

走錨リスク判定システム 錨ingの紹介

国立研究開発法人 海上·港湾·航空技術研究所 海上技術安全研究所

本日の講義内容



- ▶ 錨泊と走錨のメカニズムについて P3~P4
- ▶ 走錨リスク判定システム(錨ing)の概要 P5~P7
- ➤ 錨ing (WEBアプリ版)の使い方・操作デモ P8~P19
- ➤ 錨ing (PC版) のダウンロードについて P20
- ▶ 動作環境・サポートについて P21~P24





- 錨泊中の船体には、船体が水から受ける力、風圧力、波漂流力、錨鎖張力などの外力が働く.
- 船体に働く外力が錨と錨鎖の係駐力を下回る範囲であれば安全に錨泊することができる.
- <u>船体に働く外力が錨と錨鎖の係駐力を上回ると、走錨に至る</u>.





- 船体に働く外力(船体が水から受ける力,風圧力,波漂流力, 錨鎖張力など)が錨と錨鎖の係駐力を上回ると走錨する.
- 走錨は2段階の現象を伴う.

走錨のメカニズム

- ▶ 第一段階: 振れ回り走錨
- 外力が係駐力を上回ると船体が振れ回りながら、風下に圧流 される。
- ➤ 第二段階:<u>圧流走錨</u>
- 更に船体に働く外力が大きくなると船体が風に対して横倒しになりながら一定の速度で風下に圧流される。

走錨の可能性を事前に検討するためには<u>錨泊船の振れ回り運動</u> を精度よく推定することが必要.







- 海上技術安全研究所で開発した錨泊船の振れ回り運動シミュレーションプログラムを用いて 風・波中での錨泊船の運動を推定.
- 同時に錨鎖の動きもシミュレーションし、<u>錨鎖張力を推定</u>.
- <u>シミュレーションから得られた最大錨鎖張力と最大係駐力を比較することで走錨リスクを推定</u>





6



 ● 走錨リスク判定システムは、船舶情報(事前入力)、錨泊情報、気象・海象情報(現場入力)の入力 することで、走錨リスクの判定結果や適切な錨鎖伸出長等の参考情報を提示するソフトウェアである.





システム出力画面



PC版とWEB版の違い







PC

さい.

スマートフォン アクセスイメー	<u>での</u> - <u>ジ</u> タブレットでの	● WEBアプリ版はスマートフォンやタブレット, F などインターネット環境があれば様々なデバイス でアクセスすることが出来ます.
走舗リスク判定システム 走舗リスク判定システム 必須単項を入力して、ブラウザで簡単に走編リスクを判定できます。 脳易モード 詳細モード 初期間分伝	<u>アクセスイメージ</u> () MB	 海技研クラウドのHPにアクセスしてご利用下さい <u>https://cloud.nmri.go.jp/portal/pub/top</u>
10/MBX上 船種 選択してください ♥ 総トン数 反映	定語リスクモルエンステム 必須事項を入力して、ブラウザで簡単に走編リスクを判定できます。 認易モード 初期設定	<u>海技研クラウド</u> (*) NOOL AMER/999FcLil 999F9-L/XMY & 4(865/RIFIRA) ERFL/2dd HT
船体情報入力 必須 船種 選択してください ♥ 船長 0.0m から 500.0m の範囲を入力してください	 船種 選択してください 総トン数 反映 	海事業界における オーブンイノベーションを加速 Cloud
	ABTEN 1999年インジョン2021 船種 選択してください 船長 0.0m から 500.0m の範囲を入力してください	海技研クラウドとは " _{海技研} クラウド"は、



9

錨ing WEBアプリ版 利用規約の承認

R NMRI Cloud	English	走錨リスクを	9/5
を 載りスク判定システム	=		
走錨リスクを システムで判定		無料WEBアプリケーション 走錨リスク判定システム を使用する た錨リスク判定システムは 協治に関する多考情報を示すものであり 見思りの取行: 其他の準備等の 安全対策を実施してください	>
無料WEBアプリケーション		□ 利用規約を読み、理解しました。	
/		走錨リスク判定システムに進む	
た錨リスク判定システム を使用する	>	(海洋状況表示システム) 🗹	
·			ーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーーー
		7.8.17 12	
			無料WEBアプリケーション
			走錨リスク判定システム を使用する
 WEBアプリ版も無料で提供さ 通信料は利用者のご負担とな 	れています. ります)	(パケット	走舗リスク判定システムは 錨泊に関する参考情報を示すものであり 見張りの敢行、主機の準備等の 安全対策を実施してください ✓ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶ ▶
● 利用するには利用規約を承認	して頂く必要	ළがあります.	走錨リスク判定システムに進む
			(海洋状況表示システム) 2



