

Edition 1.2
14 octobre 2014

Clarifications techniques
relatives au
Standard pour le suivi et le repérage des bateaux
en navigation intérieure, édition 1.2

Sommaire

1.	Introduction	5
2.	Clarifications techniques	5
3.	Clarifications techniques concernant le Standard pour le suivi et le repérage des bateaux en navigation intérieure, édition 1.2	6
3.1	Standard VTT § 2.4.4.2.5 Inland specific message F123: EMMA warning	6
3.1.1	Motif de la clarification	6
3.1.2	Texte de clarification proposé	6
3.1.3	Date de modification : 3 juillet 2014	7
3.1.4	Commentaire	7
3.2	Standard VTT § 2.4.4.2.6 Inland specific message 24: water levels.....	7
3.2.1	Motif de la clarification	7
3.2.2	Texte de clarification proposé	8
3.2.3	Date de modification : 3 juillet 2014	8
3.2.4	Commentaire	8
3.3	VTT Standard Annexe D: DIGITAL INTERFACE SENTENCES FOR INLAND AIS	9
3.3.1	Motif de la clarification	9
3.3.2	Texte de clarification proposé	9
3.3.3	Date de modification : 11 novembre 2013	11
3.3.4	Commentaire	11

1. Introduction

Le "Standard pour le suivi et le repérage en navigation intérieure" et le "Standard d'essai pour l'AIS Intérieur" sont des documents qui décrivent les caractéristiques techniques d'un "Inland Automatic Identification System".

Comme pour tous les documents techniques, certains concepts doivent faire l'objet d'une interprétation. Le présent document apporte une série de clarifications pour certains de ces concepts, conformément aux décisions du groupe européen d'experts " Vessel Tracking and Tracing on Inland Waterways".

Le présent document porte plus particulièrement sur des détails techniques de l'AIS Intérieur. Il est considéré que la signification exacte et souhaitée de certains paragraphes techniques du "Standard pour le suivi et le repérage en navigation intérieure", édition 1.2 et le "Standard d'essai pour l'AIS Intérieur" doit être précisée. C'est pourquoi le présent document comporte une collection de recommandations uniformes qui devrait permettre une application standardisée des paragraphes concernés par les fabricants, intégrateurs de systèmes et usagers concernés. L'observation des recommandations assure l'opérabilité du VDL et la compatibilité des unités AIS émanant de différentes sources.

2. Clarifications techniques concernant le Standard pour le suivi et le repérage des bateaux en navigation intérieure, édition 1.2

Remarque générale importante

Chaque clarification apportée dans le présent chapitre est présentée de manière uniforme.

- Chaque clarification apportée est introduite avec le contexte correspondant "Standard pour le suivi et el repérage des bateaux en navigation intérieure" ou "Standard d'essai pour l'AIS Intérieur", le passage correspondant étant toujours repris dans son intégralité. Ceci permet d'assurer la bonne compréhension du contexte correspondant.
- Le texte exact du "Standard pour le suivi et le repérage des bateaux en navigation intérieure" ou du "Standard d'essai pour l'AIS Intérieur" figure en italique, les clarifications apportées dans des éditions antérieures des documents de clarifications étant soulignées avec une seule ligne et les clarifications apportées dans la nouvelle édition étant soulignées avec deux lignes. Les passages supprimés sont présentés en ~~barré simple~~ lorsqu'ils proviennent d'anciennes éditions de clarification et en ~~barré double~~ si ils proviennent de l'édition actuelle.
- Chaque clarification apportée est assortie d'une explication permettant de comprendre sa nécessité. Le cas échéant, les clarifications seront insérées dans le cadre d'une future révision du "Standard pour le suivi et le repérage des bateaux en navigation intérieure" et du Standard d'essai pour l'AIS Intérieur".
- La date à laquelle la clarification a été rédigée par le groupe européen d'experts "Vessel Tracking and Tracing on Inland Waterways" est indiquée.
- Un commentaire apporte en outre des informations supplémentaires sur la clarification. Une future modification importante des clarifications aurait est susceptible de soulever des problèmes hérités. Par conséquent, toutes les modifications futures de ces clarifications devront être appréhendées avec la plus grande prudence.

3. Clarifications techniques concernant le Standard pour le suivi et le repérage des bateaux en navigation intérieure, édition 1.2

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

3.1.1 Motif de la clarification

Précisions concernant le nombre de bits. La méthode standard pour le nombre de bits est de commencer par 0 au lieu de 1.

