

Editie 1.2
14 oktober 2014

Technische verduidelijkingen

voor de

**Standaard Tracking & Tracing van schepen in de
binnenvaart, editie 1.2**

Inhoud

1.	Inleiding	5
2.	Technische verduidelijkingen	5
3.	Technische verduidelijkingen bij de Standaard Tracking & Tracing van schepen in de binnenvaart; Editie 1.2	6
3.1	VTT Standard § 2.4.4.2.5 Inland specific message FI23: EMMA warning	6
3.1.1	Motivering van de wijziging	6
3.1.2	Ter verduidelijking voorgestelde tekst	6
3.1.3	Wijzigingsdatum: 3 juli 2014	7
3.1.4	Commentaar	7
3.2	VTT Standard § 2.4.4.2.6 Inland specific message 24: water levels	7
3.2.1	Motivering van de wijziging	7
3.2.2	Ter verduidelijking voorgestelde tekst	8
3.2.3	Wijzigingsdatum: 3 juli 2014	8
3.2.4	Commentaar	8
3.3	VTT Standard Annex D: DIGITAL INTERFACE SENTENCES FOR INLAND AIS	9
3.3.1	Motivering van de wijziging	9
3.3.2	Ter verduidelijking voorgestelde tekst	9
3.3.3	Wijzigingsdatum: 11 november 2013	11
3.3.4	Commentaar	11

1. Inleiding

De “Standaard Tracking & Tracing van schepen in de binnenvaart” en de “Teststandaard voor Inland AIS” zijn de documenten die de technische kenmerken van een “Inland Automatic Identification System” beschrijven.

Net als in elk technisch document bieden enkele concepten speelruimte voor interpretatie. Dit document geeft enkele verduidelijkingen op een aantal van deze concepten, zoals deze door de Europese expertgroep “Vessel Tracking and Tracing on Inland Waterways” is overeengekomen.

In dit document worden in het bijzonder technische details van het Inland AIS behandeld. Er wordt op gewezen dat voor de precieze en beoogde betekenis van een aantal specifiek technische paragrafen in de “Standaard voor Tracking & Tracing van schepen in de binnenvaart”, editie 1.2 en in de “Teststandaard voor Inland AIS” nadere uitleg nodig is. Daarom worden in het onderhavige document uniforme aanbevelingen geformuleerd, die hopelijk tot een gestandaardiseerde toepassing van deze paragrafen door potentiële fabrikanten, systeemintegrators en ook gebruikers van de systemen zal leiden. Als deze aanbevelingen worden gevolgd, zal de toepassing van het VDL en de compatibiliteit van AIS-eenheden die uit verschillende bronnen stammen, kunnen worden gewaarborgd.

2. Technische verduidelijkingen bij de Standaard Tracking & Tracing van schepen in de binnenvaart; Editie 1.2

Belangrijke algemene aanwijzing

Iedere aanvulling in dit hoofdstuk zal op uniforme wijze worden gepresenteerd:

- Iedere aanvulling wordt ingeleid met de bijbehorende context van de “Standaard voor Tracking & Tracing van schepen in de binnenvaart” of van de “Teststandaard voor Inland AIS”, waarvan telkens de gehele alinea wordt geciteerd. Hierdoor wordt bereikt dat alle aanvullingen en wijzigingen steeds binnen de daarbij horende context kunnen worden begrepen.
- De letterlijk geciteerde tekst van de “Standaard voor Tracking & Tracing” of van de “Teststandaard voor Inland AIS” is cursief weergegeven, aanvullingen op toelichtingen uit voorgaande documenten ter verduidelijking worden normaal en onderstreept weergegeven en die uit de nieuwe editie worden normaal en met dubbele onderstreping weergegeven. Verwijderde tekstgedeelten uit voorgaande documenten ter verduidelijking worden ~~gewoon doorgestreept~~ en die uit de nieuwe editie worden ~~dubbel doorgestreept~~ weergegeven.
- Bij elke verduidelijking wordt bovendien een verklaring gegeven, zodat duidelijk wordt, waarom de verduidelijking nodig was. Indien nodig worden deze verduidelijkingen bij een toekomstige herziening van de “Standaard voor Tracking & Tracing” en “Teststandaard voor Inland AIS” overgenomen.
- De datum waarop de verduidelijkingen door de Europese expertgroep “Vessel Tracking and Tracing on Inland Waterways” werden opgesteld, is vermeld.
- Een commentaar bevat aanvullende informatie over de verduidelijking zelf. Een toekomstige, wezenlijke wijzigingen van de verduidelijking zal leiden tot bepaalde verplichtingen. Alle toekomstige wijzigingen van deze verduidelijkingen zullen daarom met grote omzichtigheid moeten worden aangebracht.

