**长江引航中心“微创新”成果申报表**

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 申报单位（部门） | 张家港引航站 | 成果名称 | 船舶追越模型在e-pilot导航软件中的应用 | 申报人  （可多人） | 郭颜斌 |
| 申报成  果的内  容以及  创新点 | 当前，船舶在长江狭水道航行时不同于船舶在海上航行，船舶之间的相遇或者追越时不能简单的利用CPA与TCPA进行计算，为此特提出船舶追越模型在e-pilot导航软件中的应用，具体内容主要是在已知本船以及被追越船航速、船长信息、追越距离等信息后，在已编辑的航线基础上，通过追及公式计算追越时间以及追越距离，最后在江图上模拟两船或者三船追越清爽时船舶的具体位置。该成果可以更加直观地表示出船舶追越清爽后的位置，避免因简单估算导致船舶追越后处于不利位置或者造成三船追越的不利局面。 | | | | |
| 申报成  果的应  用情况  以及推  广价值 | 依据长江水上事故统计分析可知，船舶追越时发生事故的比例较高，究其原因在于追越的时机不对，导致船舶追越后处于狭窄弯曲航段，或者三船并排追越，没有可操作的空间，最后发生事故。本成果应用后，可以直观、快捷地计算出船舶追越时间及距离，一目了然的判断追越清爽后船舶的具体位置，具有较高的实用价值。 | | | | |
| 申  报  单  位  意  见 | 盖章 年 月 日 | | | | |
| 专  家  评  审  小  组  意  见 | 年 月 日 | | | | |