

情報通信審議会 情報通信技術分科会

移動通信システム委員会

報 告（案）

目次

I	審議事項	1
II	委員会及び作業班の構成	1
III	審議経過	1
IV	審議概要	2
第1章	審議の背景	2
第2章	移動体検知センサーの高度化・利用の拡大に関する技術的条件	3
2.1	移動体検知センサーの概要と現状	3
2.1.1	移動体検知センサーの概要	3
2.1.2	適用分野と利用形態	3
2.1.3	普及状況	16
2.2	移動体検知センサーの新たなニーズ	16
2.2.1	具体的利用モデルの検討	16
2.2.2	無線設備への要求条件	18
2.3	無線設備の技術的条件	19
2.3.1	一般的条件の検討	19
2.3.2	無線設備の技術的条件	20
2.3.3	測定法	21
2.3.4	周波数共用の検討	23
2.3.5	電波防護指針の検討	26
第3章	動物検知通報システムの高度化・利用の拡大に関する技術的条件	27
3.1	野生動物の概要と現状	27
3.1.1	野生動物の生態と調査状況	27
3.2	動物を検知・通報するための無線システムの利用	33
3.2.1	無線による群れの動きの把握	33
3.2.2	生態調査・研究目的のための位置把握	33
3.2.3	その他愛玩動物等への利用の可能性	33
3.3	動物検知通報システムに求められる条件	34
3.3.1	利用面から見たシステムイメージ	34
3.3.2	新たな利用モデルイメージ	35
3.3.3	技術的なシステムイメージ	36
3.3.4	利用周波数帯及び空中線電力の検討	37
3.3.5	動物検知通報システム間の周波数共用検討	38
3.3.6	電波防護指針の検討	38
3.4	動物検知通報システムの技術的条件	39
3.4.1	一般的条件	39
3.4.2	無線設備の技術的条件	40
3.4.3	測定法	42
別表1	移動通信システム委員会構成員名簿	46
別表2	小電力システム作業班構成員名簿	47

I 審議事項

情報通信審議会情報通信技術分科会移動通信システム委員会（以下「委員会」という。）は、情報通信技術分科会諮問第 2009 号「小電力の無線システムの高度化に必要な技術的条件」（平成 14 年 9 月 30 日）のうち、「移動体検知センサー及び動物検知通報システムの技術的条件」について検討を行った。

II 委員会及び作業班の構成

委員会の構成については、別表 1 のとおり。

なお、検討の促進を図るため、本委員会の下に小電力システム作業班（以下「作業班」という。）を設けて検討を行った。作業班の構成については、別表 2 のとおり。

III 審議経過

1 委員会

① 第 1 回（平成 23 年 2 月 21 日）

情報通信審議会技術分科会（平成 23 年 1 月 18 日）で、移動通信システム委員会が設置された旨の報告があった。また、小電力無線システムの高度化・利用の拡大について検討を開始することとしたほか、検討の促進を図るため、作業班を設置した。

② 第 2 回（平成 23 年 4 月 28 日）

作業班で検討を行っている小電力システムの空中線電力増、電波の型式の追加等について、進捗状況等の報告を行った。

③ 第 3 回（平成 23 年 6 月 13 日）

平成 23 年 5 月 17 日から同年 6 月 7 日までの期間において、「小電力無線システムの高度化・利用の拡大」について関係者から意見陳述を希望する者の募集を行った結果、1 者から申し出があり、新たな無線システム（災害・非常時等に活用できる無線機）について、意見陳述がなされた。

④ 第 4 回（平成 23 年 7 月 29 日）

移動体検知センサー及び動物検知通報システムの技術的条件の報告書（案）について審議を行った。

2 作業班

① 第 1 回（平成 23 年 3 月 4 日）

作業班の運営方針、審議体制等について説明が行われ、業界団体における小電力無線システム（免許不要局）の高度化・利用の拡大に関する検討状況の報告を行った。

② 第 2 回（平成 23 年 7 月 21 日）

移動体検知センサー及び動物検知通報システムの技術的条件について検討を行った。また、「小電力無線システムの高度化・利用の拡大」についての関係者からの意見聴取結果について説明があった。

IV 審議概要

第1章 審議の背景

1 移動体検知センサーの高度化・利用の拡大に関する技術的条件

移動体検知センサーの無線設備は、平成12年11月に電気通信技術審議会から、「マイクロ波帯の周波数を使用する移動体検知センサーの高度化のための技術的条件」として答申を受け、平成13年5月に制度化が行われた。

その後、10年間、様々なニーズに応じて多分野で利用されてきたが、利用形態によってはより広い検知範囲を必要としており、電波法改正（平成22年12月公布、平成23年3月施行）により小電力無線システム（免許不要局）の空中線電力の上限の見直しが行われたことから、同無線設備の高度化を行い、利用の拡大について検討を行うものである。

2 動物検知通報システムの高度化・利用の拡大に関する技術的条件

動物検知通報システムの無線設備は、平成20年3月に情報通信審議会から「動物の検知・通報システムの技術的条件」として答申を受け、平成20年8月に制度化が行われた。その後、狩猟者において利用実績を重ねた結果、山間部での使用には空中線電力の高出力が望まれるなど利用実態を踏まえた需要へ対応するため、1と同様に同無線設備の高度化を行い、利用の拡大について検討を行うものである。

第2章 移動体検知センサーの高度化・利用の拡大に関する技術的条件

2. 1 移動体検知センサーの概要と現状

2. 1. 1 移動体検知センサーの概要

移動体検知センサーは、より安全で快適な生活環境を求める消費者ニーズ、高齢化社会への進展等を考慮し、侵入者を検知する等の防犯対策、トイレや浴室での人の転倒等異常の検出、人の出入りを検知した照明の自動点消灯等幅広い分野へ適用されている。

2. 1. 2 適用分野と利用形態

安全対策分野、省エネルギー分野、セキュリティ分野等、様々な分野において移動体検知センサーの利用が行われており、各分野のアプリケーション例を示す。

2. 1. 2. 1 安全対策分野

(1) 浴室内人体異常検出用センサー

ア アプリケーション内容

マイクロ波によるドップラー効果を用いて浴室内での長時間の静止状態を監視し、異常と判断できる場合に外部に通報するシステムとして利用する。

イ 機能

(ア) 浴室空間において、最大距離5mで人体のみを検出。

(イ) 浴室の壁は、FRP(強化プラスチック)を使用している場合が多く床はアクリル合板等が用いられているが、双方とも厚さは通常10mm以下である。これらの材質を透過してかつ、上述の検知距離を満足。

(ウ) 人体が何らかの異常で動かなくなった場合を想定し、洗い場ではある程度の時間人の動きがなかった場合に検出。また浴槽内では、溺死事故を未然に防ぐため、他のセンサーとの併用が重要であり、検知精度は、10cm。

(エ) チャネル数は、1チャネル。

ウ 利用イメージ



(2) トイレ内人体異常検出用センサー

ア アプリケーション内容

マイクロ波によるドップラー信号を用いてトイレ内での長時間の静止状態を監視し、異常と判断できる場合に外部に通報するシステムとして利用する。

イ 機能

- (ア) トイレ空間において、最大距離3mで人体のみを検出。
- (イ) トイレの壁は、通常木材が用いられているが、その厚さは10mm以下である。マイクロ波センサーをトイレ内の壁に設置する場合は、10mmの厚さの木材を透過し、なおかつ上記の検知距離3mを満足。
- (ウ) 温水洗浄機能付暖房便座内にマイクロ波センサーを設置する場合は、厚さ約5mmのPP(Polypropylene: ポリプロピレン)を透過し、なおかつ上記の検知距離3mを満足。
- (エ) 連立しているトイレの場合、相互干渉を起こさないよう配慮。
- (オ) 人体が何らかの異常で動かなくなった場合を想定するため、ある程度の時間人の動きがなかった場合に検出。その場合、検知精度は、10cm。
- (カ) チャンネル数は、家庭内では1階と2階にトイレが1台ずつある家庭もあるが、階が異なるため、1チャンネル。ただし、病院やオフィスビル等では、女性用のトイレの場合最大でも5連立の施設がほとんどであるため、5チャンネル。

ウ 利用イメージ



(3) 安否確認センサー

ア アプリケーション内容

マイクロ波による微小変位計測技術を用いて、就寝中の人体の動きを検出することで、高齢者や乳幼児等の寝床内での安否確認や、睡眠時無呼吸症候群の簡易診断装置として使用する。呼吸、心拍のモニタリングによる健康管理、安否確認を適用者への負担を少ない方法で実現する。

イ 機能

(ア) マットレス等の寝具下に設置され、寝具上に横臥する人体からの反射波により生体活動に伴う微小な体表面の変化を検出。

(イ) 検知距離は10cm、範囲60cm×50cm。

(ウ) 検知範囲が比較的狭いこと、また昨今の介護施設等医療機関の個室化の傾向を配慮し、チャンネル数は、4チャンネル。

ウ 利用イメージ



(4) ガスコンロ自動消火用センサー

ア アプリケーション内容

台所で食事の支度をしている人が、電話や接客でうっかりコンロに火をつけたまま台所を離れても、自動的に数分、人がいないことを検知して消火する。電池駆動が前提で、コンロのトグルを回したときにセンシングを開始する。

イ 機能

(ア) 人がいるかいないか 動作検知。

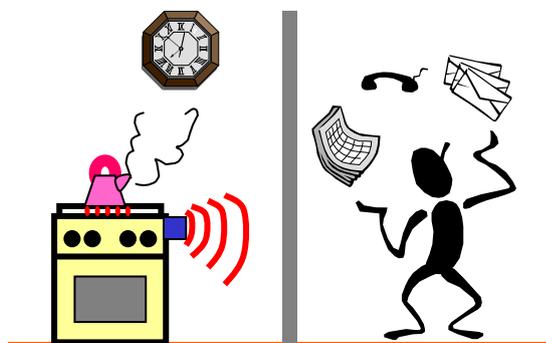
(イ) 大人を検知。(子供は火を消せない)

(ウ) 半径3m、水平方向150度、仰角20度範囲を検知。

(エ) 屋内使用。

(オ) チャンネル数は、1チャンネル。

ウ 利用イメージ



(5) 自動車右左折時巻き込み防止センサー

ア アプリケーション内容

自動車の左右後方から接近する自転車、オートバイなど自動車よりも速度の速い移動体を検知し、車内に警報を出す。

イ 機能

(ア) バイク、自転車、人の「接近」を検知。

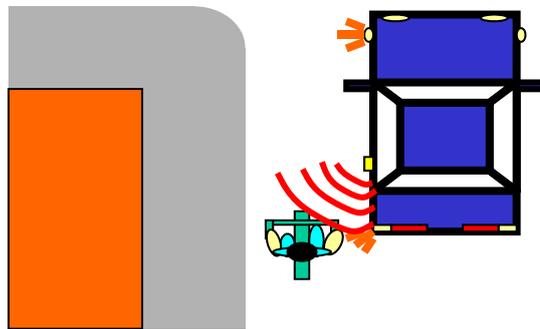
(イ) 自車脇、後方10m、水平方向30度、仰角20度の範囲を検知。

(ウ) 自車速よりも、1m/s以上「早い接近」を検知。

(エ) 屋外使用。

(オ) チャンネル数は、4チャンネル。(車が縦列状態の時、他車との干渉をさけるため)

ウ 利用イメージ



(6) 生き埋め生存者発見センサー

ア アプリケーション内容

地震等の災害により崩壊した建物内部や瓦礫に閉じ込められた人の発見を行う。マイクロ波による微小変位検出技術を用いて、生存者のわずかな体の動きや呼吸による動きを検出する。

イ 機能

(ア) 人の動き、呼吸、心拍パターンの検知。

(イ) 検知距離は数m。

ウ 利用イメージ



(7) 土砂崩壊等の検知センサー

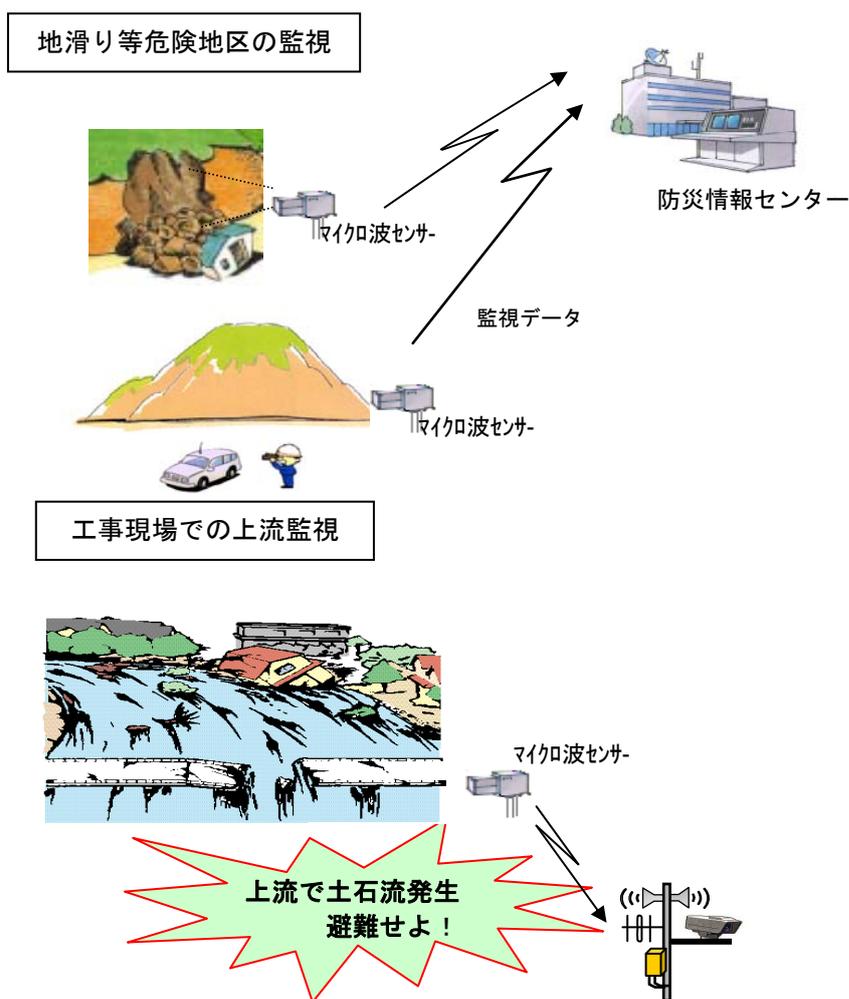
ア アプリケーション内容

土砂崩壊や土石流等の前兆現象である小規模な砂利、小石の滑落や湧水の検知を行い、大規模な崩壊に至る前に避難・退避等の防災措置を行うことによって蒙る被害を最小限に止めるため、土砂崩壊や土石流等の発生を早期に検知して通報するシステムの土砂崩壊等の前兆現象を検知するセンサー。