3. Technische verduidelijkingen bij de Standaard Tracking & Tracing van schepen in de binnenvaart; Editie 1.2

3.1 VTT Standard § 2.4.4.2.5 Inland specific message FI23: EMMA warning

3.1.1 Motivering van de wijziging

Verduidelijking met betrekking tot de bittelling. Volgens de standaard methode voor de bittelling wordt met 0 in plaats van met 1 begonnen.

Verduidelijking met betrekking tot de speciale manier waarop de interne representatie van de gehele waarden voor min en max wordt gebruikt in dit bericht. De definitie wijkt af van de gebruikelijke interne representatie van gehele waarden.

3.1.2 Ter verduidelijking voorgestelde tekst

Table 2.11: EMMA warning report

Parameter	No of Bit	Description	
Message ID	6	Identifier for Message 8; always 8	
Repeat Indicator	2	Used by the repeater to indicate how many times a message has been repeated. Default = 0; 3 = do not repeat any more	
Source ID	30	MMSI number	
Spare	2	Not used, should be set to zero. Reserved for future use.	
Binary data	Application Identifier	16	As described in Table 2.6
	Start date	17	Start of validity period (YYYYMMDD), Bits 18-10 <u>16-9</u> : year since 2000 1-255; 0 = default) Bits 9-6 <u>8-5</u> : month (1-12; 0 = default) Bits 5-4 <u>0-4</u> : day (1-31; 0 = default)
	End date	17	End of validity period (YYYYMMDD), Bits 18-10 <u>16-9</u> : year since 2000 1-255; 0 = default) Bits 9-6 <u>8-5</u> : month (1-12; 0 = default) Bits 5-4 <u>0-4</u> : day (1-31; 0 = default)
	Start time	11	Start time of validity period (HHMM) UTC Bits 11-7 <u>10-6</u> : hour (0-23; 24 = default) Bits 6-4 <u>5-0</u> : minute (0-59; 60 = default)
	End time	11	End time of validity period (HHMM) UTC Bits 11-7 <u>10-6</u> : hour (0-23; 24 = default) Bits 6-4 <u>5-0</u> : minute (0-59; 60 = default)
	Start longitude	28	Begin of the fairway section; 0 = not available = default
	Start latitude	27	Begin of the fairway section; 0 = not available = default
	End longitude	28	End of the fairway section; 0 = not available = default
	End latitude	27	End of the fairway section; 0 = not available = default

Parameter	No of Bit	Description
Type	4	type of weather warning: 0 = default/unknown, others see ANNEX B: EMMA CODES Table B.1
Min value	9	Bit 0: 0 = positive, 1 = negative value = default Bits 1 - 8 = value (0 - 253; 254 = 254 or greater, 255 = unknown = default) *1
Max value	9	Bit 0: 0 = positive, 1 = negative value = default Bits 1 - 8 = value (0 - 253; 254 = 254 or greater, 255 = unknown = default) *1
Classification	2	classification of warning (0 = unknown/default, 1 = slight, 2 = medium, 3 = strong/heavy) according to ANNEX B: EMMA CODES Table B.2
Wind direction	4	direction of wind: 0 = default/unknown, others see ANNEX B: EMMA CODES Annex B Table B.3
Spare	6	not used, should be set to zero. Reserved for future use.
	256	occupies 2 slots

NB: *1 Definitie wijkt af van de gebruikelijke interne representatie van gehele waarden

3.1.3 Wijzigingsdatum: 3 juli 2014

3.1.4 Commentaar

Geen commentaar.

