

(19) 日本国特許庁 ( J P )

(12) 公開特許公報 ( A )

(11) 特許出願公開番号

特開平11-30528

(43) 公開日 平成11年(1999) 2月2日

(51) Int.Cl. <sup>6</sup>	識別記号	F I
G 0 1 C	21/20	G 0 1 C 21/20
B 6 3 B	43/18	B 6 3 B 43/18
	49/00	49/00 Z
B 6 3 H	25/04	B 6 3 H 25/04 Z
G 0 1 S	5/02	G 0 1 S 5/02 Z

審査請求 未請求 請求項の数 4 O L (全 8 頁) 最終頁に続く

(21) 出願番号 特願平9-184995

(22) 出願日 平成9年(1997) 7月10日

(71) 出願人 591159491  
 運輸省船舶技術研究所長  
 東京都三鷹市新川6丁目38番1号

(71) 出願人 596125767  
 全国内航タンカー海運組合  
 東京都港区芝四丁目13番2号

(71) 出願人 000006208  
 三菱重工業株式会社  
 東京都千代田区丸の内二丁目5番1号

(74) 代理人 弁理士 鈴江 武彦 (外3名)

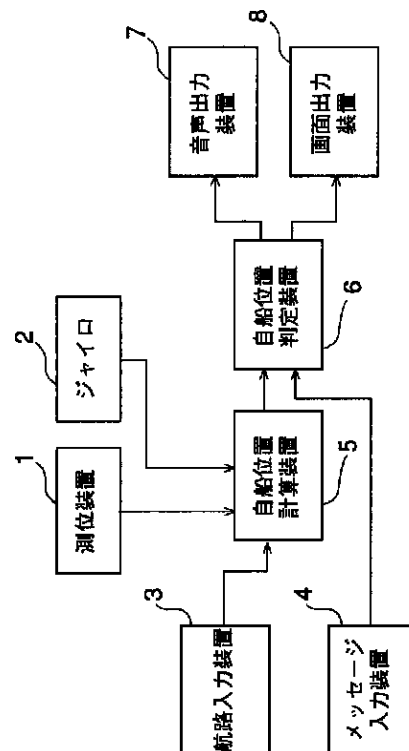
最終頁に続く

(54) 【発明の名称】 自動情報提供装置

(57) 【要約】

【課題】 航路上の任意の位置で任意の情報を音声や画面で提供でき、安全運行や定時運行に寄与する。

【解決手段】 予め航路入力装置3より航路を入力し、自船位置計算装置5及び自船位置判定装置6に記憶させる。また、メッセージ入力装置4よりメッセージ出力ポイント及びメッセージを自船位置判定装置6に入力する。自船が航行を開始すると、自船位置計算装置5は、常に測位装置1から自船位置、ジャイロ2から自船の船首方位を読み込み、自船が計画航路上のどの位置を航行しているかを計算する。自船位置判定装置6は、自船の計画航路上の位置と、予め設定されている登録ポイントとを比較し、自船がポイントを通じたかどうかの判定を行ない、自船が計画航路上のポイントを通ると、そのポイントに登録されているメッセージを読み出して音声出力装置7及び画面出力装置8へ出力する。



【特許請求の範囲】

【請求項 1】 メッセージ等を入力する入力装置と、  
上記入力装置から入力されたメッセージ情報を記憶する  
メッセージ情報記憶装置と、  
自船の位置を自動的に計算する自動位置計算装置と、  
上記自動位置計算装置により計算された自船の位置が航  
路上のどこに位置するかを判定する自動位置判定装置  
と、  
上記自動位置判定装置の判定結果に基づいて上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を少  
なくとも音声又は画面の何れかで出力するメッセージ出  
力装置とを具備したことを特徴とする自動情報提供装  
置。