イ 機能

数m～数十mの範囲で検知。

ウ 利用イメージ



(8) 作業区域事故防止センサー

ア アプリケーション内容

道路工事等の現場に設置し、誤って侵入してくる車両を事前に検知して、車両と作業員に対して警報を発し、作業員の「もらい事故」を防止する。

イ 機能

(ア) 作業区間の手前にセンサーを設置し、車両までの距離と車速を計測する。その計測データをもとに危険な車両を判断し、警報を発する。

(イ) 静止車両に対しても、車両の存在を検知し、車両までの距離を計測する。

(ウ) 検知範囲: 距離3~60m、水平方向10度程度。

(エ) 距離分解能: 2m。

(オ) チャンネル数は、1チャンネル。

ウ 利用イメージ



2. 1. 2. 2 省エネルギー分野

(1) エアコン制御

ア アプリケーション内容

人の動きを検知し、会議、オフィス等の人の集積密度に合わせた温調を行い、不必要な冷暖房を避けることにより省エネを実現する。

イ 機能

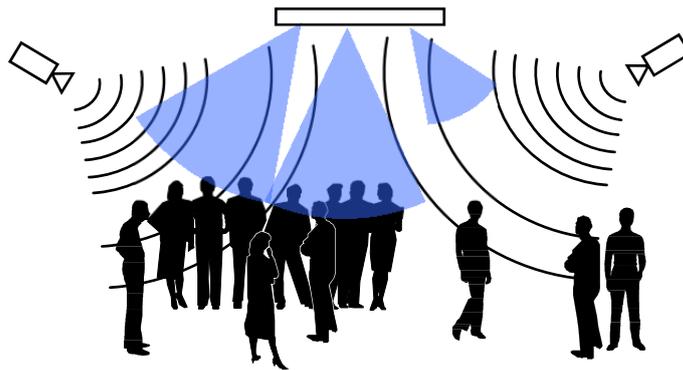
(ア) 人の有無と人数検知。

(イ) 検知距離は10m以下。

(ウ) 活動状態。

(エ) チャンネル数は、隣接する部屋間の干渉を避けるために数チャンネル。

ウ 利用イメージ



(2) 玄関灯、外灯、廊下灯用近接センサー

ア アプリケーション内容

身長に関係なく、大人から子供までの接近を検知して玄関灯などを点灯する。また、薄暗く点灯していたものを明るく点灯させる。さらに、廊下やトイレ、部屋の照明も人の有無にあわせて制御することで省エネ効果も期待できる。また、犬、猫など侵入動物も検知できれば、明かりや音でびっくりさせて逃げるようにすることもできる。

イ 機能

- (ア) 人がいるかいないか動作検知 動物がエリア内に入ったかどうか。
- (イ) 大人から子供まで、また猫等小動物の検知。
- (ウ) 半径5m、水平方向90度、仰角30度の範囲を検知。
- (エ) 屋内、屋外使用。
- (オ) チャンネル数は、1チャンネル。

ウ 利用イメージ



(3) エスカレータ自動運転用検知センサー

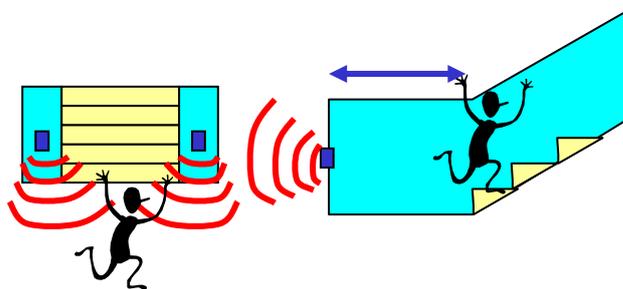
ア アプリケーション内容

人接近を検知し、エスカレータ前約2mまで接近してきたときにエスカレータが起動する。また、センサー検知から人が降りた後一定時間を経て、自動停止する。

イ 機能

- (ア) 人の接近を検知 大人子供の区別なし。
- (イ) 横切る、離れる等は非検知。
- (ウ) 半径3m、水平方向90度、仰角20度範囲を検知。
- (エ) 屋内、屋外使用。
- (オ) チャンネル数は、1チャンネル。

ウ 利用イメージ



2. 1. 2. 3 セキュリティ（防犯）分野

(1) 屋内用侵入者検知センサー

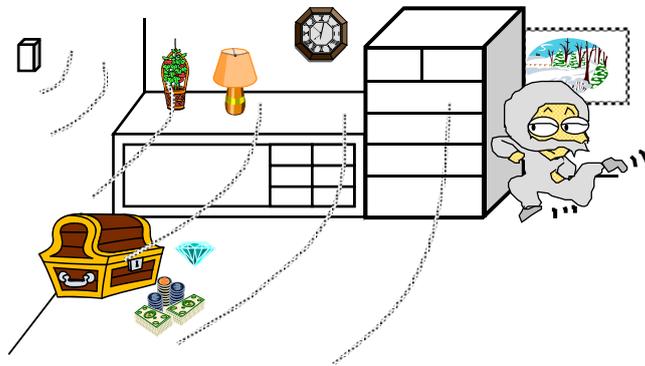
ア アプリケーション内容

屋内に設置される人体の検出に必要な感度を有したセンサー。屋内においては監視範囲を確定するために、同じ屋内用侵入者検知センサーである受動式赤外線センサーとの併用により、両センサーの特色を活かし、より確実に人体のみを検出する。

イ 機能

- (ア) 屋内空間において、最大距離24mの範囲で人体の動きのみを検出。
- (イ) 距離検知機能により、距離を限定して検知。距離検知精度は5m程度。
- (ウ) 同一の部屋において、2台のセンサーを設置し、検知エリアを補う場合などがあり、干渉防止機能として、チャンネル数は、2チャンネル以上。

ウ 利用イメージ



(2) 屋外用侵入者検知センサー

ア アプリケーション内容

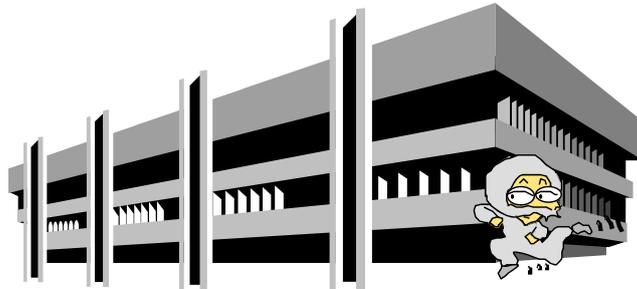
屋外に設置される人体の検出に必要な感度を有したセンサー。

距離を置いて設置された、発信部と受信部の二つの機器から構成され、この機器間に侵入する人体を選択的に検出する。マイクロ波と併用して、赤外線の投受光器を付与し、双方が遮断されたときに、検知信号を発するセンサー。

イ 機能

- (ア) 屋外空間において、最大距離 100mの距離で人体のみを検出。
- (イ) 敷地を警戒するため敷地の4辺に設置。干渉防止機能として、チャンネル数は、4チャンネル以上。

ウ 利用イメージ



(3) 駐車場・駐輪場監視センサー

ア アプリケーション内容

集合住宅等の駐車場・駐輪場にて使用し、人が駐車場・駐輪場に入ったことを検出するセンサーであり、照明装置と連動し照明点灯、カメラとの連動により撮影を行う。玄関灯などの近接センサーと同様のアプリケーションであるが、人が近づくことにより、明るくなるので、駐車場・駐輪場での犯罪行為が行い難くなる。また、必要なときにのみ照明を点灯することになり省エネ効果も期待できる。

イ 機能

(ア) 検知距離は5～10m 程度。

(イ) 検知幅は5m 程度。

(ウ) 検知対象は人体の動きを検出。

(エ) 移動体検出のみで可。

(オ) 複数のセンサーが隣接して設置される可能性があるため、チャンネル数は、2 チャンネル以上。

(カ) 他の機器と連動する為の接点出力。

(キ) 検知エリアを現場で調整できる調整機能。

ウ 利用イメージ



(4) 車両内監視（車上あらし）センサー

ア アプリケーション内容

車両内にセンサーを取り付け、ドアのロックやエンジンキーなどに連動して動作するようにし、駐車時のみセンサーが稼動する。センサーの検知領域は、車室内全体をカバーし、車室外部は検知しないことが理想であるが、困難ならば運転席付近に限定することも可能であろう。ドアがロックされた状態で、一定の時間、車室内部に動きが検出されると、人が侵入したものとして警報を発する。設置場所が車室内であり、検知領域も車室内に限定したものであれば、防犯センサーとしてのアプリケーションで機能的にも類似している。

イ 機能

(ア) 検知距離は1～2m 程度。

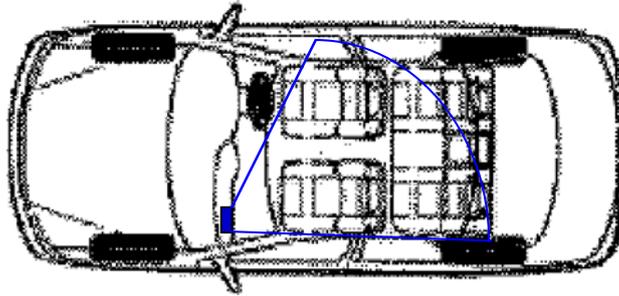
(イ) 検知幅は1m 程度。

(ウ) 検知対象物は人体の動き。

(エ) 移動体検出のみで可。

(オ) 隣接する車両間での干渉が想定される為、複数のチャンネルによる干渉回避が好ましいが、1回/秒程度の間欠的な動作で干渉回避を行うことも可能。

ウ 利用イメージ



2. 1. 2. 4 その他の分野

(1) 小便器自動洗浄用センサー

ア アプリケーション内容

利用者の身長に関係なく大人から子供まで正確に検知できるシステム。

イ 機能

(ア) 主に連立トイレに設置する機会が多いので連立トイレでの干渉を防止。

(イ) トイレ空間において、最大距離 2mで人体のみを検出。

(ウ) 便器の材質は陶器であり、厚さは約10mmであるため、それを透過し、かつ、上記の検知距離 2mを満足。

(エ) チャンネル数は、病院やオフィスビル等では、男子小用のトイレの場合最大でも5連立の施設がほとんどであるため、5チャンネル。ただし、高速道路のトイレでは30～40程度の連立(横連立タイプと向かい合うタイプ)も例外ではない。その場合は、時分割による干渉防止策が考えられるため、チャンネル数は5チャンネル。

ウ 利用イメージ



(2) 自動ドア用センサー

ア アプリケーションの内容

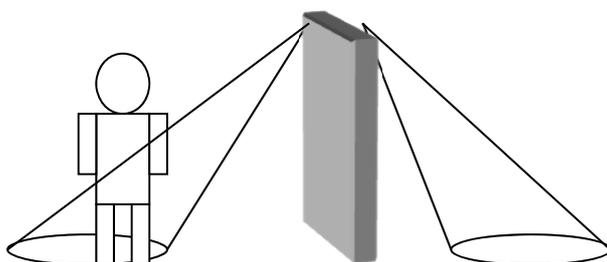
自動ドアの自動開閉のため、接近してくる人体の検知を、マイクロ波によりドップラーセンサーで行う。自動ドアに急速に接近してくる人体の衝突に対する安全対策と、カート

を押して接近する人体(物体)を検知する。

イ 機能

- (ア) 自動ドアから、2～7m の人体及びカートの検知。
- (イ) 設置場所ごとに検知感度、検知領域、検知距離等を調整する機能を有する。自動ドアは設置場所ごとに誤動作要因が異なるため、その場所での物理的、電気的な検知領域の調整を行うことが一般的となっている。市販の検知器はその調整ができるような構造になっている。
- (ウ) 複数台を同一場所に設置する場合のための干渉防止機能。1 台のドアの内外に、1 台ずつセンサーを取り付けるので、チャンネル数は2チャンネル。
- (エ) ドア近傍で人が立ち止まる場合や、車道を通行する自動車等を検知しない距離検知機能のため、分解能は2m以下。

ウ 利用イメージ



(3) 押ボタン信号、夜間点滅信号人検知センサー

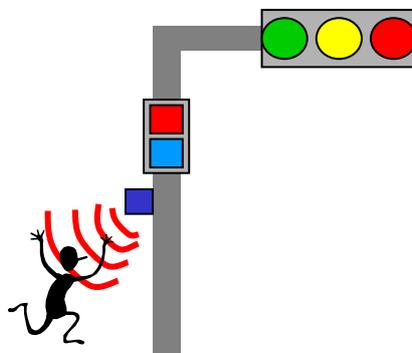
ア アプリケーション内容

大人から子供まで押ボタン信号や夜間で点滅している信号への接近、待機を検知し横断者の信号を青に、横切る車両方向信号を赤にする。

イ 機能

- (ア) 人がいるかいないか。
- (イ) 大人、子供の区別なし。
- (ウ) 半径5m、水平方向45度、仰角30度範囲を検知。
- (エ) 屋外使用。
- (オ) チャンネル数は、4チャンネル。(隣接信号機の同センサーからの干渉を避けるため)

ウ 利用イメージ



(4) 害獣センサー（農作物被害防止）

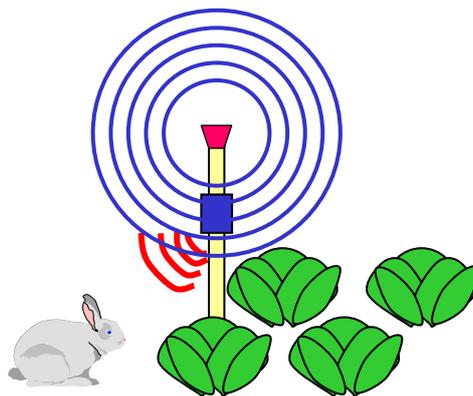
ア アプリケーション内容

畑など害獣による農作物への被害を防ぐため、検知センサーと超音波など害獣が嫌う音や夜間は光などの組み合わせで撃退する。電池駆動が前提で、人が畑にいないときや、特に夜間の監視用として使用。

イ 機能

- (ア) 検知エリアへの小動物(猿、犬、猫、カラス、すずめ等)の侵入検知。
- (イ) 動物の動きを検知。
- (ウ) 電池駆動、太陽電池駆動。
- (エ) 半径5m、水平方向360度、仰角30度範囲を検知又は見通しの利く最大100m水平方向360度、仰角5度範囲を検知。
- (オ) 屋外使用。
- (カ) チャンネル数は、4チャンネル。(田畑等見通しのよい場所に設置した場合、隣接センサーからの干渉を避けるため)