3.2 VTT Standard § 2.4.4.2.6 Inland specific message 24: water levels

3.2.1 Motivering van de wijziging:

Verduidelijking met betrekking tot de speciale manier waarop de interne representatie van de gehele waarden voor de waterstand wordt gebruikt in dit bericht. De definitie wijkt af van de gebruikelijke interne representatie van gehele waarden.

3.2.2 Ter verduidelijking voorgestelde tekst:

Table 2.15: Water level report

Parameter	Bit	Description	
Message ID	6	Identifier for Message 8; always 8	
Repeat Indicator	2	Used by the repeater to indicate how many times a message has been repeated. Default = 0; 3 = do not repeat any more	
Source ID	30	MMSI number	
Spare	2	Not used, should be set to zero. Reserved for future use.	
Binary data	Application Identifier	16	As described in Table 2.6
	UN country code	12	UN country code using 2*6-Bit ASCII characters according to ERI specification; 0 = not available = default
	Gauge ID	11	National unique ID of gauge *1 1-2047, 0 = default = unknown
	Water level	14	Bit 0: 0 = negative value, 1 = positive value *3 Bits 1-13: 1-8191, in 1/100m, Bits 0-13: 0 = unknown = default *2
	Gauge ID	11	National unique ID of gauge *1 1-2047, 0 = default = unknown
	Water level	14	Bit 0: 0 = negative value, 1 = positive value *3 Bits 1-13: 1-8191, in 1/100m, Bits 0-13: 0 = unknown = default *2
	Gauge ID	11	National unique ID of gauge *1 1-2047, 0 = default = unknown
	Water level	14	Bit 0: 0 = negative value, 1 = positive value *3 Bits 1-13: 1-8191, in 1/100m, Bits 0-13: 0 = unknown = default *2
	Gauge ID	11	National unique ID of gauge *1 1-2047, 0 = default = unknown
	Water level	14	Bit 0: 0 = negative value, 1 = positive value *3 Bits 1-13: 1-8191, in 1/100m, Bits 0-13: 0 = unknown = default *2
	168	occupies 1 slot	

*1 should be defined by ERI for each country

*2 difference value referring to reference waterlevel (GIW in Germany, RNW on the Danube)

*3 definition is different to the usual internal representation of integer values

3.2.3 Wijzigingsdatum: 3 juli 2014

3.2.4 Commentaar

Geen commentaar.

3.3 VTT Standaard bijlage D: DIGITAL INTERFACE SENTENCES FOR INLAND AIS

3.3.1 Motivering van de wijziging:

Verduidelijking in verband met de wijziging van PI-zinnen in de Teststandaard voor Inland AIS.