【請求項 2】 自船位を測定する測位装置と、  
自船の方位を検出するジャイロと、  
予め計画した航路を入力する航路入力装置と、  
メッセージ等を入力する入力装置と、  
上記入力装置から入力されたメッセージ情報を記憶する  
メッセージ情報記憶装置と、  
自船の位置を自動的に計算する自動位置計算装置と、  
上記自動位置計算装置により計算された自船の位置が航  
路上のどこに位置するかを判定する自動位置判定装置  
と、  
上記自動位置判定装置の判定結果に基づいて上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を音  
声出力する音声出力装置と、  
上記自動位置判定装置の判定結果に基づいて上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を画  
面出力する画面出力装置とを具備したことを特徴とする  
自動情報提供装置。

【請求項 3】 自船位を測定する測位装置と、  
自船の方位を検出するジャイロと、  
予め計画した航路を入力する入力手段及び該入力された  
航路を記憶する記憶手段を備え、この記憶手段に記憶さ  
れた計画航路に従って操船制御を行なう自動操船装置  
と、  
上記自動操船装置によりメッセージ出力位置を指定する  
メッセージ位置指定手段と、  
上記メッセージ位置指定手段により指定された位置にお  
けるメッセージ等を入力する入力装置と、  
上記メッセージ位置指定手段により指定されたメッセ  
ージ出力位置及び上記入力装置から入力されたメッセ  
ージ情報を記憶するメッセージ情報記憶装置と、  
自船の位置を自動的に計算する自動位置計算装置と、  
上記自動位置計算装置により計算された自船の位置が上  
記メッセージ情報記憶装置に記憶されたメッセージ出力  
位置に達したか否かを判定する自動位置判定装置と、  
上記自動位置判定装置により自船の位置が所定のメッセ  
ージ出力位置に達したと判断された際に上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を音声出

力する音声出力装置と、

上記自動位置判定装置により自船の位置が所定のメッセ  
ージ出力位置に達したと判断された際に上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を画面出  
力する画面出力装置とを具備したことを特徴とする自動  
情報提供装置。

【請求項 4】 自船位を測定する測位装置と、  
自船の方位を検出するジャイロと、  
予め計画した航路を入力する航路入力装置と、  
10 メッセージ出力位置及びメッセージを入力する入力装置  
と、  
上記入力装置から入力されたメッセージ出力位置を上記  
航路入力装置により入力される航路に基づいて補正する  
位置補正装置と、  
この位置補正装置により補正されたメッセージ出力位置  
及び上記入力装置から入力されたメッセージ情報を記憶  
するメッセージ情報記憶装置と、  
自船の位置を自動的に計算する自動位置計算装置と、  
20 上記自動位置計算装置により計算された自船の位置が航  
路上のどこに位置するかを判定する自動位置判定装置  
と、  
上記自動位置判定装置の判定結果に基づいて上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を音  
声出力する音声出力装置と、  
上記自動位置判定装置の判定結果に基づいて上記メッセ  
ージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を画  
面出力する画面出力装置とを具備したことを特徴とする  
自動情報提供装置。

【発明の詳細な説明】

30 【0001】

【発明の属する技術分野】本発明は、船舶の総合航海装  
置に適用される自動情報提供装置に関する。

【0002】

【従来技術】特定の航路に沿って航行する船舶では、  
航行中にその航路上における注意点や各種の情報などを  
必要とするが、従来ではこれらの注意点や情報などは、  
自船の位置などに基づく航海士の記憶によるか、海図上  
にメモして参照するなどの方法で管理している。

40 【0003】近年、船舶の総合航海装置として、航路を  
予め設定しておき、自船位置、自船の方位、他船位置、  
他船の方位などを計測して取り込み、電子海図上に表示  
して自船の状況を表示したり、変針点の情報を参照でき  
るようにしたものが研究、開発されている。

【0004】

【発明が解決しようとする課題】しかし、上記従来装置は、単に計測結果に基づいて自船の状況を表示した  
り、変針点の情報を表示するものであり、航行中にその  
航路上における注意点や各種の情報などを航海士に提供  
できないという問題がある。