ウ 利用イメージ



(5) 害獣センサー（街中のゴミ飛散被害防止）

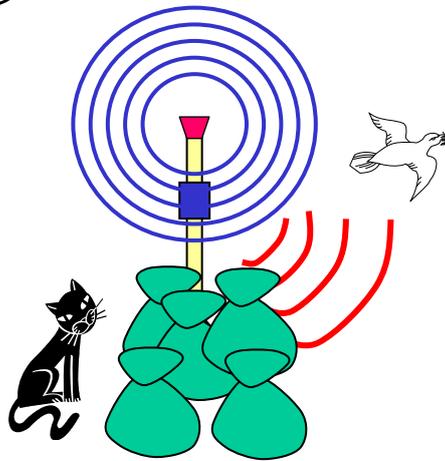
ア アプリケーション内容

野良犬、野良猫、カラスなど害獣によるゴミ回収場所のゴミ飛散被害を防ぐため、検知センサーと超音波など害獣が嫌う音の組み合わせで撃退する。電池駆動が前提で、人が近くにいないときや、特に夜間の監視用として使用。

イ 機能

- (ア) 検知エリアへの小動物(犬、猫、カラス)の侵入検知。
- (イ) 動物の動きを検知。
- (ウ) 電池駆動、太陽電池駆動。
- (エ) 半径5m、水平方向180度、仰角30度範囲を検知。
- (オ) 屋外使用。
- (カ) チャンネル数は、1チャンネル。

ウ 利用イメージ



(6) すずめや鳩など害鳥の建物への接近を検知するセンサー

ア アプリケーション内容

すずめや鳩など害鳥が建物に接近するのを検知し、害鳥が嫌う超音波や光を発して撃退する。電池駆動が前提で、人が近くにいるときや、特に夜間の監視向け。

イ 機能

- (ア) 検知エリア内への鳥(すずめ、鳩、カラス)の侵入検知。
- (イ) 羽ばたき又は移動速度から鳥を判断。
- (ウ) 半径5m、水平方向360度、仰角20度範囲を検知。
- (エ) 屋外使用。
- (オ) チャンネル数は、1チャンネル。

ウ 利用イメージ



(7) 交通流計測センサー

ア アプリケーション内容

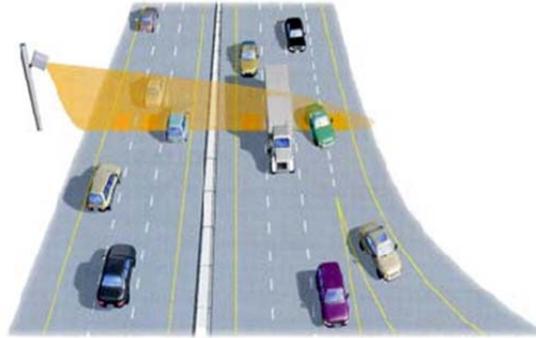
道路上の車両の存在や台数等を検知し、交通流の計測を行う。計測データを使って交通管制や事故検知が可能となる。

イ 機能

- (ア) 道路に設置し、1 台のセンサーで車線毎の車両の存在、通過台数、車速、道路占有率、車種分類の情報を同時に得る。

- (イ) 車両の存在、距離、速度が静止車両に対しても検知。
- (ウ) 検知範囲は距離3～60m、水平方向10度程度、仰角40度程度。
- (エ) 分解能は2m。(道路の側方から車線毎の車両を区別して検知)
- (オ) チャンネル数は、4チャンネル。(交差点設置)

ウ 利用イメージ



2. 1. 3 普及状況

全国の出荷台数は、平成 18 年度から平成 20 年度までの 3 か年で 10.525GHz 帯を使用した移動体検知センサーは 8,186 台、24.15GHz 帯を使用した移動体検知センサーは 523,749 台となっている。

※台数出典：総務省「平成 21 年度電波の利用状況調査」の調査結果

2. 2 移動体検知センサーの新たなニーズ

広い検知範囲を必要とする利用形態で、必要な無線設備への要求条件について、次の検討を行った。

2. 2. 1 具体的利用モデルの検討

(1) 公衆トイレ内の人体検知センサー

ア アプリケーション内容

トイレ内での人体の存在及び使用状況を検知する。

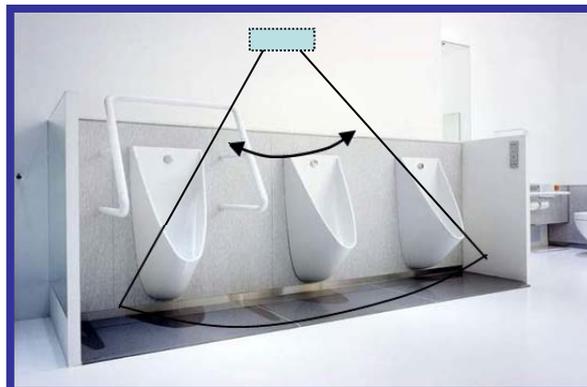
イ 要求条件・機能

(ア) 複数の便器のいずれかの使用状態を検知する。(便器に近づく動きか横切る動きかを検知)

(イ) トイレ空間において、最大距離 2 m で人体のみを検出。

(ウ) 検知範囲は 48 度程度。

ウ 利用イメージ



(2) 多目的トイレ内の人体異常検知センサー

ア アプリケーション内容

トイレ内での人体の異常（人の動きがないこと等）を検知する。

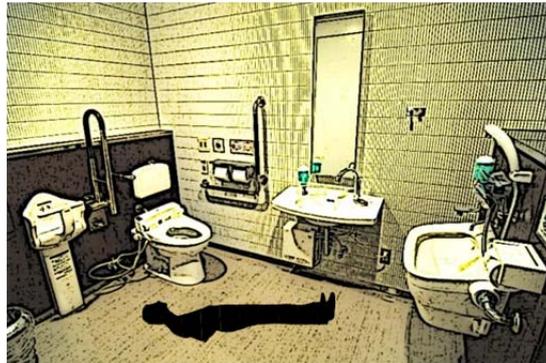
イ 要求条件・機能

(ア) どの設備を利用しているか、入室後に人の動きがない場合、人体の異常と検知する。

(イ) 多目的トイレ内において、最大距離2mで人体のみを検出。

(ウ) 検知範囲（幅）は150cm。

ウ 利用イメージ



(3) 電気温水器の自動運転制御

ア アプリケーション内容

使用していない場合に、一定時間経過すると自動的に運転停止。

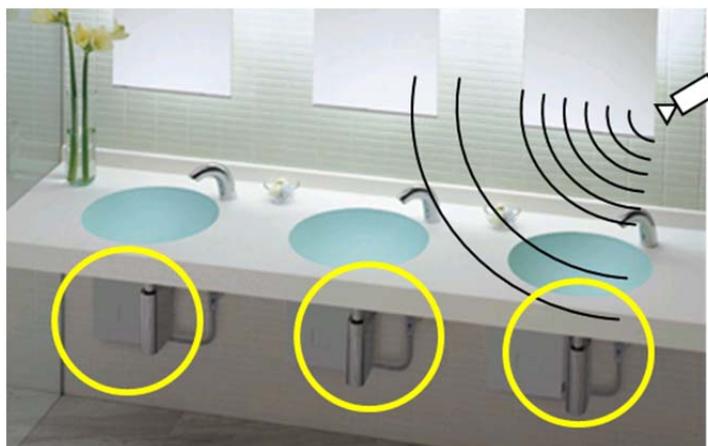
イ 要求条件・機能

(ア) 人が給湯を行う部屋にいないことを検知する。

(イ) 最大距離2mで人体のみを検出。

(ウ) 検知範囲（幅）は150cm。

ウ 利用イメージ



(4) 必要な部位の照明点灯センサー

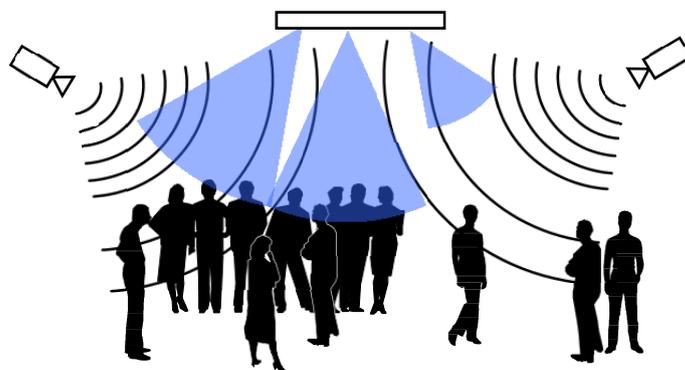
ア アプリケーション内容

照明が必要な部位に人体の存在を検知し点灯する。

イ 要求条件・機能

- (ア) 人が入室したことを検知する。
- (イ) 最大距離2 mで人体のみを検出。
- (ウ) 検知範囲(幅)は150 cm。

ウ 利用イメージ



2. 2. 2 無線設備への要求条件

2. 2. 1項で示した具体的利用モデルで必要とする要求条件を整理することによって、無線設備への要求条件を導くこととする。

移動体検知センサーは、近年様々なニーズに応じて多分野で利用されてきたが、利用形態によってはより広い検知範囲が要求されるため、ここでは検知範囲について検討を行う。

2. 2. 2. 1 検知範囲について

移動体検知センサーは、侵入検知用や照明の自動点灯用など、主に人体を検出するためのセンサーとして用いられている。移動体検知センサーを建物室内に設置する際は壁に埋め込んで外側から見えないように設置するため、センサーを隠す壁の減衰量(平均5dB)を差し引くと、人体の検知距離は2 m程度(検知幅70 cm程度)となる。

検知幅70 cm程度の場合は、センサー近傍の検知に有効であるが、多目的トイレなどの広い空間での検知を可能とするためには、空中線の指向特性を広げる(検知幅150 cm程度)必要があり、空中線利得に換算すると3 dB分広角となる。

なお、検知範囲を3 dB分広角とした場合、これまでの空中線電力10 mWでの検知距離2 m程度を満足しない恐れがあるが、使用可能な空中線電力を20 mW以下(3 dB増強)まで増力することで、対応が可能となる。

2. 2. 2. 2 まとめ

以上、検討を行った結果を整理すると、無線設備への要求条件は以下のとおりとなる。

- ・主に人体の検知範囲(存在、状態(移動・静止)、動作速度、距離など)の拡大。
- ・検知範囲は、移動体検知センサーを壁に埋め込んで見えないように設置した場合においても、検知距離として2 m程度(検知幅は150 cm程度)を確保。

2. 3 無線設備の技術的条件

2. 3. 1 一般的条件の検討

10. 525GHz帯及び24. 15GHz帯ともに、次のとおりとすることが適当である。

(1) センサーの定義

現行どおり、「主として移動する人又は物体の状況を把握するため、それに関する情報（対象物の存在、位置、動き、大きさ等）を高精度で取得するために使用するものであって、無線標定業務を行うものをいう。」とする。

(2) 周波数帯

現行どおり、10. 525GHz帯では10. 5GHzを超え10. 55GHz以下とし、24. 15GHz帯では24. 05GHzを超え24. 25GHz以下とする。

(3) センサー方式

現行どおり、規定しない。

(4) 変調方式

現行どおり、規定しない。

(5) 空中線電力

2. 2項に記載のとおり、空中線電力10mWでの検知距離を満足し、かつ、新たなニーズである広い検知範囲を満たすため、20mW以下とする。

(6) 送信空中線

現行どおり、絶対利得24dBi以下とし、等価等方輻射電力が絶対利得24dBiの空中線に20mWの空中線電力を加えたときの値以下となる場合についても、現行どおり、その低下分を空中線の利得で補うことができるものとする。

(7) 筐体

現行どおり、無線設備は一の筐体に収められており、かつ、容易に開けることができないものであること。

なお、空中線系については、現行どおり、一の筐体に収めることを要しないものとする。

(8) 環境変化による動作状態

現行どおり、通常起こり得る温度若しくは湿度の変化又は振動があった場合において支障なく動作するものであること。

(9) 使用上の制限

現行どおり、10. 525GHz帯での移動体検知センサーの使用は、屋内に限るものとし、筐体の見やすい箇所に、当該無線設備の送信は屋内においてのみ可能である旨を付すことを要する。

2. 3. 2 無線設備の技術的条件

10. 525GHz帯及び24. 15GHz帯ともに、次のとおりとすることが適当である。

(1) 送信設備

ア 周波数の許容偏差

現行どおり、ウの指定周波数帯とする。

イ 占有周波数帯幅の許容値

現行どおり、10. 525GHz帯では40MHzとし、24. 15GHz帯では200MHzとする。

ウ 指定周波数帯

現行どおり、10. 525GHz帯では10. 5GHzから10. 55GHzまで、24. 15GHz帯では24. 05GHzから24. 25GHzまでとする。

エ スプリアス発射又は不要発射の強度の許容値

現行どおり、2. 5 μ W以下とする。

オ 空中線電力の許容偏差

現行どおり、上限50%、下限50%とする。

(2) 受信設備

副次的に発する電波等の限度

現行どおり、2. 5 μ W以下とする。

(3) 混信防止機能

現行どおり、以下のいずれかの混信防止機能を有すること。

(ア) 電波法施行規則第6条の2第3号に規定する混信防止機能。

(イ) 電波法施行規則第6条の2第4号に規定する混信防止機能。

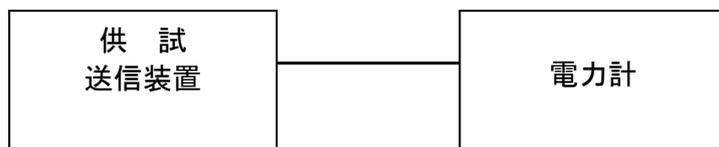
(ウ) 電波法施行規則第6条の2第5号に規定する混信防止機能。

2. 3. 3 測定法

(1) 空中線電力

ア 空中線接続端子がある場合

(ア) 測定系統図



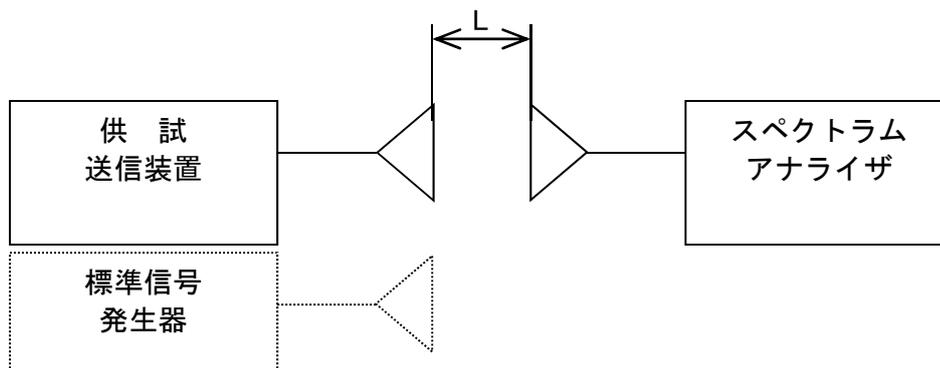
(イ) 測定方法

供試送信装置を動作状態にして平均電力、又はピーク電力を測定する。また電力計のインピーダンスは、供試機器のアンテナと等価なものであること。

電力計は必要に応じ、平均電力若しくはピーク電力を測定、又は換算可能なものであること。ピーク電力は、平均電力と波形の測定により換算することが可能である。

イ 空中線接続端子がない場合

(イ) 測定系統図



(イ) 測定方法

供試送信装置を動作状態にして電磁界強度の最大値を測定し、空中線電力換算する。測定は電波暗室又はそれに準ずる環境で行うことが望ましい。

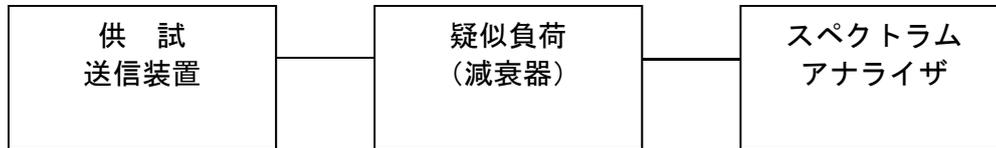
測定器は必要に応じ平均電力若しくはピーク電力を測定、又は換算可能なものであること。ピーク電力値は平均電力と波形の測定により換算することが可能である。