Clarification concernant la manière particulière dont la représentation interne des valeurs entières pour les valeurs minimum et maximum est utilisée dans ce message. La définition est différente de la représentation interne habituelle des valeurs entières.

3.1.2 Texte de clarification proposé

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.
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 0-6 <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 0-6 <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

Nota : *1 La définition est différente de la représentation interne habituelle des valeurs entières

3.1.3 Date de modification : 3 juillet 2014

3.1.4 Commentaire

Sans commentaire.

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

3.2.1 Motif de la clarification

Clarification concernant la manière particulière dont la représentation interne des valeurs entières pour les hauteurs d'eau l'eau est utilisée dans ce message. La définition est différente de la représentation interne habituelle des valeurs entières.

3.2.2 Texte de clarification proposé

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.
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
Binary data	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 Date de modification : 3 juillet 2014

3.2.4 Commentaire

Sans commentaire.

3.3 VTT Standard Annexe D: DIGITAL INTERFACE SENTENCES FOR INLAND AIS

3.3.1 Motif de la clarification

Clarification parce que les phrases PI ont été modifiées dans le standard d'essai AIS Intérieur.

3.3.2 Texte de clarification proposé

ANNEXE D: DIGITAL INTERFACE SENTENCES FOR INLAND AIS

D.1 Input sentences

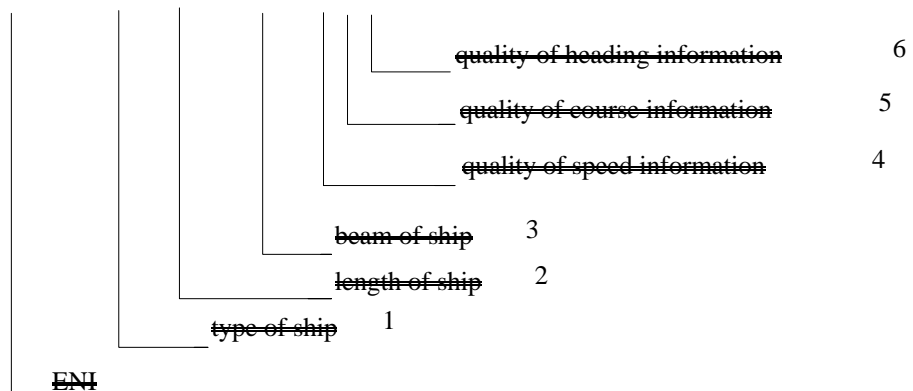
The serial digital interface of the AIS is supported by existing IEC 61162 sentences and new IEC 61162 like sentences. The detailed descriptions for the digital interface sentences are found in IEC 61162.

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,x,x,x,x,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.

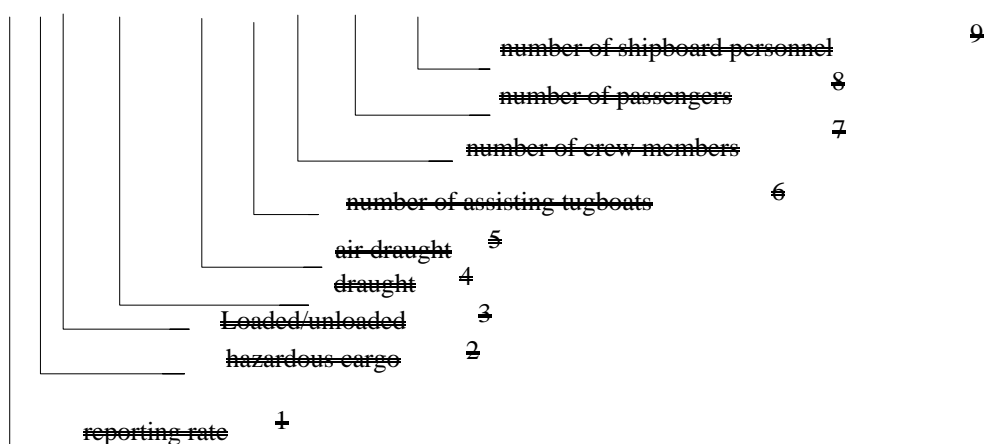
\$PIWWSSD,ccccccc,xxxx,x.x,x.x,x.x,x.x,x.x,x.x*x*hh<CR><LF>
field 1 2 3 4 5 6 7 8 9 10 11

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,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 Date de modification : 11 novembre 2013

3.3.4 Commentaire

Sans commentaire.