50 【0005】本発明は上記の課題を解決するためになさ

れたもので、航路上の任意の位置で任意の情報を音声や画像等により提供でき、安全運行や定時運行に寄与し得る自動情報提供装置を提供することを目的とする。

【0006】

【課題を解決するための手段】本発明に係る自動情報提供装置は、メッセージ等を入力する入力装置と、上記入力装置から入力されたメッセージ情報を記憶するメッセージ情報記憶装置と、自船の位置を自動的に計算する自動位置計算装置と、上記自動位置計算装置により計算された自船の位置が航路上のどこに位置するかを判定する自動位置判定装置と、上記自動位置判定装置の判定結果に基づいて上記メッセージ情報記憶装置に記憶されているメッセージ情報を少なくとも音声又は画面の何れかで出力するメッセージ出力装置とを具備したことを特徴とする。

【0007】（作用）自船が航行する航路上にその海域を通過する際の注意点がある場合に、その内容を音声メッセージや画面表示メッセージとして登録しておき、自船がその海域に到達した際に、予め登録しておいたメッセージを音声や画面表示として提供し、注意すべき点を航海士に認識させる。上記のように航行中における注意点や各種必要な情報をタイミング良く航海士に認識させることができ、安全運行や定時運行に寄与することができる。

【0008】

【発明の実施の形態】以下、図面を参照して本発明の実施形態を説明する。

（第1実施形態）図1は本発明の第1実施形態に係る自動情報提供装置の構成を示すブロック図である。

【0009】図1において、1は自船位（自船の現在位置）を測定する測位装置、2は自船の船首方位を検出するジャイロ、3は航路を入力するための入力装置で、例えばキーボードまたはマウスなどである。4は音声及び画面表示メッセージを入力するためのメッセージ入力装置で、例えばキーボードなどである。上記測位装置1及びジャイロ2による計測値及び航路入力装置3からの入力値は、自船位置計算装置5に入力される。この自船位置計算装置5は、測位装置1からの自船位、ジャイロ2からの自船の船首方位、航路入力装置3からの航路データより、自船が航路上のどの位置にいるかを算出し、その算出結果を自船位置判定装置6に入力する。また、この自船位置判定装置6には、メッセージ入力装置4から所定のポイントにおける音声及び画面表示メッセージが入力される。自船位置判定装置6は、メッセージ入力装置4から入力されたメッセージ情報を記憶する記憶装置が内蔵されている。

【0010】上記自船位置判定装置6は、自船位置計算装置5により求めた自船の航路上における位置と、メッセージ入力装置4から入力される登録ポイントから、自船がそのポイントを通過したかどうかを判定し、ポイン

トを通過したと判定すれば、そのポイントに登録されているメッセージを音声出力装置7及び画面出力装置8へ出力する。

【0011】次に上記実施形態の動作を図2に示すフローチャートを参照して説明する。自船に装備されている自船位置計算装置5には、予め航路入力装置3より航路を入力する（ステップA1）。上記航路入力装置3より入力された航路は、自船位置計算装置5及び自船位置判定装置6の記憶装置に記憶される。上記航路は、ある目的地への出航前に、その目的地に係る海図等を見て、例えば図3に示す安全な航路12を計画し、その計画航路12の変針点O1, O2, を入力しておく。変針点O1, O2, のデータ内容は、j（番号）、緯度j, 経度j（j = 1 ~ m）である。

【0012】また、メッセージ入力装置4より図3に示すようにメッセージ出力ポイントPi（i = 1 ~ n : nは登録個数）及び出力メッセージを自船位置判定装置6に入力する（ステップA2）。上記メッセージは、ある目的地への出航前に、上記目的地に係る海図及び上記計画された航路12を見て、どのポイントでどのようなメッセージ（航海士に対する注意点、情報等）を提供するかを決定し、メッセージ入力装置4より自船位置判定装置6に入力する。メッセージ出力ポイント（登録ポイント）Piのデータ内容は、i（番号）、緯度i, 経度i（i = 1 ~ n）である。上記図3では、計画航路12上に変針点O1 ~ O4、登録ポイントP1 ~ P4を設定した例を示している。なお、同図の11は自船で、変針点O1から登録ポイントP1に向かって航行している状態を示している。