供試アンテナの最大径をD、測定用アンテナの最大径をd、電波の波長を λ としたとき、 $2(D+d)^2/\lambda$ 以上の距離で測定することが望ましいが、Lを3mとして供試アンテナと同じアンテナを使った置換法を使うこともできる。

(2) スプリアス発射

ア 空中線接続端子がある場合

(7) 測定系統図

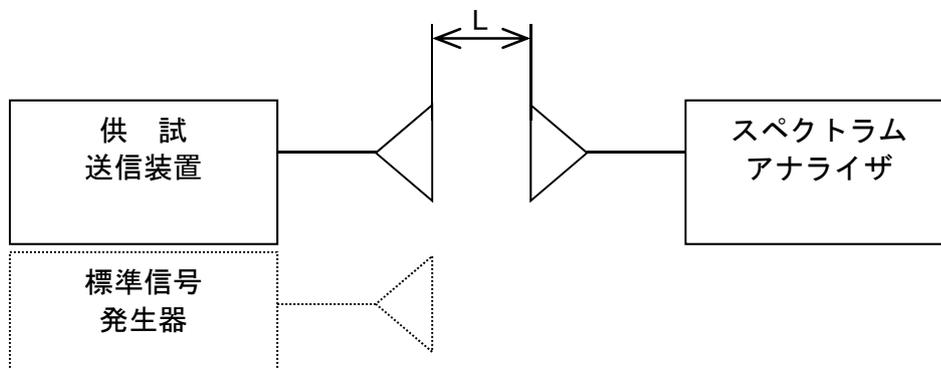


(1) 測定方法

供試送信装置を動作させたときのスプリアス強度を測定する。

イ 空中線接続端子がない場合

(7) 測定系統図



(1) 測定方法

供試送信装置を動作状態にしたときのスプリアス発射の電界強度の最大値を測定する。

(3) 占有周波数帯幅

ア 測定系統図

(2)に準ずる。

イ 測定方法

供試送信装置を動作状態にして、上限の周波数を超え、及び下限の周波数未満において輻射される平均電力が、それぞれ与えられた発射によって輻射される前電力の0.5%に等しい上限、及び下限の周波数帯幅(占有周波数帯幅)を測定する。

(4) 送信周波数偏差

ア 測定系統図

(2)に準ずる。

イ 測定方法

供試送信装置を無変調状態で動作させたときの周波数を測定する。

変調を停止できない場合は、スペクトルの中央値を測定する。

周波数計が使用できる場合は、スペクトラムアナライザに替えて、周波数計を使用することができる。

2. 3. 4 周波数共有の検討

2. 1. 3項に記載のとおり、近年において移動体検知センサーの需要は高く、広く生活の場で普及しており、既存システムとの共有の可能性について検討を行った。

今回は、空中線電力を「10mW以下」から「20mW以下」へ増力するものであるが、使用可能な送信空中線の絶対利得(24dBi)の上限は変更せず、かつ、スプリアス発射又は不要発射の強度の許容値についても現行どおりとするため、10. 525GHz帯の利用については、スピードセンサーへの干渉を回避するため、現行どおり屋内での使用に限定するが、その他既存システムへの影響については問題ないものと判断される。

(1) 同一周波数帯を使用する場合の干渉検討

一般的な移動体検知センサーの受信部の構成は図2. 1のとおりであり、通常、被検知体からの反射波信号(希望波)D及び他のセンサー等からの干渉波信号Uは信号回路で干渉波除去の処理がなされ、検出回路において被検知体の検知が行われる。一般的に検出回路で必要とする反射波Dと干渉波Uの信号レベル比(D/U)は13dB程度必要とされており、所要D/Uが得られない場合には、検出エラーとなる。

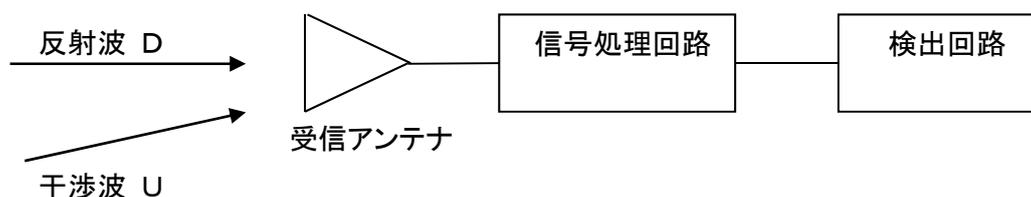


図2. 1 移動体検知センサーの受信部の構成

受信アンテナの入力端における必要とする反射波Dと干渉波Uの信号レベル比(D/Ureq)が既に検出回路での所要D/Uを確保できる場合には、信号処理回路での干渉波除去等の処理は必要ないが、アンテナ入力端でのD/Uが十分確保されない場合には、信号処理回路等が必要となる。

(2) 既存の移動体検知センサー（免許不要局）との周波数共有検討

実際の運用を考慮した検討として、同一センサーシステム相互の周波数共有の可能性について検討を行った。移動体検知センサーで使用が認められている空中線利得は24dBi以下であり、周波数共有検討としては、以下の2パターンの組み合わせが考えられる。

ア 既存の移動体検知センサー(空中線電力10mW)と改正後の移動体検知センサー(空中線電力20mW)が、それぞれ空中線利得24dBiのアンテナを利用した場合。

イ 既存の移動体検知センサー(空中線電力10mW)と改正後の移動体検知センサー(空

中線電力20mW)が、それぞれ空中線利得17dBiのアンテナを利用した場合。

※17dBi: 商品化されている移動体検知センサーでは検知範囲を広角とするため、一般的に空中線利得14～17dBiのアンテナが利用されている。

本項(1)に記載のとおり、自由空間損失のみを考慮した場合におけるセンサーのアンテナ入力端での所要D/U=13dBを確保するためには、①の場合の干渉保護距離は約13m(移動体検知センサー間に遮蔽物がある場合は、遮蔽物による電波減衰(6dB程度)を考慮すると約6.5m)、②の場合の干渉保護距離は約6m(移動体検知センサー間に遮蔽物がある場合は、遮蔽物による電波減衰(6dB程度)を考慮すると約3m)が必要となる。

移動体検知センサーは主に②が利用ケースとして想定され、既存の移動体検知センサー(空中線電力10mW)で必要とした干渉保護距離である約4m(移動体検知センサー間に遮蔽物がある場合は約2m)と比べてもほぼ同一距離であるため、運用に支障はないものと考えられる。

(3) 既存の移動体検知センサー(免許局)との周波数共用検討

免許を受けて運用している無線標定局の主な利用状況は表2.1のとおりであり、約1,850局の無線標定局が存在する。

表2.1 免許を受けている無線標定局の利用状況

周波数帯	主な用途	利用者	局数
10.525GHz帯	<ul style="list-style-type: none"> ・スピードガン(ボール等の速度を測定) ・波高計測 ・岩盤監視 ・車両の速度測定 ・車両間の衝突防止の回避(工場内クレーン) 	国、地方公共団体、大学、一般企業、放送事業者など	1,562局※
24.2GHz帯	<ul style="list-style-type: none"> ・スピードガン(ボール等の速度を測定) ・降雨、降雪の速度及び粒の大きさの測定 ・車両の速度測定 ・車両間の衝突防止の回避(工場内クレーン) 		286局※

※出典:総務省「平成21年度電波の利用状況調査」の調査結果

上表に記載のとおり、10.525GHz帯及び24.2GHz帯を使用している無線標定局は様々な用途で使用されているが、本項では屋外において10.525GHzを使用するスピードセンサーへの与干渉について検討を行った。電気通信技術審議会小電力無線設備委員会報告(平12.11.27)ではスピードセンサーが干渉を受けない受信強度を-73dBmと定義しており、図2.2に示すとおり移動体検知センサーを屋外用侵入検知センサーとして使用する場合は30mの離隔距離を必要としており、また、図2.3に示すとおり屋内用検知センサーとし

て使用する場合は6mの離隔距離を必要としている。

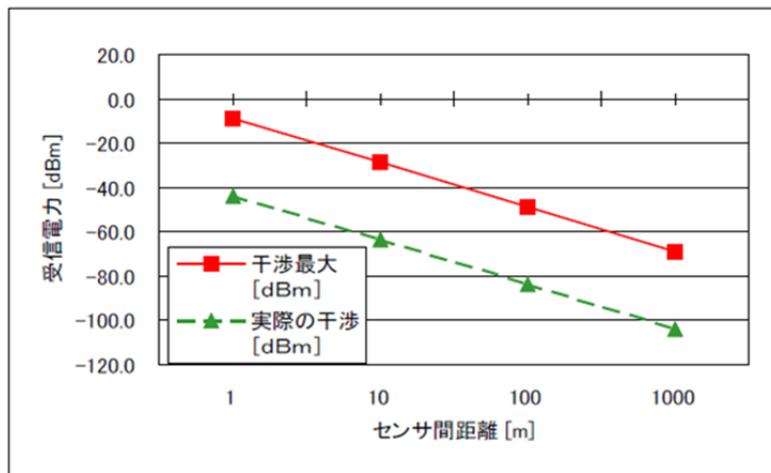


図2. 2 スピードセンサーへの屋外用侵入検知センサー干渉波の受信電力

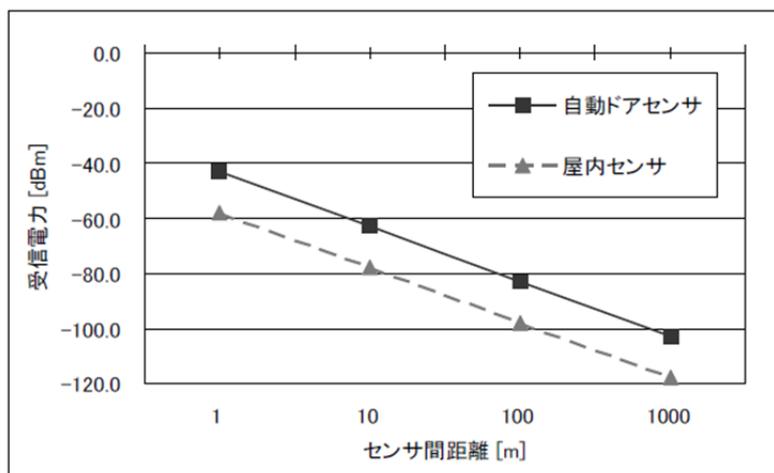


図2. 3 スピードセンサーへの自動ドアセンサー、屋内用センサー干渉波の受信電力

移動体検知センサーで使用可能な空中線電力を10mWから20mWに増加すると、自由空間伝搬損失として3dB分の離隔距離が必要となり、屋外侵入検知センサーとして使用する場合は30mから42.3mに、屋内用検知センサーとして使用する場合は6mから8.5mに離隔距離の拡大が必要となり、10.525GHz帯を使用した移動体検知センサーについては、スピードセンサーへの干渉を回避するため、引き続き屋外での利用は困難であると考え、屋内での使用に限定することが適当である。

2. 3. 5 電波防護指針の検討

電波法施行規則第 21 条の 3 では、電波のエネルギー量と生体への作用との関係が量的に定められており、移動体検知センサーで使用する空中線電力を 20mW とした場合でも、以下に記載する理由により、通常用いられる利用形態においては問題ないものと判断される。

移動体検知センサーは人体の動き等を検知するものであり、空中線電力が 20mW 以下の低電力であってもアンテナ近傍の非常に狭い範囲では、局所的に電力密度が電磁界強度指針値より高くなる場合も想定される。このときは、「人体が電磁界に不均一又は局所的にさらされる場合の補助指針」を適用する必要がある。

表 2. 2 人体が電磁界に不均一又は局所的にさらされる場合の補助指針
一般環境に適用する場合(電気通信技術審議会答申 諮問第 89 号)

	10kHz-300MHz	300MHz-1GHz	1GHz-3GHz	3GHz-300GHz
電磁界強度の空間的最大値		四肢以外:4mW/cm ²		体表:10mW/cm ²
			頭部:2mW/cm ²	眼:2mW/cm ²
適用する空間	電磁放射源、金属物体から 20cm 以上離れた人体の占める空間	電磁放射源、金属物体から 10cm 以上離れた人体の占める空間		
平均時間	6 分 間			

平成 10 年電気通信技術審議会答申「電波防護指針への適合を確認するための電波の強度の測定方法及び算出方法」の全てのアンテナに適用される基本算出式における評価では、出力 20mW、空中線利得 24dBi、人体と空中線との距離を上表で示す 10cm で計算すると 3.98mW/cm²となり、体表の基準値 10mW/cm²を満足する。

ここで、眼に対する基準値 2mW/cm²を超えることとなるが、次の理由から、問題ないものと考えられる。

- (1) 眼に対する基準値 2mW/cm²を満足するためには、空中線からの離隔距離が 14cm 以上必要となるが、これまで必要としていた離隔距離 10cm と比較しても、日常生活の場において問題が生じる距離ではないこと。
- (2) 移動体検知センサーで使用される空中線に対し、6 分間連続して眼を近づけていることが想定されにくく、指針値は 6 分間平均であることを考慮すると、補助指針値を超える状況は考えにくいこと。

以上のとおり、空中線電力 20 mW で使用した場合においても、問題はないものと考えられる。

なお、本件移動体検知センサーは屋内、即ち、一般家庭のドア、室内及び浴室など様々な場所での利用も想定されており、利用者が無意識にアンテナに接近するケースも想定され、長時間にわたりアンテナを直視する等の事態の発生も否定できない。そのため、想定される利用形態に応じて、利用者に対し電波防護指針に関する適切な情報の提供を行うことが望ましい。

第3章 動物検知通報システムの高度化・利用の拡大に関する技術的条件

3. 1 野生動物の概要と現状

近年、動物の生息圏と人の生活圏が重なる傾向にある。

このため、野生動物による住民への危害や農作物被害が深刻な社会問題化してきている。

これらの原因となる本格的な生活圏の重複は江戸時代から起こっているといわれているが、農林被害が一層顕著になったのは、戦後の木材需要が増大し、大規模な造林事業が全国的に展開された後の1970年代になってからである。その後、木材価格の低迷とともに、除間伐作業など人工林の取り扱いが疎かになり、野生動物の主要な生息地である森林がその価値を低めてきたのと同時期と考えられている。

