

OpenSeaMap – Erfassungsbogen Schiffsdaten („Vessel configuration“)

Informationen

OpenSeaMap stellt die Infrastruktur zur Sammlung und Verarbeitung von Tiefendaten zur Verfügung. Um gesammelte Daten (Tiefen-, Positions- und ggf. Wetterdaten) korrekt verarbeiten und auf den Schiffstyp korrigieren zu können, sind weitere Informationen zur Yacht notwendig.

Dieses Formular erleichtert die temporäre Erfassung der Daten. Tragen Sie die Daten vor dem Hochladen von Tiefendaten auf dem Portal von OpenSeaMap bitte nach.

Yachtabmessungen und -typ

Mit der Angabe der Abmessungen und des Yachttyps können die Tiefendaten genauer berichtigt werden. Da im Übergang von der Verdrängerfahrt zur Gleitfahrt (bei Motoryachten) die Echolotangaben ungenau sind, wird die Geschwindigkeit benötigt, in welcher die Yacht ins Gleiten kommt.

Position der Geber

Echolotsensor und GPS-Antenne sind im Normalfall an verschiedenen Stellen verbaut. Zeichnen Sie jeweils die Positionen und Abstände von Heck und Mittenlinie im Diagramm ein und übertragen Sie die Werte in die Tabelle. Hierbei sind Werte positiv, wenn der Geber an Steuerbord bzw. vor dem Heck verbaut ist; negativ, wenn er an Backbord bzw. hinter dem Heck verbaut ist.

Achtung: Die Position der Sensoren ist relevant, nicht die Position der Anzeigeräte!

Kalibrierung der Tiefenangaben

Die Sensoren bzw. deren Anzeigeräte sind oft mit einer Sicherheitsmarge kalibriert. Um die automatisch gemessenen Tiefendaten korrigieren zu können, muss die Abweichung gemessen werden.

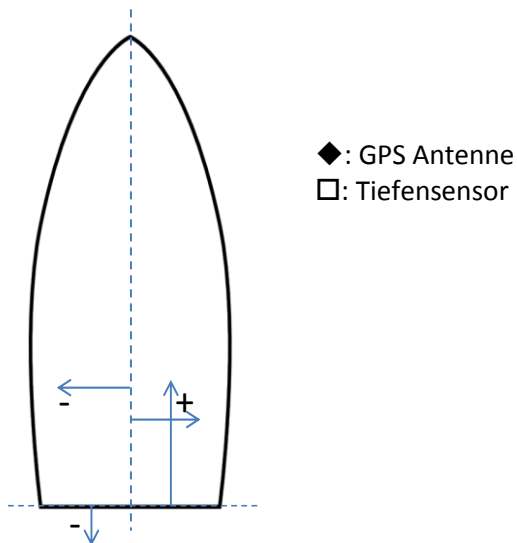
Verwenden Sie dazu ein Lot mit einem Senkblei – oder ein anderes geeignetes Instrument – und messen die Wassertiefe bis zur Wasserlinie. Vergleichen Sie parallel dazu den Wert auf der Echolotanzeige.

Achtung: Es muss darauf geachtet werden, dass die Yacht dabei nicht ihre Position nicht verändert (im Hafen oder vor Bug- und Heckanker). Die Messung ist weiterhin nur brauchbar, wenn die Leine senkrecht nach unten zeigt (es sollte also keine Strömung vorhanden sein).

Tragen Sie die gemessenen Daten auf Seite 3 unter ❶ und ❷ ein. Berechnen Sie die Differenz und tragen Sie diese unter ❸ ein. Die Differenz ist positiv, wenn die gemessene Wassertiefe größer ist als die angezeigte.

Angaben zum Schiff

Name	
Rufzeichen (MMSI)	
Hersteller und Modell (z.B. Bavaria Cruise 40 S)	
Yachttyp (Segelyacht, Motoryacht Gleiter, Motoryacht Verdränger)	
Gleitgeschwindigkeit [kn]	
Länge über alles (<u>Lüa</u>), vom vordersten zum hintersten festen Punkt ¹ [m]	
Größter Tiefgang (Tg) [m]	
Verdrängung in Tonnen [t]	
Höhe über Konstruktionswasserlinie (KWL) ² [m]	
Tiefensensor	
Abstand vom Heck [m], vor dem Heck = positiv	
Abstand von der Mittellinie [m], steuerbords = positiv	
❶ Gemessene Wassertiefe	
❷ Angezeigte Wassertiefe	
❸ Differenz ❶–❷	
GPS Antenne	
Abstand vom Heck [m], vor dem Heck = positiv	
Abstand von der Mittellinie [m], steuerbords = positiv	
Höhe der GPS Antenne über der Wasserlinie	
Hersteller und –Modell des GPS Geräts	



¹ Bug – Heck, bei Segelschiffen Klüverbaumnock – Heck/Besannock

² bis Oberkante Aufbau oder Schornstein oder Mastspitze