【0013】そして、自船11が航行を開始すると、自船位置計算装置5は、常に測位装置1から自船位置、ジャイロ2から自船方位（自船の船首方位）を読み込み（ステップA3）、自船11が計画航路12上のどの位置を航行しているかを計算している（ステップA4）。このとき図3に示すように自船11が計画航路12に完全に乗っていない場合は、自船11は自船11と計画航路12の垂直に交わる点Aを航行していると計算する。図6は、自船11と計画航路12との位置関係を更に詳細に示したものである。すなわち、図6は、自船11が計画航路12の右側の（イ）の点に位置している場合、計画航路12の左側の（ロ）、（ハ）の点に位置している場合、及び計画航路12上の（ニ）の点（P2）に位置している場合を示している。上記（イ）、（ロ）、（ハ）のように自船11が計画航路12に完全に乗っていない場合は、自船11は自船11と計画航路12の垂直に交わる点（イ）、（ロ）、（ハ）を航行中と計算する。従って、例えば（ハ）に示すように自船11がポイントP2の側方に位置していたとしても、（ハ）の位置がポイントP2に達していれば、自船11はポイントP2に達したものと判定する。

【0014】自船位置判定装置6は、上記ステップA4で得られた自船11の計画航路12上の位置と、予め設定されている登録ポイントP<sub>i</sub>、この場合には最初の登録ポイントP1とを比較し、自船11がそのポイントP1を通過したかどうかの判定を行なっている(ステップA5)。自船11がポイントP1を通過していないと判定された場合は、ステップA3に戻り、自船位、自船方位を自船位置計算装置5に読み込み、再度、自船11がポイントP1を通過したかどうかを判定する。

【0015】上記ステップA5で、自船11が計画航路12上のポイントP1を通過したと判定されると、自船位置判定装置6は、そのポイントP1に登録されているメッセージを讀出して音声出力装置7及び画面出力装置8へ出力する(ステップA6)。

【0016】図4は、自船11がポイントP1を通過したときの状態を示している。自船位置判定装置6は、ポイントP1のメッセージを出力した後、自船11の通過判定のポイントを更新する( $i = i + 1$ )。この場合には、通過判定のポイントがP1からP2に更新する。ここで、次の登録ポイントが存在するか否かを判定し(ステップA8)、存在しない場合は処理を終了する。次の登録ポイントが存在する場合はステップA3に戻って上記の処理を続行する。上記ステップA3～A5の処理は繰り返し実行され、常に自船11が次のポイントを通過したか否かを判定している。

【0017】その後、図5に示すように自船11が全てのポイントP<sub>i</sub>、この例ではP1～P4を通過すると、ステップA8において次の登録ポイントはないと判定され、処理を終了する。

【0018】(第2実施形態)次に本発明の第2実施形態を図7を参照して説明する。この第2実施形態は、図7に示すように図1における航路入力装置3に代えて自動操船装置3Aを使用すると共に、メッセージ情報記憶装置9を設けた場合について示したものである。上記自動操船装置3Aは、例えばタッチパネル式のCRT画面を備えると共に、計画航路の入力機能及びこの計画航路を記憶する記憶装置を備えており、この記憶装置に記憶した計画航路に基づいて操船制御を行なう。上記自動操船装置3Aで設定されて内部の記憶装置に記憶された計画航路は、自船位置計算装置5に入力される。

【0019】そして、メッセージのポイントを設定する際は、自動操船装置3Aにおいて予め設定した計画航路をタッチパネル式のCRT画面上に呼び出して、その画面上にてポイントの位置を指定し、メッセージ入力装置4により、ポイントの番号、メッセージ等を入力する。これら入力されたポイントの位置、番号、メッセージ等は、メッセージ情報記憶装置9に記憶されて自船位置判定装置6に入力される。上記のようにして航路を計画し、ポイントの登録及びメッセージを入力して、自船11が航行を開始した後は、上記第1実施形態の場合と同

様にして各登録ポイントに対するメッセージが音声出力装置7及び画面出力装置8より出力される。

【0020】(第3実施形態)次に本発明の第3実施形態を図8を参照して説明する。この第3実施形態は、図8に示すように図1に示した第1の実施形態に対し、メッセージ情報記憶装置9及び位置補正装置10を付加したものである。