加えて、中山間地域を中心に、地域住民の人口減少及び高齢化などによる耕作放棄地の拡大が野生動物との棲み分けを困難にしてきている。さらに特定の地域における野生動物の個体数増大も農林被害の大きな要因となってきている。

一方で、これらの生活圏の切り分けや被害の防除や軽減のために、野生動物と人間の活動域を分離するための環境管理が必要とされている。野性動物の行動を追跡し、野生動物の生態を的確に把握し、また、野生動物を適切に保護しつつ生活・産業の影響を最小限にする数多くの取り組みが行われている。

3. 1. 1 野生動物の生態と調査状況

1 調査・把握対象の野生動物

我が国で調査・研究・把握の対象とされ、あるいはその要望の発生する可能性のある動物として、陸上哺乳類としては、クマ類（ツキノワグマ、ヒグマ）、ニホンザル、ニホンジカ、タヌキ、アカネズミの6種があり、その他のものを含めて、調査等目的の概要を表3. 1に示す。

我が国は豊かな自然を背景に、多様な動物が生息しており、それらのほぼすべての行動・生態が何らかの形で調査等の実施対象となっているほか、最近、海外から持ち込まれて生態系を乱す可能性のあるいわゆる外来動物も加わって、調査等の実施対象は多岐にわたっている。

また、特定鳥獣保護管理計画制度（以下「特定計画」という。）では、シカ、クマ、サル、カモシカなど地域的に著しく増加又は減少している個体群に対して、個体数又は生息密度の目標を設定し、地方自治体では、固定数調整や重点保護を含む保護管理のプログラムを作成し、実行することとなっている。

表3. 1 我が国で調査等の実施対象となる動物の概要

主な分類	動物の種類	主な調査目的
クマ	ヒグマ・ツキノワグマ	被害、保護、研究
シカ	ニホンジカ・エゾシカ	被害、保護、研究
サル	ニホンザル・タイワンザル	被害、保護、研究
タヌキ	アライグマ・アナグマ	被害、保護、研究
ネズミ	アカネズミ	被害、保護、研究
その他	イノシシ	被害、保護、研究
	鳥類	保護、研究
	は虫類・両生類・昆虫等	被害、研究

この特定計画においては、科学性や計画性が求められ、対象個体群の動向として、生息数や生息密度、分布域、捕獲した個体の性年齢構成などを内容とするものに加えて、被害状況や生息環境について、継続的な調査・把握が必要とされている。

野生動物の生態の調査等の活動について、取りまとめると、その目的は大きく分けて、
 ア 人間生活・産業への被害を防止することを主な目的とするもの（被害）
 イ 野生動物の保護活動の一環又保護方策を検討することを主な目的とするもの（保護）
 ウ 学術的な研究を目的とするもの（研究）
 があり、これらの中一つ又は複数の目的のために調査等が実施されている。

2 主な動物の生態の概要

主な把握・調査対象動物の生息地域・行動範囲等の生態概要については、表3. 2に示し、対象動物それぞれにおいて体躯（体重）の幅が広く、行動範囲や移動距離にも差があり、調査においても工夫が求められる。

表3. 2 主な把握・調査対象動物の生息地域・行動範囲等

主な分類	生息地域	行動単位・行動範囲・移動距離	備考
クマ	北海道・本州・四国の山岳	単独、数十平方 km、数 km/日	冬眠行動有
サル	北海道を除く全国山野	10～100 頭の群れ、10～30 平方 km、数 km/日	
イノシシ	北海道を除く全国山野 （九州北部、四国北部、北陸、信越、関東や東北等、平野部と積雪地域）	成獣で見ると単独型社会 人家近くの里山に生息	
ニホンジカ	北海道から沖縄（慶良間列島）まで全国的	単独～10 数頭の群れ 数十平方 km、数 km/日	夜行性

主な動物の生態については、次のとおりである。

（1）ツキノワグマの生態

ア 分布

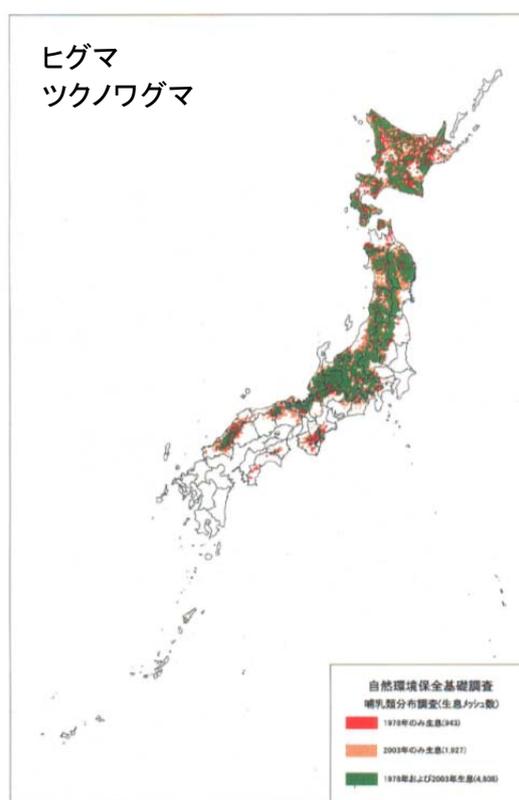
本種は東アジアに広く分布する動物で、日本に生息するのはそのうちの1亜種とされる。日本では、本州及び四国に生息し、九州では絶滅した可能性が高い。また、紀伊半島、中国山地、四国における地域個体群は絶滅のおそれがある。森林、とくに落葉広葉樹林に依存して生息し、夏季から秋季には高山帯までを利用することがある。

イ 形態

頭胴長 1m、体重 100kg を超える個体もいるが、性成熟には 4～5 年かかる。一般に、オスはメスよりも大型である。

ウ 生態と行動

基本的に単独で行動するが、母親は子グマを 1～1 年半伴う。食性は雑食であるが、冬季には木の洞や岩穴などで冬眠をする。メスは冬眠中に出産子育てを行う。



出典：哺乳類分布調査報告書（平成 16 年 3 月環境省生物多様性センター）

移動距離や行動圏の広さは、性、年齢、繁殖状態によって差があるとされる。また、地域的な特性や季節移動する個体も観察されている。

行動圏については、研究者が少なく論文として公表されている事例が少ないが、地域にはばらつきがあることが明らかになっている。

(2) ニホンザルの生態

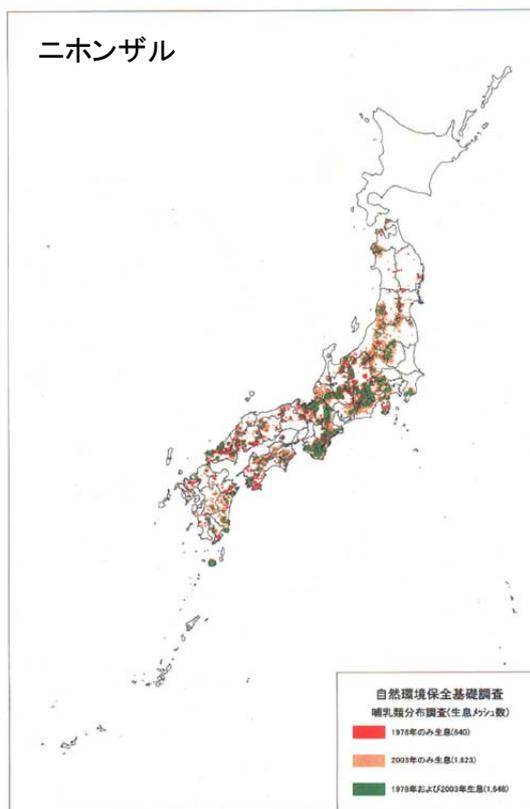
ア 分布

ニホンザルは日本の固有種で本州、四国、九州とその周辺の島に生息する。北限は青森県下北半島、南限は鹿児島県屋久島である。森林の樹木に依存して生活し、海岸沿いの照葉樹林から山地帯の落葉樹林までが生息域の中心であるが、中部地方の山岳地帯では夏季に 3000m 付近の高山帯ハイマツ林までを行動域にする群れもある。

環境省生物多様性センターの調査によると、昭和53年(1978)には、ニホンザルの生息が確認されなかった多くの地域において、平成15年(2003)に実施された調査では新たに生息が確認されており、全国的に分布が拡大してきている。

イ 形態

温暖な照葉樹林帯のサルは一般的に小型であるのに対して、寒冷地の落葉樹林帯のサルは大型である。オスはメスより大きい。オスは、頭胴長 53~60 cm、体重 10~18 kg。メスは頭胴長 47~55 cm、体重 8~16 kg。



出典：哺乳類分布調査報告書（平成16年3月環境省生物多様性センター）

ウ 生態と行動

ニホンザルは 10 数頭~100 頭程度の群れを単位として生活している。オスは成体になるまでに生まれた群れを離脱して単独生活（ハナレザル）の後、別の群れに加入して群れのメンバーとして生活する。その後群れの離脱と新たな群れへの加入を繰り返す生活を続ける。この過程で、100km を超える長距離移動をするオスもいる。一方、メスは一生を生まれた群れで生活する。

群れの行動域面積は群れの個体数や生息環境で大きく異なり、一般的に個体数の大きな群れほど、また照葉樹林より落葉樹林に生息する群れほど大きな面積を必要とするが、サル群れの行動には群れ毎の変異が大きい。

(3) イノシシの生態

ア 分布

本種はユーラシア大陸に広く分布し、日本では本州以南から南西諸島に生息する。南西諸島に生息するものはリュウキュウイノシシと呼ばれ、亜種とされる。東北等の多雪地域には生息していないが、近年ではこうした地域にも分布が拡大している。

環境省生物多様性センターの調査によると、昭和53年(1978)にはイノシシの生息が確認されなかった関東、東北、北陸等の地域において、平成15年(2003)に実施された調査で新たに生存が確認されており、東日本への分布の拡大が見られる。

イ 形態

成獣は頭胴長1m、体重50~60kgだが、一般にオスはメスより大型で、100kgを越す個体もいる。満1歳で繁殖し、出産仔数は2~8頭であるが、平均寿命は2~3年である。

ウ 生態と行動

基本的に単独性で、母親は当歳の仔さらには前年の仔を伴って行動する。群れを作る動物と誤解されるが、これは多産であることから母親が仔を伴っていると群れのように見えるためである。食性は雑食であるが、主な餌は植物質で占められる。

野生下における行動に関する研究はまだ少ないため、不明な点が多い。

(4) ニホンジカの生態

ア 分布

ニホンジカは、中国などの東アジアに分布し、日本では北海道、本州、四国、九州及び対馬や屋久島などに生息する。多雪地域では分布が制限されるが、季節移動により高山帯に生息することもある。

環境省生物多様性センターの調査によると、昭和53年(1978)にはシカの生息が確認されなかった東北、北陸等の地域において、平成15年(2003)に実施された調査で新たに生息が確認されており、全国的に分布が拡大する傾向にある。

イ 形態

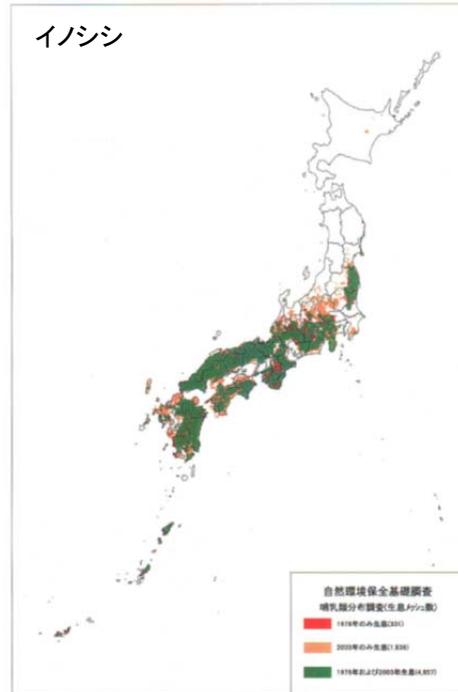
オスでは、1歳以上の個体で角を有するが毎年春に落角する。本州におけるシカの頭胴長は120~160cm、体重はメスで40~50kg、オスでは80kgになる。

ウ 生態と行動

食性は草食性で、1日で5kg程度の餌を摂取する。繁殖は1~2歳で開始し、春に出産するが、産仔数は1頭である。秋の交尾期には、オス同士が闘争をして、数頭から10数頭のメスによるハーレムを形成する。

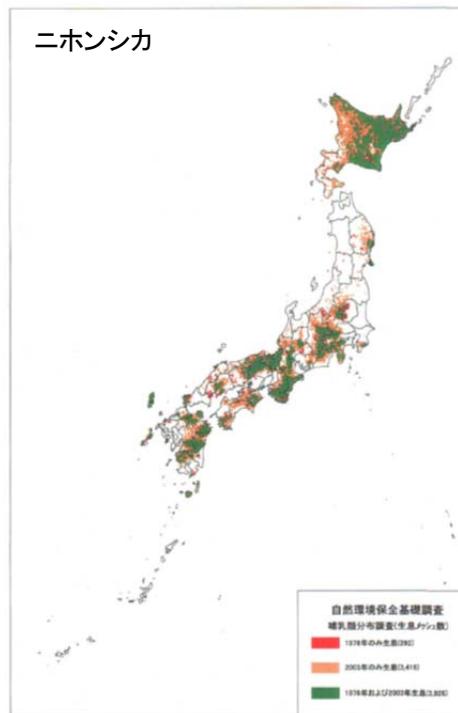
かつては大規模な季節移動をしていたと考えられているが、生息域が分断され、定着性が強い個体もいる。房総のシカ調査会(2004)によると、行動圏の年平均面積は、メスで64.4ha、オスで95.8haで、ほとんどの個体は年間を通して一定地域に定住している。

イノシシ



出典：哺乳類分布調査報告書(平成16年3月環境省生物多様性センター)

ニホンシカ



出典：哺乳類分布調査報告書(平成16年3月環境省生物多様性センター)

3. 1. 2 農産物等被害と対策の現状

野生鳥獣による農作物等被害¹の状況は、平成21（2009）年度被害金額において約213億円であり、その7割が獣類、3割が鳥類によるものであり、獣類のうち8割以上がイノシシ、シカ、サルによるものである。（図3. 1、表3. 3）

1 鳥獣による被害拡大の要因

鳥獣による被害拡大の要因として、気象の変化、生息環境の変化が上げられており、少雪化や暖冬傾向による生息適地の拡大も関係している。

また、鳥獣の種類や地域によっては里山における管理の粗放化等による生息域の変化による繁殖率の向上、生殖年齢の低下や幼獣の死亡率の低下などが加わって、分布域がさらに拡大してきている。