3.3.2 Ter verduidelijking voorgestelde tekst:

BIJLAGE D: DIGITAL INTERFACE SENTENCES FOR INLAND AIS

D.1 Input sentences

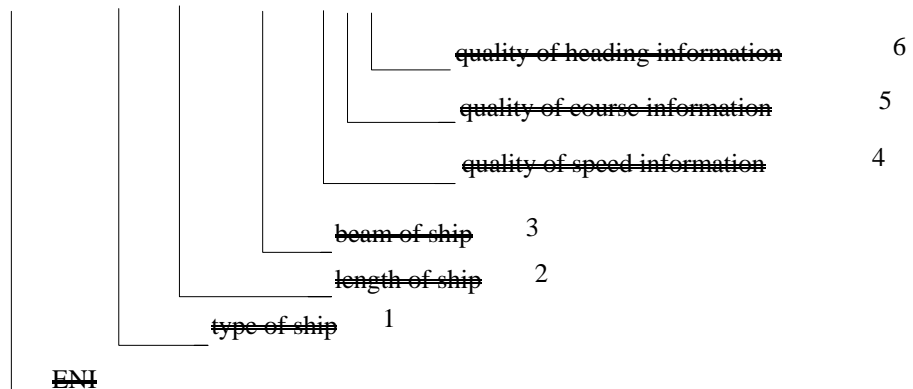
The serial digital interface of the AIS is supported by existing IEC 61162 sentences and new IEC 61162 like sentences. The detailed descriptions for the digital interface sentences are found in IEC 61162.

Information used during the development of Inland AIS in order to input the inland specific data into the Inland AIS shipboard unit.

D.2 Inland Waterway Static Ship data

This sentence is used to enter inland navigation static ship data into a Inland AIS unit. For setting the inland static ship data the sentence \$PIWWSSD with the following content is used:

~~\$PIWWSSD,cccccccc,xxxx,xxx.x,xxx.x,x,x,x*hh<CR><LF>~~



- ~~NOTE 1 — ERI ship type according to ERI classification (see Annex E)~~
- ~~NOTE 2 — length of ship 0 to 800,0 meter~~
- ~~NOTE 3 — beam of ship 0 to 100,0 meter~~
- ~~NOTE 4 — quality of speed information 1—high or 0—low~~
- ~~NOTE 5 — quality of course information 1—high or 0—low~~
- ~~NOTE 6 — quality of heading information 1—high or 0—low~~

This sentence is used to change settings, which are not covered by SSD and VSD.

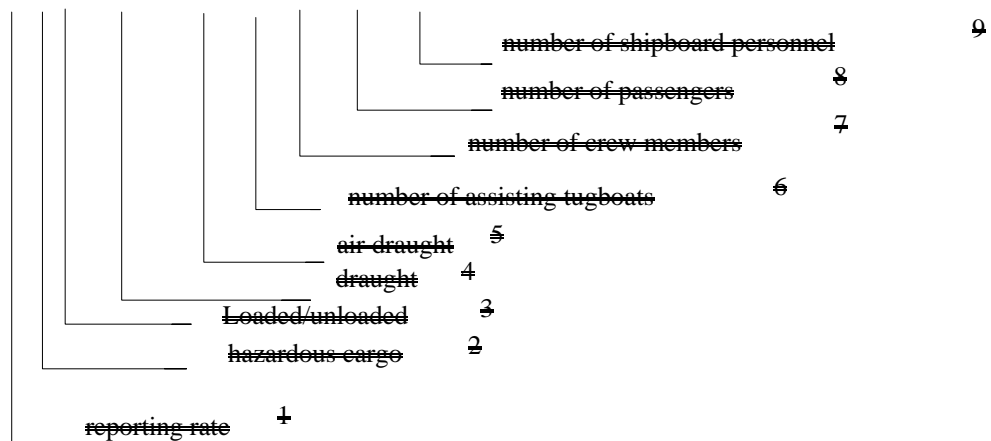
\$PIWWSSD,ccccccc,xxxx,x.x,x.x,x.x,x.x,x.x,x.x*x*hh<CR><LF>
field 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

Field	Format	Description
<u>1</u>	<u>ccccccc</u>	<u>ENI number</u>
<u>2</u>	<u>xxxx</u>	<u>ERI ship type according to ERI classification (see Vessel Tracking and Tracing Standard for Inland Navigation, Edition 1.0, Annex E, CCNR, 31.5.2006)</u>
<u>3</u>	<u>x.x</u>	<u>length of ship 0 to 800,0 meter</u>
<u>4</u>	<u>x.x</u>	<u>beam of ship 0 to 100,0 meter</u>
<u>5</u>	<u>x</u>	<u>quality of speed information 1=high or 0=low</u>
<u>6</u>	<u>x</u>	<u>quality of course information 1=high or 0=low</u>
<u>7</u>	<u>x</u>	<u>quality of heading information 1=high or 0=low</u>
<u>8</u>	<u>x.x</u>	<u>B value for internal reference position (distance reference point to stern)</u>
<u>9</u>	<u>x.x</u>	<u>C value for internal reference position (distance reference point to port side)</u>
<u>10</u>	<u>x.x</u>	<u>B value for external reference position (distance reference point to stern)</u>
<u>11</u>	<u>x.x</u>	<u>C value for external reference position (distance reference point to port side)</u>