【0021】上記位置補正装置10には、航路入力装置3により入力された航路情報及びメッセージ入力装置4より入力されるポイント位置、番号、メッセージ等が入力される。ポイント位置を指定する際は、例えば海図(紙面)に航路の線を引き、その位置座標を読み、メッセージ入力装置4にてポイント位置、番号、メッセージ等を入力する。この場合、メッセージ入力装置4より入力するポイント位置の情報には誤差があるので、位置補正装置10にて航路入力装置3からの航路情報を参照して誤差を補正し、最も近い航路上の位置に置き換えてメッセージ情報記憶装置9に記憶する。このメッセージ情報記憶装置9は、補正されたポイント位置と共に、番号及びメッセージを記憶し、自船位置判定装置6に入力する。

【0022】そして、自船11が航行を開始した後は、上記第1実施形態の場合と同様にして各登録ポイントに対するメッセージが音声出力装置7及び画面出力装置8より出力される。

【0023】上記のように位置補正装置10を設けてポイント位置を補正することにより、正しいポイント位置でメッセージを出力することができ、必要な情報をタイミング良く航海士に伝達することができる。

【0024】  
【発明の効果】本発明によれば、航路上にその海域を通過する際の注意点がある場合、その注意内容を音声メッセージや画面表示メッセージとして登録しておき、自船がその海域に到達した際に予め登録しておいたメッセージを自動で音声や画面表示として提供することができる。従って、航行中における注意点や各種必要な情報をタイミング良く航海士に認識させて、安全運行や定時運行に寄与することができる。また、メッセージ内容及びメッセージを出力する海域は、航海士が自由に設定、登録、削除が可能である。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1実施形態に係る自動情報提供装置の構成図。

【図2】同実施形態における全体的な処理動作を示すフローチャート。

【図3】同実施形態における実施状況の例を示す図。

【図4】同実施形態における実施状況の例を示す図。

【図5】同実施形態における実施状況の例を示す図。

【図6】同実施形態における自船の位置と計画航路との位置関係を示す図。

【図 7】本発明の第 2 実施形態に係る自動情報提供装置の構成図。

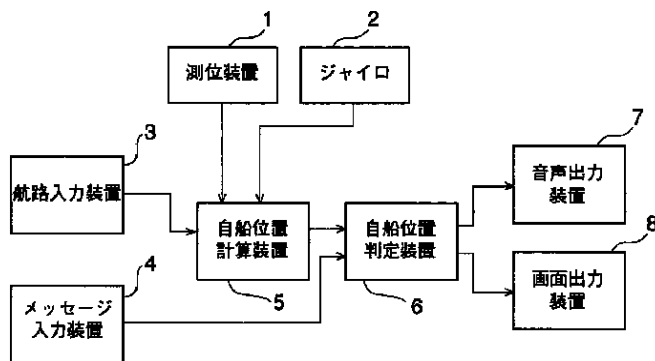
【図 8】本発明の第 3 実施形態に係る自動情報提供装置の構成図。

【符号の説明】

- 1 測位装置
- 2 ジャイロ
- 3 航路入力装置
- 3 A 自動操船装置

- \* 4 メッセージ入力装置
- 5 自船位置計算装置
- 6 自船位置判定装置
- 7 音声出力装置
- 8 画面出力装置
- 9 メッセージ情報記憶装置
- 10 位置補正装置
- 11 自船
- \* 12 計画航路