また、農村地域においては、過疎化や高齢化等に加えて鳥獣による農作物被害に伴う農業者の生産意欲の低下等も耕作放棄地の増加の原因となり、これがさらなる被害を招くという悪循環が生じているとも言われている。

さらに、狩猟者（平成14年度の狩猟免許取得者数約20万人）の減少や高齢化等に伴い、地域によっては狩猟による捕獲圧（サルは除く）が低下してきていることもその要因と想定されている。

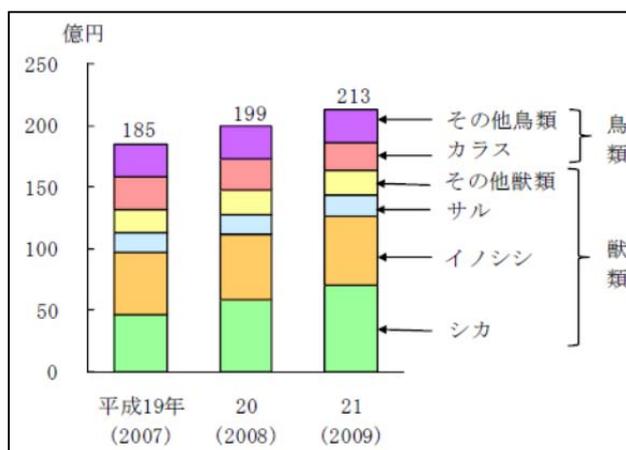


図3. 1 野生動物による被害状況

参考文献（平成22年度 食料・農業・農村白書）

表3. 3 主な動物と農作物等の被害

主な分類	主な農作物等の被害	現状の対策手法	備考 (平成17年 農作物)
イノシシ	水稲、陸稲、麦類、豆類、雑穀、いも類、クリ、コンニャク、ソバ、タケノコ、ワサビ、トウモロコ、飼料作物等	忌避剤、防護柵(有刺鉄線、トタン網)、電気柵、爆音器、テープ、コールタール、拡声器、犬	約49億円
シカ	スギ・ヒノキ・マツ林、水稲、甘藷、豆類、トウモロコシ、野菜、牧草	防護柵(網、有刺鉄線)、電気柵忌避剤	約39億円
サル	スイカ、トウモロコシ、ミカン、カキ、クリ、ピワ、豆類、水稲、ウリ類、甘藷、野菜、雑穀、キノコ類、マツ、人畜	防護柵(トタン、網)、電気柵、爆音器、犬	約14億円
クマ	リンゴ、モモ、ブドウ、カキ、クリ、ナシ、養蜂、トウモロコシ、水稲、スギ・ヒノキ林、(人畜)	防護柵(有刺鉄線)、電気柵、爆音器、からしスプレー	約3億円

2 農産物等の対策の現状

(1) イノシシに対する対策

イノシシは、高い繁殖力のため捕獲のみの依存は禁物とされており、被害管理と生息地管理が重要である。また、イノシシは平野の生き物であり、行動範囲からも、里などにある作物は最高の食べ物となっている。

イノシシは、先述のとおり、成獣で見ると単独型社会で、人家近くの里山に生息している。また、多くは、隠れ場所や食物などの多い藪を好む傾向にあり、日中、林の中で休息し、姿を見せないとされているが、人間の影響が少ない地域では昼間も活動すると言われている。

このような場合、農作物を害する個体は農地の近くに潜伏する傾向があるため、対策としては、被害農地の近くに潜伏する個体を捕獲すると効果大と言われている。

また、広域捕獲は被害低減のためには必要だが、他方で捕獲活動による未生息地域への拡散に注意が必要である。

一般的に、これらの被害対策を施すに当たっては、これまで生息しなかった地域で被害が問題化（九州北部、四国北部、北陸、信越、関東や東北等、平野部と積雪地域）してきていることや、広域地域での被害対策の考慮が必要であって、このため、効率的な捕獲のための広域連携による取組みも大切とされている。

具体的な方法として、小型檻は、イノシシの出没状況に応じて設置場所を変えることができ、くり罠などと比べて捕獲技術が容易であることから普及が期待されている。

（２）シカに対する対策

シカは、北海道から沖縄（慶良間列島）まで全国的に、国内の約 40%の地域に生息しており、分布域は 25 年間で約 1.7 倍に拡大してきている。

シカは、被害対策への学習能力が優れており、生息場所によってシカの生態も変わることに加えて、被害対策に馴れてしまい、効果がなくなることがある。

また、集落での目当ては、本来、農作物よりも雑草であるが、雑草で集落に餌付けされ、ついでに農作物も食べることとなり、それに起因した被害が発生している。

具体的な対策方法として、雑草にも配慮した柵の設置と管理を考えた防護柵と捕獲による被害防除、シカを誘引しない農地管理、シカに配慮した農地管理・作業体系で雑草量を減らすなどの集落環境管理等がある。

（３）サルに対する対策

サルに対する対策は、総合的に捕獲にだけ頼ると悪循環となると言われている。

その理由として、次のようなものが上げられる。

- ①群れ全体を捕獲するのは困難で、時間と専門的な知識が必要。サルは罠や銃撃に馴れ、次第に捕獲が困難になる。
- ②捕獲で消滅した群れや個体数の減った群れの代わりに、隣接していた別の群れが新たな加害群になることもある。
- ③捕獲に頼り、他の防除法を怠ると、加害ザルを作り出しながら、捕獲をするという悪循環に陥る。

また、個体群保全（特定鳥獣保護管理計画に基づく計画的な捕獲。）や動物愛護にも配慮が必要となる。そのために、電波発信機等を活用した群れの実態把握とモニタリングを行い、対策の有効性を検証しながら捕獲が必要である。

具体的な対策方法として、ロケット花火等の活用による追い払い体制の整備や追い払い犬の利用、電気柵、網の設置などがあり、特に電気柵、網を利用する場合は、日常の点検整備が重要となっている。また、食害を放置していることは、サルを餌付けしていることと同等の状況になるため、農地周りの適切な環境整備も効果が高いと言われている。

3. 2 動物を検知・通報するための無線システムの利用

3. 2. 1 無線による群れの動きの把握

無線システム（電波発信機）は、野生動物の動きの把握に有効なものとして期待される。

サルを例とすると、サルは、メスを中心とした母系社会で群れをつくり、群れごとに行動圏（遊動域）を持つ。そこで、群れのメスザルに電波発信機を装着して追跡することによって、群れ全体の動きを把握（テレメトリー調査）することができる。

このテレメトリー調査の手法を用い、サル個体群の位置を把握し、その情報をサル接近地域に事前に知らせることで、追い払いなどに活用することが可能である。

一方、サルの群れの位置を特定するために、捕獲した成獣のメス（1つの群れに3頭程度）に電波発信機を装着後、放獣して群れに戻す必要がある。電波発信機は主に電源の能力により利用可能期間が決まるため、経年的に群れを追跡し続けるには、サルの群れの構成の変更も考えると、毎年一定数のサルを捕獲して、それぞれに2～3年程度の利用可能期間をもつ発信機を装着する必要があると言われている。

3. 2. 2 生態調査・研究目的のための位置把握

イノシシやシカは、夜行性で単独行動を取る生態のため、1頭を捕獲して行動実態の把握を行ったとしても、地域全体の動向を把握することができないと言われている。

このため、一旦捕獲したあと、個体群保全や動物愛護の観点から再放獣するに当たって無線システムを装着し、それにより動態管理をしたとしても、特定の地域に住み着いた特定の個体のような場合を除けば農作物等の被害防止対策にはつながりにくい。

一方で、これらの野生動物は、その生態として生活する地域の環境に即した行動を行うと言われていることから、その地域ごとの生態を解明（研究）することで、将来の対策となる可能性があると考えられている。

また、農作物被害防止策等は、成功した事例による対策方法が全国に広まる場合が多いが、同一の方法でも別の地域でそれほど効果を上げない場合もある。

採用した対策が効果を上げるためには、野生動物がどのような反応をするかなどの生態の解明も重要となっている点でも生態調査のシステムが必要となる。

これには、野生動物の行動パターンを確認するため、個別（又は群れごと）の識別と動物の移動に合わせた位置情報が必要となり、即時性よりも継続した位置情報が安定して収集できることが求められる。

一方、研究目的の場合、位置情報の常時把握を要する場合や大量の生態データが必要されることがあり、群れで行動する野生動物の場合でも個別の識別が必要となる場合もあると考えられる。

3. 2. 3 その他愛玩動物等への利用の可能性

山間部で対象となるのが野生動物であるのに対して、都市部・人里においては、主に愛玩動物（いわゆる「ペット」（一部家畜を含む））に対して、それらの動物の動態や迷子の把握のために利用されることが想定される。

これらの動物の現状として、ペット（主に、飼い犬や猫）の総数は、約1,900万頭（犬・猫のみ）であり、日本では、1人当たり0.149頭が飼育していることになる。

このうち、室内飼育率は、犬で56%、猫で92%であり、犬と猫を同数とした場合、これらが屋外にいる可能性は26%となり、相当数の比率で屋内において飼育されている。

一方で、散歩や運動などのために、屋外での行動も想定される。この場合、通常、飼い主等が把握できる範囲で行動を行うこととなるが、状況によっては、動物が迷子等になる可能性があり、また家畜等においては、通常柵で囲われた範囲の行動となるが、それを越えて行動してしまう可能性がある。

これらの不測の事態の状況把握のために、前述のシステムを利用して、その他動物に関して、動態把握等を求める需要も将来的に期待されているところである。

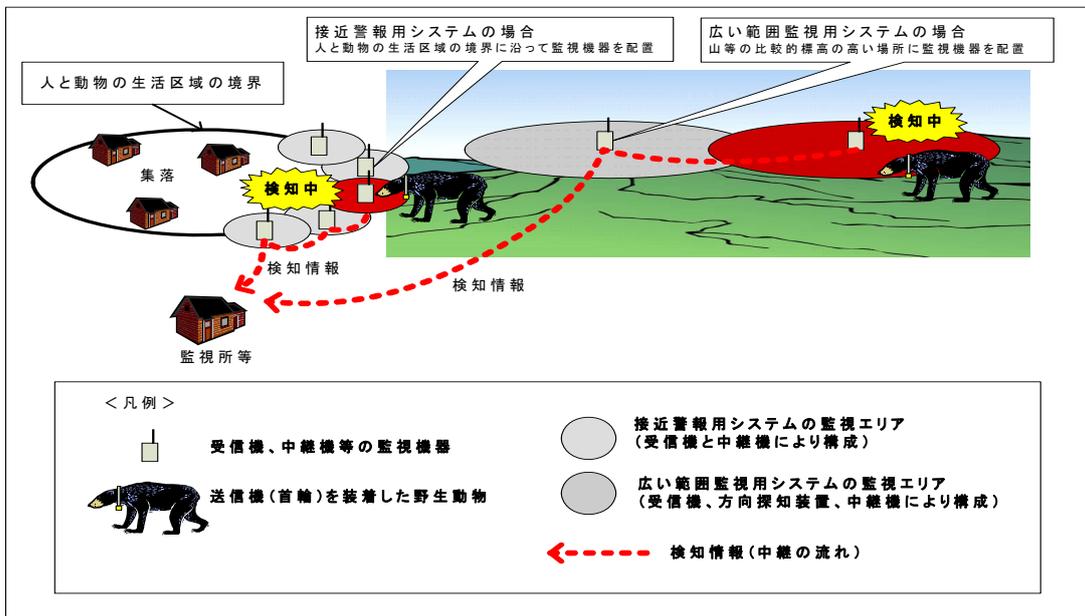
3. 3 動物検知通報システムに求められる条件

3. 3. 1 利用面から見たシステムイメージ

1 野生動物接近警戒システム

田畑・果樹園等の農業地域や住居地域に対する野生動物の接近を検知して警戒や追い払いを行う対象動物としては、前述のとおり、クマ、イノシシ等人に対して直接危害を与える猛獣や、イノシシ・サル・シカ等の農作物を荒らす野生動物などが想定される。

このような動物の把握を行うためには、発信機からの電波の強度及びその識別のための符号（以下「ID」という。）から得られる情報を活用した接近警報型システムが有効と考えられる。なお、捕獲した野生動物を放獣する際に取り付けた発信機からの電波を受信機で検出し、内蔵するブザー等のほか必要に応じて携帯電話など電気通信回線等を通じて住民にその接近を知らせ、また、指向性アンテナを用いて接近方向や距離を知ることにより警戒・追跡・追い払い活動に利用することが期待される。



2 野生動物探査システム

野生動物の生態等を把握し、研究等を行うために、その位置を検知するシステムである。発信機から比較的単純なID・ビーコン音響のみを送信し、指向性アンテナによって測定した方位から位置を推定する比較的単純な方法が想定される。

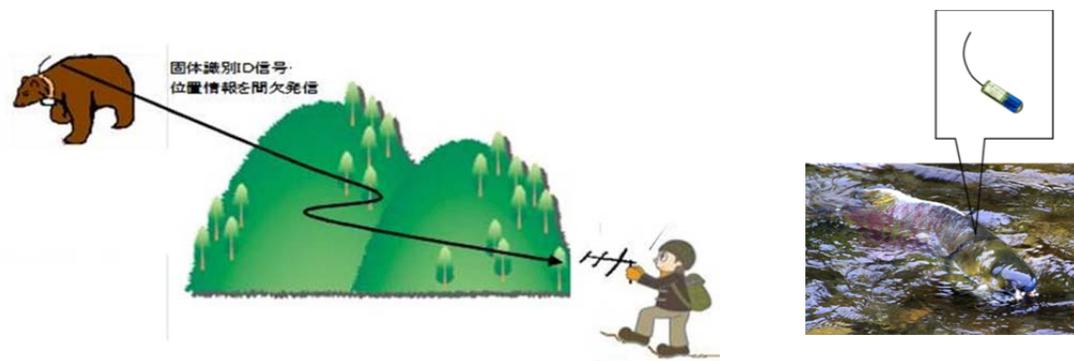


図 3. 3 野生動物探査システム

3. 3. 2 新たな利用モデルイメージ

1 GPS 首輪による動物位置検知システム

シカ、クマ等の行動範囲の広い動物に GPS 首輪を装着し行動や位置を観測するシステム。内蔵された GPS 受信機にて位置データを取得し、定期的にメモリに記録。GPS 首輪は 142MHz z 帯で間欠受信を行い、位置データ伝送要求を待ち受け、伝送要求（要求先との ID 照合の後）後、位置データの伝送を開始する。