D.3 Inland Waterway voyage data

This sentence is used to enter inland navigation voyage ship data into a Inland AIS unit. For setting the inland voyage related data the sentence \$PIWWIVD with the following content is used:

\$PIWWIVD,x,x,x,xx,xx,xx,xx,x,xxx,xxxx,xxx*hh<CR><LF>



- NOTE 1 — See Table 2.5 Reporting rate settings, default setting: 0
- NOTE 2 — number of blue cones: 0-3, 4-B-Flag, 5-default-unknown
- NOTE 3 — 0-not available-default, 1-loaded, 2-unloaded, rest not used
- NOTE 4 — static draught of ship 0 to 20,00 meters, 0-unknown-default, rest not used
- NOTE 5 — air draught of ship 0 to 40,00 meters, 0-unknown-default, rest not used
- NOTE 6 — number of assisting tugboat 0-6, 7-default-unknown, rest not used

~~NOTE 7 number of crew members on board 0 to 254, 255=unknown=default, rest not used~~

~~NOTE 8 number of passengers on board 0 to 8190, 8191=unknown=default, rest not used~~

~~NOTE 9 number of shipboard personnel on board 0 to 254, 255=unknown=default, rest not used~~

\$PIWWIVD,x,x,x,x,x,x,x,xxx,xxxx,xxx,x,x,x,x,x,x,x*hh<CR><LF>
field 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11 12 13

<u>Field</u>	<u>Format</u>	<u>Description</u>
<u>1</u>	<u>x</u>	<u>See Table 2.5 Reporting rate settings, default setting: 0</u>
<u>2</u>	<u>x</u>	<u>number of blue cones: 0-3, 4=B-Flag, 5=default=unknown</u>
<u>3</u>	<u>x</u>	<u>0=not available=default, 1=loaded, 2=unloaded, rest not used</u>
<u>4</u>	<u>x.x</u>	<u>static draught of ship 0 to 20,00 meters, 0=unknown=default, rest not used</u>
<u>5</u>	<u>x.x</u>	<u>air draught of ship 0 to 40,00 meters, 0=unknown=default, rest not used</u>
<u>6</u>	<u>x</u>	<u>number of assisting tugboat 0-6, 7=default=unknown, rest not used</u>
<u>7</u>	<u>xxx</u>	<u>number of crew members on board 0 to 254, 255=unknown=default, rest not used</u>
<u>8</u>	<u>xxxx</u>	<u>number of passengers on board 0 to 8190, 8191=unknown=default, rest not used</u>
<u>9</u>	<u>xxx</u>	<u>number of shipboard personnel on board 0 to 254, 255=unknown=default, rest not used</u>
<u>10</u>	<u>x.x</u>	<u>Convoy extension to bow in (meter.decimeter = resolution in dm)</u>
<u>11</u>	<u>x.x</u>	<u>Convoy extension to stern in (meter.decimeter = resolution in dm)</u>
<u>12</u>	<u>x.x</u>	<u>Convoy extension to port side in (meter.decimeter = resolution in dm)</u>
<u>13</u>	<u>x.x</u>	<u>Convoy extension to starboard side in (meter.decimeter = resolution in dm)</u>

In case of null fields the corresponding configuration setting shall not be changed.

3.3.3 Wijzigingsdatum: 11 november 2013

3.3.4 Commentaar

Geen commentaar.