

Briscola®

第3回スマートフォンを活用した船舶事故防止分科会
ブリスコラ発表資料

Version 1.0

実証実験 実験結果の説明



2017年3月16日
株式会社ブリスコラ
SmartPort SYSTEM

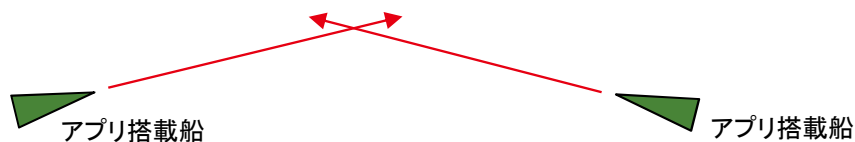
実施② 航行支援

1.1 自船と他船の位置関係の正確性を確認

1.位置 2.速力 3.航跡 4.速力方位ベクトル線

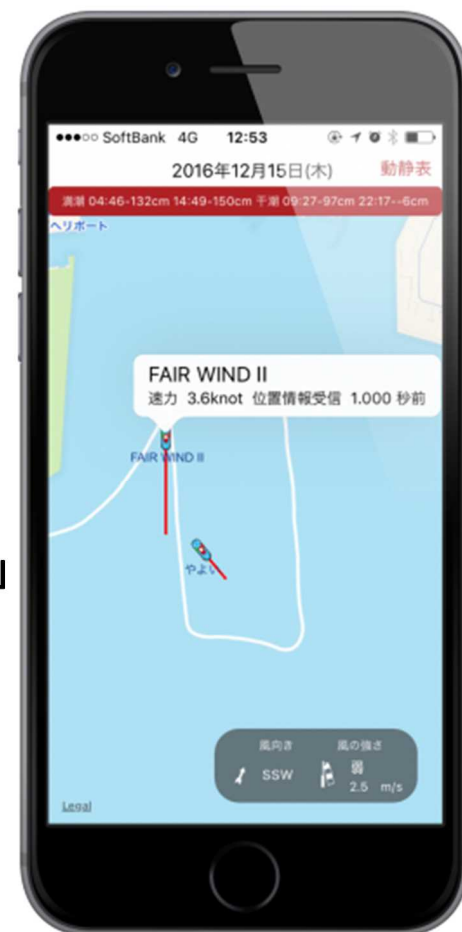
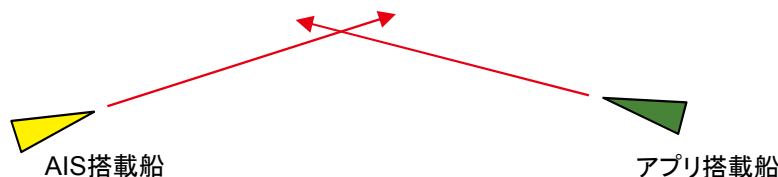
互いに、動静を共有しているアプリの情報が、実際の操船で操船者に違和感のない情報として表示されているのかを普段通りの操船で確認を致します。

1.2 進行航路先で接触の可能性を把握し、回避行動をとる可能性を確認



赤線は対地速度による5分後の到達位置と進行方向を示しています。「速力方位ベクトル線」この線を読み解くことで、回避行動が可能かを確認を致します。

1.3 AIS船との併用の可能性(検討中)



※実証実験時の画面

実証実験の報告と所感

実験結果は事前に想定していた通りとなった。

すでに、釧路港で実践導入し稼働しているシステムを東京湾でも、全く問題なく作動した事を確認した。実験で確認する項目を、5つと予定していたが「実施②の1.3」は機材準備に間に合わず除外した。

実施① アプリを使う

- ▶ 1.1 アプリをストアからダウンロードし、使うまでの一連の手順を確認
- ▶ 1.2 アプリを起動し、目的(操船に必要な情報収集)の操作を確認

結果



AppleStoreの一般的な手順でインストールするため、問題なく実行した。



自船の現状と他船の状況を常に正しくリアルタイムで共有し作動した。操作性も違和感なく反応していた。

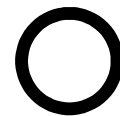
所感

実施② 航行支援

- ▶ 1.1 自船と他船の位置関係の正確性を確認
- ▶ 1.2 進行航路先で接触の可能性を把握し、回避行動をとる可能性を確認
- ▶ 1.3 AIS船との併用の可能性(検討中)



高速で航行するポートでも、リアルタイムに動静の共有を実現した。



自船と他船のベクトル線が交差することで衝突を容易に把握出来る事を確認した。



※実証実験時の画面