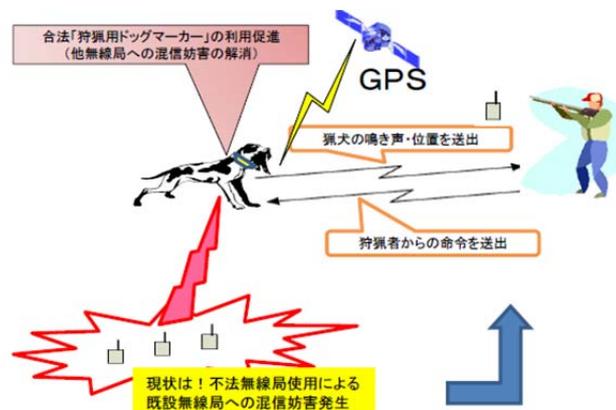
図 3. 4 GPS 首輪による動物位置検知システムのイメージ

2 狩猟支援システム

狩猟者が猟犬の位置把握等のために使用するシステム。「猟犬等位置把握・検知用無線システムに関する調査検討会」報告書（平成 23 年 3 月 総務省九州総合通信局）によると、全国の狩猟による無線利用のニーズは約 28 万台との調査結果となっている。

有害鳥獣による被害対策のために行われる狩猟は、山間部での使用が見込まれることから、電波の到達エリアの拡大が望まれている。

また、GPS による位置データ把握に加え、獲物を威嚇する猟犬の鳴き声等の状況把握のため、音声通信を可能とする機能が望まれている。



(平成 23 年 3 月「猟犬等位置把握・検知用無線システムに関する調査検討会」報告書 抜粋)

図 3. 5 狩猟支援システムのイメージ

3 魚等生息調査システム

魚等の生息状況、移動経路等の把握のためのシステム。台風や集中豪雨などに伴う河川の氾濫を防止するため、堤防や河口堰などの改修工事が行われるが、改修に伴う生態系への影響を最小限に抑える必要があり、こうした地域の魚等の生息調査や移動経路等の調査のために活用されている。

魚の生息調査は、幅の広い河川等でも行われることから、電波の到達エリアの拡大が望まれている。



図3. 6 魚への無線設備設置イメージ

3. 3. 3 技術的なシステムイメージ

1 野生動物の検知・通報の要求条件を満たす電波を活用したシステム

(1) 対象となる野生動物の特性からみた機能要件

目的（被害防止や自然保護・生態調査の学術研究等）により、対象となる野生動物と要求条件は異なるが、野生動物の身体に発信機を付けて検知・通報を行うことを共通の前提とする。

クマ、サル、イノシシ、シカ等が主な対象であり、今回検討するシステムは、いずれも捕獲時に発信機を装着して放獣することを想定している。これら野生動物は一度捕獲した後二度目の捕獲は極めて困難であるので、発信機も越冬を含む電池寿命が課題であり、長期間の使用に耐えうる電池寿命を優先して、場合によっては2年間の利用が確保されることを考慮されたシステムである必要がある。

発信機は使い捨てとなる可能性が大きいため、安価な汎用システムが求められ、同時に受信設備を含めて安価であることも求められる。

更に、動物に搭載するためには、諸外国では、動物の体重の1%程度以下で設定されていることから、一体型の重量についても考慮する必要がある。

一方、狩猟支援の場合は、狩猟者が猟犬を管理出来るため、発信機の回収が可能であり、電池の交換・充電も可能である。

2 被害防止を主な目的とする場合の機能要件

野生動物の被害防止を行う場合は、位置、方向の情報が必要であり、行政機関や対策に当たる機関、被害を受ける住民等がその情報を必要としている。

野生動物の位置は常時詳細に把握できることが望ましいが、それが困難な場合は、接近を検知して警報を行うために、即時に野生動物の接近が判明すること、次にその野生動物の個別識別ができることが求められる。

前述のとおり、クマ、イノシシ、シカなどは単独で行動するため、主に個体による識別が必要となり、サルなど群れで行動する野生動物は、主に群れごとの識別が必要となる。

3 新たな利用ニーズでの機能要件

GPS 首輪による動物位置検知では、GPS 受信機で位置データを取得し、メモリに記録したデータを送信するため、送信時間制限の緩和（キャリアセンス必須）が望まれている。

有害鳥獣による被害対策のために行われる狩猟は、山間部での使用が見込まれることから、3～5 km 程度の通信距離を確保するために必要な空中線電力の増力と、猟犬の鳴き声等の状況把握のため、データによる位置把握に加え、音声通信が行えることが望まれている。

これらの新たな利用ニーズでは、給電線を介する空中線構造とすることで送信に適した位置への取り付けを可能とすること、動物の移動の際に空中線が損傷を受けるため、無線設備本体をそのまま流用し、ユーザーにおいて空中線が交換できる構造とすることが望まれている。

4 目的等に応じた必要とする通信エリア

(1) 目的及び動物の種類により検知・通報を行おうとする対象地域が異なるが、被害防止の場合は、主に山間部から山間部と平野部の境界にかけての地域が主な対象となり、行動パターンの確認を行う場合や学術研究の場合は野生動物が通常生息する山間部・山岳地帯が主な対象となると見られる。

(2) 通信エリアについては、広い範囲で野生動物等の詳細な位置が常時把握できることが理想的であるが、それが困難な前提では、通信エリアと位置の把握については相互に関連して検討する必要がある。

ア 行動パターンの確認を行う場合や学術研究の場合等、通常はできるだけ広い通信エリアが確保できることが求められる。位置の検出については、受信アンテナの指向性を利用し、あるいはあらかじめ搭載したGPS信号等を利用する。

イ 他方、受信可能エリアを小さくすることにより、そのエリアに侵入した場合にどのエリアかの情報を含め、すみやかに検知情報を住民等へ通報する利用方策が考えられる。この場合は、入感の有無が位置の把握の要素を持つため、発信機の電波の到達エリアと住民生活環境や農地の配置に適した受信機の受信エリアとをバランスを取りつつ配置することで適切な検知エリアとして設定する必要がある。

3. 3. 4 利用周波数帯及び空中線電力等の検討

「電波を活用した生態位置検知システムに関する調査検討会」報告書（平成18年3月 総務省信越総合通信局・北陸総合通信局）によると、平地と山間地の双方の電波伝搬実験の結果、400MHz帯に比べ150MHz帯のほうが伝搬特性は良好であり、加えて、水平偏波、垂直偏波の差が少ないため、動物の動きに対し安定的に受信可能となっている。当該伝搬実験のイメージ図は、図3.7のとおりである。

特に山間地の実験における受信信号強度値をみると、見通し外伝搬においても150MHz帯のほうが送信機位置を変動に対しても変化が少なく安定している。さらに、山間地の地形的に完全見通し外（曲がりくねった谷間に入った時）において400MHz帯では不感になった状態でも150MHz帯では受信可能な場合があることが確認されている。

なお、より低い周波数帯も適用の可能性はあるが、アンテナの長さが長くなると動物の行動に支障をきたし、それを考慮して大幅に短縮化すると利得が大幅に低下することとなる。

現行(10mW)では伝搬距離数百m～1km程度であるが、空中線電力を1Wに増力した場合、伝搬距離は3～5km程度が見込まれ、新たな利用モデルにも必要十分な伝搬距離が確保されると考えられる。

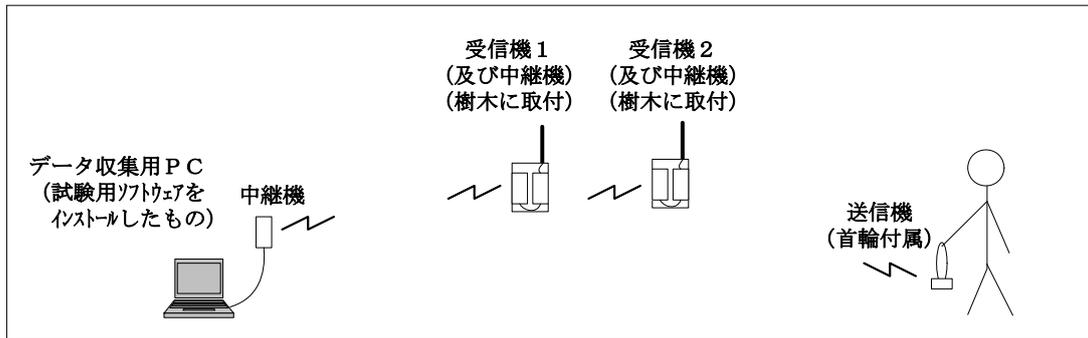


図3.7 実験のシステム構成図

使用環境：山間部 周波数：150MHz 受信感度：-114 dBm (0.9 μV)

アンテナ高：Tx1m/Rx2m

アンテナ利得：TX-5 dBi / RX2.14 dBi

※受信側は設置条件が限定的であるため、アンテナ利得は期待できない。

伝搬損失：奥村カーブ（郊外及び開放地）

表3.5 実環境における通信距離の比較

	送信電力	使用時におけるEIRP値	郊外	開放地
①	現行 10mW(10dBm)	3.2mW(5dBm)	約1,200m	約3,000m
②	増力 100mW(20dBm)	30mW(15dBm)	約2,000m	約5,000m
③	増力 1W(30dBm)	316mW(25dBm)	約4,000m	約8,600m

3.3.5 動物検知通報システム間の周波数共用検討

動物検知通報システム間の与干渉及び被干渉は、既存システムと増力するシステム(1W)により、以下の組合せとなる。

表3.6

被干渉 / 与干渉	動物検知通報システム (1W)	動物検知通報システム (0.01W)
動物検知通報システム (1W)	①	②
動物検知通報システム (0.01W)	③	

表3.6の①及び②については、動物検知通報システム(1W)側にキャリアセンス機能等の混信防止機能を付加することで、動物検知通報システム間での周波数共用は可能と考えられる。③については、与干渉側の送信電力が低く、電波の到達が近距離であることから、共用可能と考えられる。

なお、隣接チャネル漏えい電力及び占有周波数帯幅の許容値は現行どおりとするため、隣接チャネルへ与える影響に変化はない。

3.3.6 電波防護指針の検討

安全な電波利用の一層の徹底を図るため、電波法施行規則第21条の3（電波の強度に対する安全施設）により安全基準が規定されている。

(1) 電波防護指針の規格値

表 3. 7 一般環境の電磁界強度（平均時間 6 分間）の規格値

周波数	電界強度の実効値 E[V/m]	磁界強度の実効値 H[A/m]	電力密度 S[mW/cm ²]
30MHz を超え 300MHz 以下	27.5	0.0728	0.2

(2) モデル検討

周波数：150MHz 帯 空中線電力：1W 給電線損失：0dB アンテナ利得：2.14dBi

表 3. 8 算出結果(最小 DUTY 比 0.2/1.0：平均時間 6 分間)

アンテナと人体の距離 R[cm]	電界強度の実効値 E[V/m]	磁界強度の実効値 H[A/m]	電力密度 S[mW/cm ²]
11.43	27.169	0.073	0.2

周波数：150MHz 帯 空中線電力：1W 給電線損失：0dB アンテナ利得：-5dBi

表 3. 9 算出結果(最小 DUTY 比 0.2/1.0：平均時間 6 分間)

アンテナと人体の距離 R[cm]	電界強度の実効値 E[V/m]	磁界強度の実効値 H[A/m]	電力密度 S[mW/cm ²]
5.02	27.191	0.073	0.2

(3) 結論

以下の理由から、人体に与える影響については、問題ないと考えられる。

ア 人が動物検知通報システムを使用する場合については、電波防護指針の一般環境の規格値を基準として考えると、2.14dBi のアンテナに空中線電力 1W を給電する場合においても、人体から約 12cm 離して利用すれば規定を満足すること。

イ 実際の製品では、アンテナ利得が 2.14dBi よりも小さな値となり、その場合は、人体から 5cm 以上離して利用すれば規定を満足すること。

ウ 動物に装着した動物検知通報システムに対し、リクエスト信号を発出する利用形態を主としており、この場合、同システムから発射される電波の送信時間は短時間であり、電磁波が人体へ与える影響は限りなく低いこと。

3. 4 動物検知通報システムの技術的条件

小電力無線設備のうち、動物の検知・通報システムの技術的条件については、次のとおりとすることが適当である。

3. 4. 1 一般的条件

(1) システムの定義

現行どおり、「国内において主として動物の行動及び状態に関する情報の通報又は付随する制御をするための無線通信を行うものをいう。」とする。

(2) 電波の型式

現行では F1D、F2D、A1D、M1D としていたが、音声通信の使用、また、将来の技術革新と使用の柔軟化に対応するため、電波の型式に制限を設けないこととする。

(3) 通信方式

現行どおり、単向通信方式、単信方式又は同報通信方式とする。

(4) 周波数

現行どおり、150MHz帯とする。

(5) チャネル間隔

現行どおり、20kHz間隔（インターリーブ10kHz利用）とする。

(6) 空中線電力

現行では「10mW以下」とされているところ、新たな利用モデルでは、より遠方までの通信を必要としていることから、「1W以下」とする。

(7) 送信空中線

現行どおり、2.14dBi以下とする。

なお、これまでは給電線及び設置装置を有しないこととし、筐体と送信空中線は一体型としているが、今回、空中線についてはユーザー側で送信に適した任意の位置へ取り付け可能とし、そのため使用する給電線の損失値を考慮し、等価等方輻射電力が、2.14dBiの送信空中線に1Wの空中線電力を加えたときの値以下となる場合は、その低下分を送信空中線の利得で補うことができるものとする。

(8) 筐体

現行どおり、既存の特定小電力無線局と同様に、筐体は容易に開けることが出来ないものとする。

なお、同一筐体に収めることを要しない範囲については現行の規定によるほか、今回、空中線についてユーザー側で送信に適した任意の位置へ取り付け可能とすることで給電線の使用が必要となることから、空中線系についても、一の筐体に収めることを要しないものとする。

3. 4. 2 無線設備の技術的条件

(1) 送信設備

ア 周波数の許容偏差

現行どおり、±12ppmとする。

イ 占有周波数帯幅の許容値

現行どおり、16kHzとする。

ウ 空中線電力の許容偏差

現行どおり、上限20%とする。

エ スプリアス発射又は不要発射の強度の許容値

(ア) 帯域外領域及びスプリアス領域の境界の周波数

現行どおり、搬送波から±62.5kHzとする。

(イ) 不要発射の強度の許容値における参照帯域幅

現行どおり、100kHzとする。

(ウ) 帯域外領域のスプリアス発射の強度の許容値

現行の規定では、2.5μW以下（空中線電力が等価等方輻射電力で100μW以

下である場合の許容値は、等価等方輻射電力で $2.5\mu\text{W}$ 以下)としているが、今回、空中線電力を 1W 以下まで増力することで、今後、様々な利用形態が想定されることから、空中線電力の等価等方輻射電力の値($100\mu\text{W}$ 以下)に制限を設けず、また、一般無線局の 150MHz 帯(1W 以下)で規定する $100\mu\text{W}$ 以下に準じた相対値(-40dB)を新たに規定し、「 $2.5\mu\text{W}$ 以下、等価等方輻射電力で $2.5\mu\text{W}$ 以下又は基本周波数の搬送波電力より 40dB 低い値」とする。