錨ing WEBアプリ版 簡易モード

 NMR/ Cloud 走錨リスク判定システム 	English	初期設定
走錨リスク判定システム		船種 選択してください
必須事項を入力して、ブラウザで簡単に走錨リスクを判定できます。 簡易モード 詳細モード	_	総トン数 反映
初期設定		船体情報入力 必須
船種 選択してください 💙		船種 選択してください
総トン数 <hr/> <hr/> <hr <="" td=""/> <td>_</td> <td>船長 0.0m から 500.0m の範囲を入力してください</td>	_	船長 0.0m から 500.0m の範囲を入力してください
モード選択		→□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□□

- 簡易モードは少ない入力パラメータで簡単に走錨リスクの判定を行うことが出来ます.
- 初期設定機能を用いて入力することが出来ます.



錨ing WEBアプリ版 簡易モード





錨ing WEBアプリ版 詳細モード

入力-	インタフェース「詳細モード	I
	Cloud	English
	金 走舗リスク判定システム	=
	走錨リスク判定システム	
	必須事項を入力して、ブラウザで簡単にす 判定できます。 施易モード 詳細モ	描リスクを
	初期設定	
	船種 選択してください	
	総トン数 ~	

	初期設定
	船種 タンカー ・ 総トン教
	499
	反映
	船体情報入力 必須
	船種
	タンカー 🗸
-	
船和	■と総トン数を選択したら「反映」ボタンを ップします。船体情報・風圧面積・錨・錨鎖 ■のパニメーターが白動的にユカされます

初期設定

詳細モードは簡易モードよりも入力パラメータ数が増えますが、PC版の通常モードと同様の推定精度の走錨リスク判定が出来ます.





錨ing WEBアプリ版 詳細モード

船体情報入力	В:A
舟台丰重	
タンカー	~
86 5	
0.0m から 500.0m	の範囲を入力してください
61.8	m
船中雪	
0.0m から 100.0m	の範囲を入力してください
10	m
型深	
0.0m から 50.0m (の範囲を入力してください
4.5	m
満載喫水	
0.0m から 50.0m (の範囲を入ちしていたい。



0.0m 70	B囲を入力してください
5.53	m
满載時風圧面積	5: #
IE MI	
0.0m から 10,000.0n	1 の範囲を入力してください
86.18	m
側面	
0.0mi から 30,000.0n	i の範囲を入力してください
175.9	mi









錨ing WEBアプリ版 詳細モード

貓鎖	青報 必須				
アン	カー型式				
JIS			\mathbf{v}		
アンス	カー重量				
0.0kg	から 10000	.0kg の範	囲を入力して	ください	
108	0		kg		
貓鎖	¥				
0.0m	m から 200.	0mm の縦	圃を入力し	てください	
30			mm		
一節	5				
25.0	Dm		\sim		
	+ - 10-	1 5	~1±	(L N L L -	
(に関		メータ-	一の人刀	は以上に	













錨ing WEBアプリ版 走錨リスク判定結果表示



走錨リスク



錨鎖伸出量毎の走錨リスク



風速毎の走錨リスク

 計算開始ボタンを タップするとクラウ ドのサーバーで計算 が行われます.計算 が終われば自動的に 走錨リスク判定結果 が表示されます.
 PC版と同様に錨銷

● PC版と同様に錨鎖
 伸出量毎,風速毎の
 結果が確認できます.



錨ing WEBアプリ版 走錨リスク判定結果表示





パラメータを変更して再度計算したい場合は、
 「パラメータ入力画面に戻る」をタップして前の面に戻ってください。







初期設定:船種の選び方

- 選択メニューに自船の船種が無い場合は近い船型(喫水下形状が類似しており,乾舷や上部構造物の大きさも類似している)の船種を選択してください.
- 以下に選択例を示します.
- ➢ RORO・自動車専用船→フェリー
- ▶ 土砂・コークス・石灰石運搬船→貨物船

初期設定:船種と総トン数



• 初期設定で選択できる船種と総トン数の組み合わせは以下の通りです.

