）应进入保持状态。

3.3.4 处于保持状态的未确认查询、测试或位置请求接收自动程序

这些自动程序中的任一个如果被设置为自动确认，则一旦所有其他自动程序处于保持状态，该程序应自动确认并自行终止。

3.4 提醒信息

在操作员试图采取如下措施时，应提供提醒信息：

- 在自动程序开始不足3分钟内发送遇险告警转发消息；
 - 发送一个非单个地址的遇险告警转发消息；
 - 发送遇险告警确认（需要海岸电台许可）；
 - 发送所有电台（116格式）遇险告警转发确认（应只由海岸电台发送）；
 - 发送对非单个地址的不含遇险信息的数字选择性呼叫（DSC）消息的确认；
 - 取消遇险告警；
 - 在完成自动程序的目标之后发送任何数字选择性呼叫（DSC）消息；
 - 在达到自动程序的目标之前终止自动程序；
 - 在参与后续通信的情况下终止自动程序。
-