(エ) スプリアス領域の不要発射の強度の許容値

現行の規定では、 $2.5\mu\text{W}$ 以下(空中線電力が等価等方輻射電力で $100\mu\text{W}$ 以下である場合の許容値は、等価等方輻射電力で $2.5\mu\text{W}$ 以下)としているが、今回、空中線電力を 1W 以下まで増力することで、今後、様々な利用形態が想定されることから、空中線電力の等価等方輻射電力の値($100\mu\text{W}$ 以下)に制限を設けず、また、一般無線局の 150MHz 帯(1W 以下)で規定する $50\mu\text{W}$ 以下に準じた相対値(-43dB)を新たに規定し、「 $2.5\mu\text{W}$ 以下、等価等方輻射電力で $2.5\mu\text{W}$ 以下又は基本周波数の搬送波電力より 43dB 低い値」とする。

オ 隣接チャンネル漏えい電力

現行の規定では $1\mu\text{W}$ 以下(空中線電力が等価等方輻射電力で $100\mu\text{W}$ 以下である無線設備にあっては、等価等方輻射電力で $1\mu\text{W}$ 以下)としているが、今後の様々な利用形態を考慮し、空中線電力の等価等方輻射電力の値($100\mu\text{W}$ 以下)に制限を設けず、 $1\mu\text{W}$ 以下又は等価等方輻射電力で $1\mu\text{W}$ 以下とする。

(2) 受信設備

副次的に発する電波等の限度

現行の規定では、受信空中線と電気的常数の等しい疑似空中線回路を使用して測定した場合に、その回路の電力が 4nW 以下、空中線電力が等価等方輻射電力で $100\mu\text{W}$ 以下であるものの受信設備の場合は等価等方輻射電力で 4nW 以下としていたが、今後、様々な空中線系による利用形態が考えられることから、空中線電力が等価等方輻射電力で $100\mu\text{W}$ 以下であるものの受信設備の場合は等価等方輻射電力で 4nW 以下とする規定を削除し、副次的に発する電波等の限度は、受信空中線と電気的常数の等しい疑似空中線回路を使用して測定した場合に、その回路の電力が 4nW 以下とする。

(3) 制御装置

ア キャリアセンス機能

これまでの空中線電力(10mW 以下)ではキャリアセンスの備え付けを要しないこととしていたが、今回、空中線電力の増力(1W 以下)に伴う既存システムへ与える影響を考慮し、空中線電力 10mW を超える無線設備にあっては、キャリアセンスの備え付けを要するものとし、その機能は、次のとおりとする。

なお、空中線電力 10mW 以下の無線設備については、現行どおり、キャリアセンスの備え付けを要しない。

(ア) 無線設備は新たな送信に先立ち、キャリアセンスを実行した後、送信を開始すること。

(イ) キャリアセンスレベルは、テレメータ用、テレコントロール用及びデータ伝送用(400MHz 帯の周波数の電波を使用するものに限る。)の特定小電力無線局と同様に、絶対利得が 2.14dB の空中線に誘起する電圧を $7\mu\text{V}$ 以上とする。

イ 送信時間制限機能

利用モデルとして、音声の連続通話のニーズがあることから、(イ)の要件を新た

に設けることとする。

- (ア) 空中線電力10mW以下（キャリアセンスの備え付け不要）の場合は、現行どおり、5秒当たりの送信時間の総和は、1秒以下とする。
- (イ) 空中線電力10mWを超える（キャリアセンスの備え付け要）場合は、連続して10分を超える電波の発射をしようとした場合に、自動的にその送信を停止し、その停止から1秒以上経過した後でなければ送信を行わないものであること。

ウ 混信防止機能

これまで、無線設備の条件によって電波法施行規則第6条の2第2号又は第3号の規定に基づき識別符号の送信を求めていたが、今回、音声通信を含め、様々な利用形態による通信を可能としたことから、電気通信回線に接続する場合にあっては、電波法施行規則第6条の2第3号に規定する機能を有しなければならないものとし、電気通信回線に接続しない場合にあっては、電波法施行規則第6条の2第3号又は第4号に規定する機能を有しなければならないものとする。

- (4) 電気通信回線へ接続する端末設備
現行どおり、48ビット以上とする。

3. 4. 3 測定法

スペクトルアナライザ等を用いた測定方法は、150MHz帯の周波数変調方式等の無線機器及び既存の特定小電力無線局の測定方法に準じて定めることとし、次のとおりとする。

ただし、空中線接続端子がない場合の測定方法は、空中線電力が等価等方輻射電力の場合であって試験時に測定用の空中線端子を設けることが困難な場合にのみ適用すること。

(1) 周波数の偏差

ア 空中線接続端子がある場合

空中線端子に擬似負荷（インピーダンス整合回路又は減衰器等）を接続し連続送信状態として周波数計により測定する。

イ 空中線接続端子がない場合

(ア)の条件又は適当なRF結合器若しくは空中線で結合し、アと同様にして測定すること。

(ア) 測定条件

a 測定場所の条件

空中線接続端子がない場合においては、昭和63年郵政省告示第127号（発射する電波が著しく微弱な無線局の電界強度の測定方法）の条件に準じて、試験機器を木その他絶縁材料により作られた高さ1.5mの回転台の上に設置して測定することとし、測定距離3mの5面電波暗室又は床面反射のあるオープンサイト若しくはそれらのテストサイトとすること。

この場合、テストサイトの測定用空中線は、指向性のものを用いること。また、被測定対象機器の大きさが60cmを超える場合は、測定距離をその5倍以上として測定すること。

b 試験機器の条件

空中線接続端子がない場合においては、電源ケーブル、外部インタフェースケーブル等のケーブルが付属する場合、空中線の形状が変化する場合及び金属板等により放射特性が影響を受ける場合においては最大の放射条件となる状態を特定して測定する。なお、動物に取り付けた状態で測定することを要しない。

(2) 占有周波数帯幅

ア 空中線接続端子がある場合

標準符号化試験信号又は疑似音声信号を用いて測定し、スペクトル分布の上限及び下限部分におけるそれぞれの電力和が、全電力の0.5%となる周波数帯幅を測定すること。

なお、標準符号化試験信号又は疑似音声信号での変調が不可能な場合には通常運用される信号のうち占有周波数帯幅が最大となる信号で変調をかける。

イ 空中線接続端子がない場合

(1) イ(ア)の条件又は適当なRF結合器若しくは空中線で結合し、アと同様にして測定すること。

(3) 空中線電力の偏差

ア 空中線接続端子がある場合

平均電力で規定される電波の型式の測定は平均電力を、尖頭電力で規定される電波型式の測定は尖頭電力を測定する。この場合、空中線と電氣的常数の等しい疑似空中線回路(インピーダンス整合回路又は減衰器等)を使用して測定することができる。

また、測定については、連続送信波によって測定することが望ましいが、パースト波にて測定する場合は、送信時間率(電波を発射している時間/パースト繰り返し周期)が最大となる値で一定の値としてパースト繰り返し周期よりも十分長い区間における平均電力を測定し、送信時間率の逆数を乗じてパースト内平均電力とする。また、尖頭電力を測定する場合は尖頭電力計等を用いる。

なお、試験用端子が空中線端子と異なる場合は、空中線端子と試験用端子の間の損失等を補正する。

イ 空中線接続端子がない場合

(1) イ(ア)の条件として、アと同様にして測定すること。

なお、スペクトルアナライザを用いる場合は、分解能帯域幅を占有周波数帯幅の測定値より広く設定して測定し置換法により等価等方輻射電力を求める。なお、測定値が許容値を十分下回る場合は測定用空中線の絶対利得等を用いて換算する方法でも良い。

ただし、偏波面の特定が困難な場合は、水平偏波及び垂直偏波にて求めた空中線電力の最大値に3dB加算すること。

(4) スプリアス発射又は不要発射の強度

ア 空中線接続端子がある場合

標準符号化試験信号又は疑似音声信号を入力信号として加えたときのスプリアス成分の平均電力(パースト波にあつては、パースト内の平均電力)を、スペクトルアナライザ等を用いて測定する。この場合、空中線と電氣的常数の等しい疑似空中線回路を使用して測定することができる。

帯域外領域におけるスプリアス発射は送信装置を無変調として測定する。

スペクトルアナライザ等の分解能帯域幅は、技術的条件で定められた参照帯域幅に設定すること。また、試験用端子が空中線端子と異なる場合は、空中線端子と試験用端子の間の損失等を補正する。

なお、標準符号化試験信号又は疑似音声信号での変調が不可能な場合には通常運用される信号で変調をかける。

イ 空中線接続端子がない場合

(1) イ(ア)の条件として、ア及び上記(3)イと同様にして測定すること。

- (5) 隣接チャネル漏えい電力
- ア 空中線接続端子がある場合
空中線端子に擬似負荷(インピーダンス整合回路又は減衰器等)を接続し連続送信状態としてスペクトルアナライザ等により測定する。
標準符号化試験信号又は疑似音声信号を入力信号として加えた変調状態とする。
なお、トーン信号を使用している送信装置においては、トーン信号の変調を行っている状態で測定する。
また、標準符号化試験信号での変調が不可能な場合には通常運用される信号で変調をかける。疑似音声信号での変調が不可能な場合には通常運用される信号のうち占有周波数帯幅が最大となる信号で変調をかける。
- イ 空中線接続端子がない場合
(1) イ(ア)の条件として、ア及び上記(3)イと同様にして測定すること。
- (6) 送信・休止時間制限
- ア 空中線接続端子がある場合
スペクトルアナライザの中心周波数を試験周波数に設定し、掃引周波数を 0Hz(ゼロ・スパン)として測定する。
なお、時間分解能が不足する場合は、上記スペクトルアナライザの IF 出力又は試験周波数を直接又は広帯域検波器で検波しオシロスコープ等を用いて測定する。
- イ 空中線接続端子がない場合
(1) イ(ア)の条件又は適当な RF 結合器若しくは空中線で結合し、アと同様にして測定すること。
- (7) 受信装置の副次的に発する電波等の限度
- ア 空中線接続端子がある場合
空中線端子に擬似負荷(インピーダンス整合回路又は減衰器等)を接続しスペクトルアナライザ等を用いて測定すること。
- イ 空中線接続端子がない場合
(1) イ(ア)の条件として、ア及び(3)イと同様にして測定すること。
- (9) キャリアセンス
- ア 受信機給電点において技術基準で定められたレベルになるように標準信号発生器の信号レベルを設定する。
- イ 標準信号発生器の出力をオフとして送信状態としスペクトルアナライザ等により送信することを確認する。
- ウ 上記の標準信号発生器の出力をオンとして送信状態としスペクトルアナライザ等により送信しないことを確認する。

参考文献等

- 1) 総務省信越総合通信局(2006)電波を活用した生態位置検知システムに関する調査検討
- 2) 大迫義人(1996)福井県におけるツノヅグマの行動圏と環境利用 Ciconia 5:69-77.
- 3) 秋田県生活環境部自然保護課(1986)ツノヅグマ生態調査報告書. 57pp.
- 4) 鈴木健次郎(2001)東中国ツノヅグマ個体群の行動圏と環境利用に関する GIS 解析、東大農学生命科学研究科修士論文
- 5) 竹村 菜穂ほか(2004)滋賀県北部におけるイノシシの行動圏と植生(第51回日本生態学会大会要旨)
- 6) 房総のシカ調査会(2002)千葉県イノシシ・キョン管理対策調査報告書2, 千葉県環境生活部自然保護課・房総のシカ調査会

- 7) 房総のシカ調査会(2004)千葉県房総半島におけるニホンジカの保護管理に関する調査報告書、千葉県
- 8) 農林水産省 野生鳥獣被害防止マニュアル 生態と被害防止対策(基礎編)平成18年3月版
- 9) 農林水産省 平成22年度食料・農業・農村白書
- 10) OFCOM (Swiss Federal Office of Communications) <http://www.ofcomnet.ch>

情報通信審議会 情報通信技術分科会 移動通信システム委員会 構成員

(敬称略 主査及び主査代理以外は五十音順)

氏 名	所 属
【主査】安藤 真	東京工業大学大学院 理工学研究科 教授
【主査代理】門脇 直人	独立行政法人情報通信研究機構 ワイヤレスネットワーク研究所 研究所長
飯塚 留美	財団法人マルチメディア振興センター 電波利用調査部主席研究員
伊藤 数子	株式会社パステルラボ 代表取締役社長
伊藤 ゆみ子	日本マイクロソフト株式会社 執行役法務・政策企画統括本部長
唐沢 好男	電気通信大学 電気通信学部 電子工学科 教授
川嶋 弘尚	慶應義塾大学 名誉教授 コ・モビリティ社会研究センター 特別顧問
工藤 俊一郎	社団法人日本民間放送連盟 常務理事
黒田 徹	日本放送協会 放送技術研究所 研究企画部 部長
河野 隆二	横浜国立大学大学院 工学研究院 教授
小林 久美子	日本無線株式会社 研究開発本部 研究所 ネットワークフロンティア チームリーダー 担当課長
中津川 征士	日本電信電話株式会社 技術企画部門 電波室長
丹羽 一夫	社団法人日本アマチュア無線連盟 副会長
本多 美雄	欧州ビジネス協会 電気通信機器委員会 委員長
松尾 綾子	株式会社東芝 研究開発センター ワイヤレスシステムラボラトリー 研究主務
宮内 瞭一	一般社団法人全国陸上無線協会 事務局長
森川 博之	東京大学 先端科学技術研究センター 教授
矢野 由紀子	日本電気株式会社システムプラットフォーム研究所 研究部長
若尾 正義	一般社団法人電波産業会 専務理事

情報通信審議会 情報通信技術分科会 移動通信システム委員会
小電力システム作業班 構成員

(敬称略：主任以外は五十音順)

氏 名	所 属
【主任】若尾 正義	一般社団法人電波産業会 専務理事
姉齒 章	双葉電子工業株式会社 無線機器グループ 技術第二ユニット ユニットリーダー
池田 光	一般社団法人電波産業会 規格会議 小電力無線局作業班 主任
加藤 数衛	株式会社日立国際電気 映像・通信事業部 主管技師長
近藤 俊幸	社団法人日本アマチュア無線連盟 技術研究所 所長
佐伯 隆	パナソニック電気株式会社情報機器事業本部 情報機器 R&D センター 無線技術研究室 室長
櫻井 稔	アイコム株式会社 ソリューション事業部 参事
鈴木 正則	日本無線株式会社 通信機器技術部長
曾根高 則義	日本電気株式会社 キャリアネットワーク企画本部 グループマネージャー
高木 光太郎	ソニー株式会社 システム技術研究所 通信研究部 統括部長
田中 茂	一般社団法人全国陸上無線協会 事業部 担当部長
中川 永伸	財団法人テレコムエンジニアリングセンター 技術部 担当部長
中村 宏之	日本電信電話株式会社アクセスサービスシステム研究所 ワイヤレス アクセスプロジェクト 主幹研究員
原田 博司	独立行政法人情報通信研究機構 ワイヤレスネットワーク研究所 ユ ビキタスマバイルグループ グループリーダー
矢澤 重彦	富士通株式会社 ネットワークサービス事業本部 プロダクト企画事 業部 オフィスネットワーク企画部 シニアスタッフ