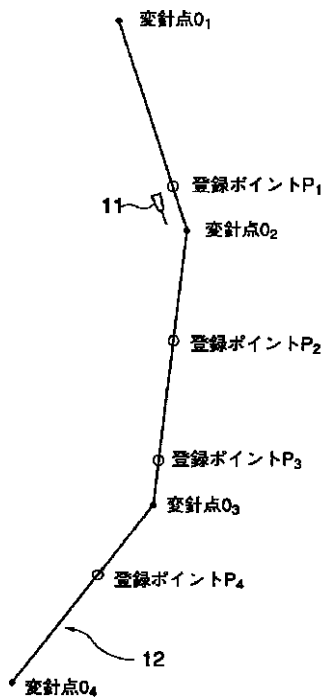
【図 1】



【図 3】



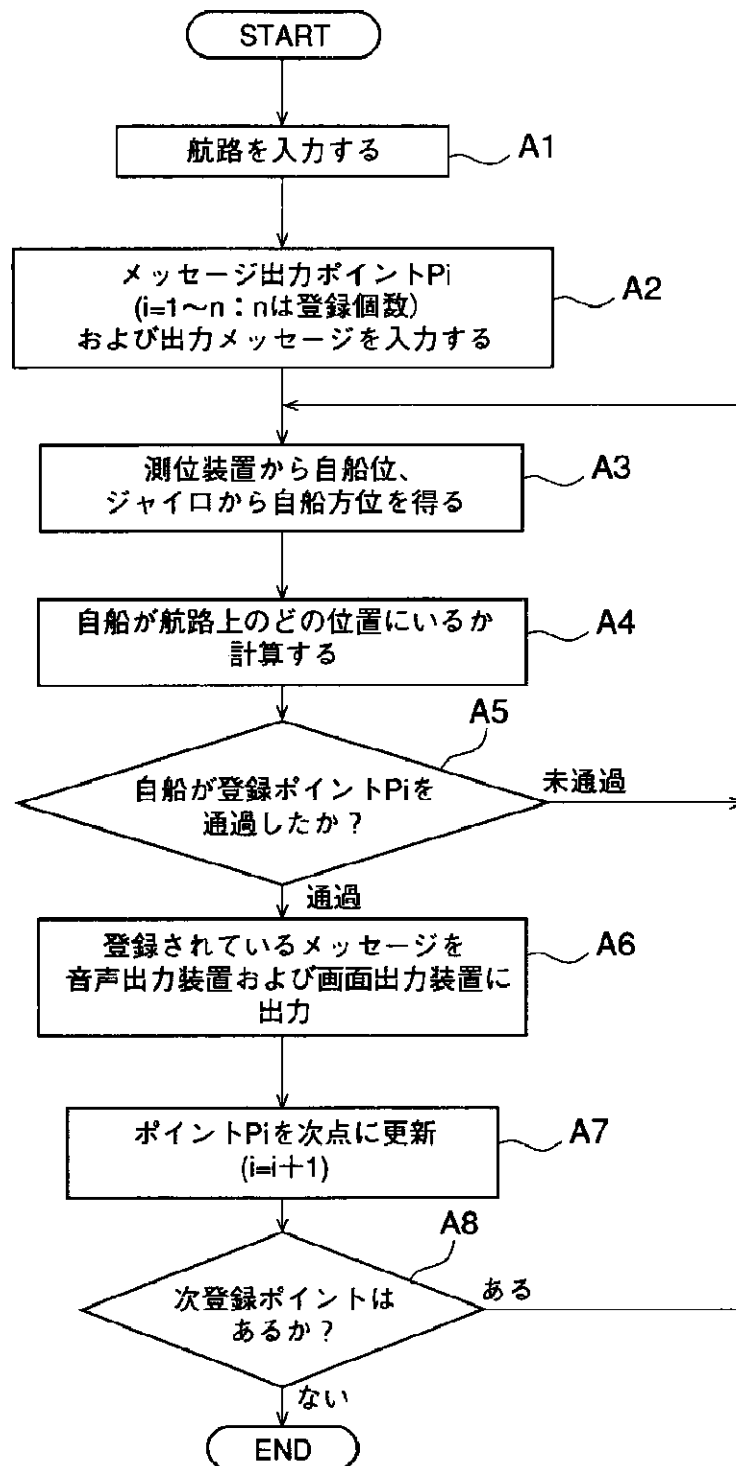
【図 4】



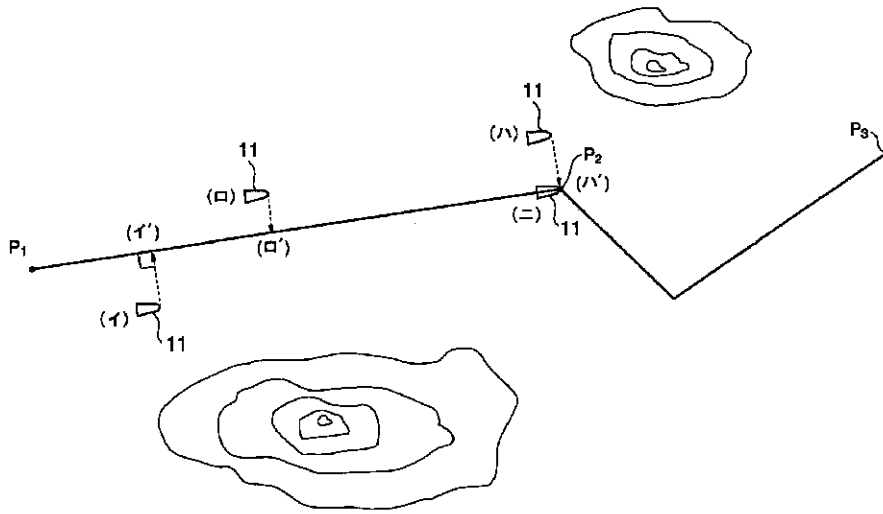
【図 5】



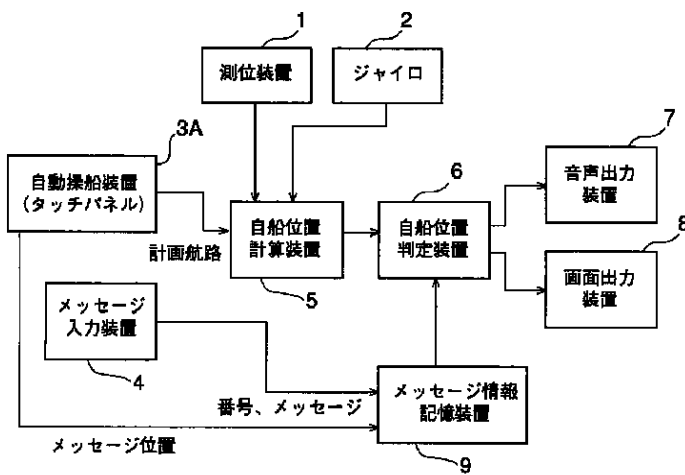
【図2】



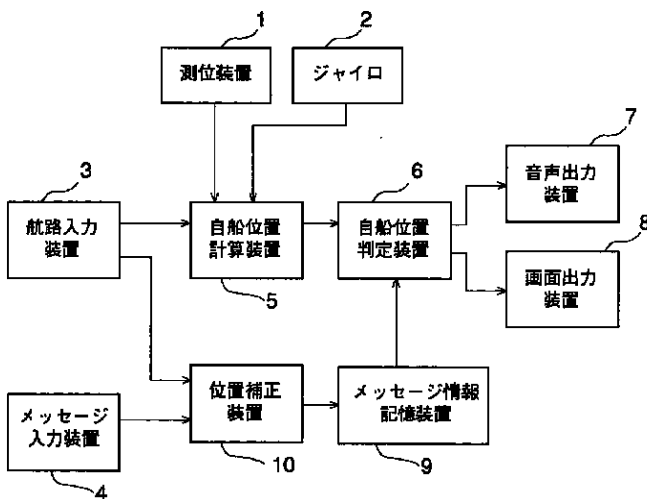
【図6】



【図7】



【図8】



フロントページの続き

(51)Int.Cl.<sup>6</sup> 識別記号

G 0 1 S 13/93

G 0 8 G 3/00

F I

G 0 8 G 3/00

A

G 0 1 S 13/93

S

(72)発明者 沼野 正義

東京都三鷹市新川 6 丁目 38 番 1 号 運輸省  
船舶技術研究所システム技術部自動化研究  
室内

(72)発明者 松田 和生

長崎県長崎市飽の浦町 1 番 1 号 三菱重工  
業株式会社長崎造船所内