船種と総トン数 一覧								
タンカー	貨物船	コンテナ	フェリー	LNGLPG	セメント	ケミカル		
499	499	749	1300	749	749	370		
749	749	1450	2300	999	6000	499		
999	4500		2600	3000		749		
3500			3000			4000		
			6000					



錨泊方法について

• 走錨リスク判定システムでは単錨泊及び双錨泊(<u>開き角60度</u>)のシミュレーションが可能です.









- 海上技術安全研究所ウェブサイトトップページ (<u>https://www.nmri.go.jp/</u>)にアクセスします.
- 右側のバナーの中から「錨ing」バナーをクリックして海技研クラウドにある「錨ing」のページへ移動します.



錨ing WEBアプリ版 動作環境

- 御利用にはインターネット環境が必要です. (パケット通信料は利用者のご負担となります)
- 錨ingWEBアプリは無料で御利用でき、会員登録等もございません.
- 日本語版・英語版の二種類を提供しています.
- スマートフォン・タブレットでの推奨ブラウザ
- ➢ iOSの場合:Safari
- ➢ Androidの場合: chrome
- 他のブラウザアプリ(Edge, Firefox)でも動作することを確認しております.
- WindowsPCやMacPCからでも利用することが出来ます.
- 動作や表示に不具合があった場合はサポートアドレスまでご連絡ください.
- 計算はクラウドPCで行っているためスマートフォンのスペックを問わず利用できます.



錨ing PC版 動作環境

- 錨ingのダウンロードの際にはインターネット環境が必要です. (DVDでの配布をご希望の方は サポートアドレスまでご連絡下さい.)
- ダウンロードの際には今後の更新情報などのご連絡の際に必要なメールアドレス等をご入力頂く 必要があります。
- 錨ingPC版は無料で提供しております.
- 自社の管理船舶等への二次配布が可能となっております.
- 日本語版・英語版の二種類を提供しています.
- ・ 推奨動作環境は以下の環境になります。
 Windows10、Windows8.1 32bit及び64bit
 <u>※Windows11については現在動作確認中です。
 </u>
- 以下の環境において動作することを確認しています。
 Windows7 32bit及び64bit
 <u>※ Windows7はマイクロソフト社からのサポートが終了しておりますのでご注意下さい</u>
- 本ソフトウェアは内部で計算負荷の大きい数値計算を行っています。
- ご利用のパソコンの性能によっては計算完了まで時間がかかる場合があります。



・ 錨ing (PC版)にはマニュアルが同梱されております。詳しい使い方についてはそちらをご確認下さい。英語版のマニュアルもございます。

- 錨ing (WEBアプリ版) は使い方ページをご確認下さい.
- ▶ 日本語版: <u>https://cloud.nmri.go.jp/portal/pub/anchor</u>
- ▶ 英語版: <u>https://www.nmri.go.jp/ikaring/en/</u>

錨ingの詳しい使い方

- Youtubeにて説明動画を公開中です,こちらもご確認下さい.
- <u>https://www.youtube.com/watch?v=6ChuL-rHdX0</u>



WEBアプリ版 使い方ページ:日本語



WEBアプリ版 使い方ページ:英語

使用についてのお問い合わせ先



- 錨ingに関して使い方等にご不明な点がございましたら以下のアドレスまでメールに てお問い合わせください.
- ➤ 錨ingお問い合わせ専用アドレス: <u>ikaring-nmri2@m.mpat.go.jp</u>
- また錨ingの更新情報については以下のWEBサイトをご確認ください。
- ➤ 錨ingダウンロードサイト:
- <u>https://www.nmri.go.jp/ikaring/index.html</u>
- アンケートサイトを設置しております。今後の機能向上に向けてご意見をお寄せ下 さい。
- <u>https://docs.google.com/forms/d/e/1FAIpQLSfAY5KcxeWAEfZOnK7RCoURJc5fX</u> <u>tknEMgAU2RN_xh5K66p2g/viewform</u>



おわりに



- ・ 走錨による海難事故を防止するために、適切な錨泊地・錨泊方法の選定を 支援する「走錨リスク判定システム」の開発を行った。
- 本システムを数多くの船舶で使用して頂き、走錨による海難事故の防止に 繋がれば幸いです。

謝辞



本研究は、国土交通省海事局の「走錨リスク判定システムの確立のための調査事業」として実施しました、関係各位に深く感謝申し上げます。



