

Köprüüstü Simülatörü; gemi personelinin seyir, manevra, liman giriş/çıkış, demirleme, cihazların kullanımını ve kumanda yeteneklerinin geliştirilmesine olanak sağlar.

Sistem Özellikleri

- Senaryo yaratma ve değiştirebilme
- Senaryo şeklini, konusunu, alanını belirleme
- Gemi karakteristiğini belirleyen parametreleri kullanarak istenilen tipte gemi modelinin oluşturulması ve kullanılması
- Seyir noktalarındaki hız ve pozisyonların tanımlanması, yeni seyir noktalarının eklenmesi veya silinmesi
- Çevresel faktörlerin eklenmesi (Rüzgar, yağmur akıntı şiddetinin tanımlanması)

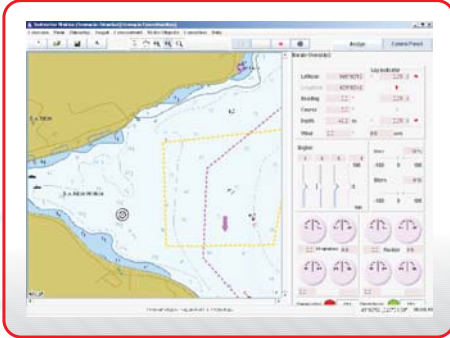
Yazılım Yetenekleri

Senaryo Uygulama

- Hazırlanmış senaryoları simülasyona yükleme
- Ağ üzerindeki öğrenci konsollarına gemi atamasının yapılması
- Öğrenci konsollarının izlenmesi
- Öğrenci konsolundaki istenilen köprüüstü ekipmanının kontrolünün alınması ve yönlendirilmesi
- Senaryonun kaydedilmesi ve tekrar oynatılması
- Öğrenci konsolundan yapılan telsiz ve dahili haberleşme konuşmalarına cevap verilebilmesi
- Öğrenci konsolundaki köprü üstü kontrol ve göstergelere tanımlanmış olan hataların verilmesi ve kaldırılması

Kontrol ve Göstergeler

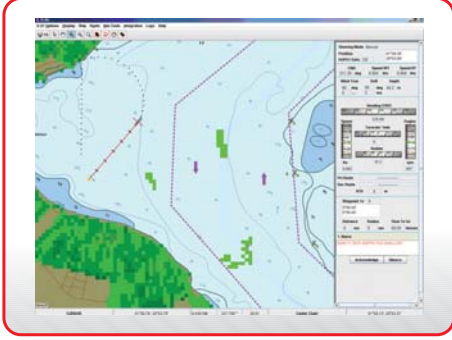
- Dümen, Makine telgrafı, Demirleme, Podlu Pervane, Yedekleme Seyir Işıkları, Gemi Düdüğü, GPS, Rüzgar Göstergesi, Pusula, Hız Göstergesi, Derinlik Ölçer, Navtex, Telsiz, Dahili Haberleşme



Eğitmen Konsolu



Öğrenci Konsolu



ECDIS

ECDIS

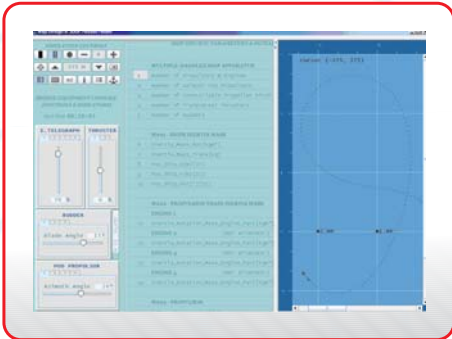
- S-57 haritalarının 3 değişik ışık seviyesinde gösterilmesi
- GPS, Rüzgar Göstergesi, Hız Ölçer (Parakete) gibi aletlerinden gelen bilgileri kullanarak gemi bilgilerin harita üzerinde ve dialoglarda gösterilmesi
- Kerteriz ve mesafe ölçümü yapılması
- Demirleme alanı tanımlanması
- Çarpışma alarmı verilmesi
- Derinlik alarmı verilmesi
- Rota tanımlama, kaydetme, yükleme ve takibi
- Rota alarmlarının tanımlanması
- Kendi gemimiz serüfer sistemlerinin bozulması durumunda, hız ve yöne göre pozisyon üretilmesi (Dead Reckoning)



Radar

RADAR

- Radar tespitlerinin S-57 tabanlı vektör haritalardan üretilmesi
- Otomatik veya manuel hedef oluşturulması ve izlenmesi
- Gemi pruva hattına ya da gerçek kuzeye göre gösterim
- Manuel pozisyon, hız ve yön bilgisi girilmesi
- Deneme modu
- Kanal, boğaz geçişi planlaması
- Deniz ve yağmur etkileri ve bunların filtrelenmesi
- Parlaklık kontrolü
- Pozisyon sorgulama
- Mesefa ve kerteriz ölçümü



Matematiksel Model

MATEMATİKSEL MODEL

- Gemi karakteristiğini belirleyen parametrelerin ve veri tablolarının tanımlanabilmesi
- Çoğaltılabilir gemi kontrolleri (makine telgrafı, dümen, pervane (podlu ve/veya kanat açısı ayarlanabilir/sabit), manevra pervaneleri, bağlama vinçi, demir ve usturmaça)
- Matematiksel model değişkenlerinin izlenebilmesi ve kayıt edilebilmesi
- Gemi rotasının küresel koordinat sistemi üzerinde gözlenebileceği uygulama alanı,
- Simülasyon kontrolleri (başlatma, durdurma, dondurma, ölçekleme, merkezleme, simülasyon hızı, ...)
- Köprüüstü gösterge ve kontrolleri
- Çevresel etkenlerin yaratılabilmesi