

The code of practice for conducting

RADAR and ARPA Simulation Training Course at Operational Level(O)

کد مدرک: P6-W 10

تصويب كننده	تأييد كننده	تهیه کننده	شرح تغییرات (علت و محل)	تاریخ بازنگری	شماره بازنگری
معاون امور دریایی سید علی استیری	مکیرکل امور دریانورکلن حسین میرزایی	رئيس اداره استانداردهای دريانوردان نصرت اله علی يور	براساس بازنگری کلی کنوانسیون STCW Convention, As Amended	1898/14	Y



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفعه: ۲ از ۲۶

وسورالهل بركزاري دوره آموزش شييه سازراداروآريا



فهرست مندرجات						
صفحـــه	عنـــوان		ماده/بند			
,	رک	کنترل مد				
۲	مندرجات	فهرست				
٣		مقدمه				
٤		هدف	١			
٤	برد	دامنه کار	۲			
٤		تعاريف	٣			
٦		مسووليت	٤			
Y		روش اجر				
٧	هدف از برگزاری دوره آموزشی	0-1				
٧	طول دوره	0-7				
Y	تعداد شركت كنندگان دوره	0-4				
Y	شرایط ورود به دوره	0-8				
٧	دانش، درک و مهارت مورد نیاز	0-0	٥			
٩	مواد درسی دوره	۵–٦	-			
**	امکانات مورد نیاز جهت برگزاری دوره	0-Y				
77	شرایط مدرسین و مربیان دوره	٥-٨				
* **	ارزیابی و صدور گواهینامه	٥-٩				
۲۳	شرايط تمديد/تجديد گواهينامه	0-1+				
۲۳	روش تایید دوره	0-11				
Υ٤		سوابق	٦			
YE		مراجع	Y			
78		ضمائم	٨			



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفعه: ۳ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شييه سازرادار وآريا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

مقـــدمـــه

سازمان بنادر و دریانوردی در راستای اجرای وظایف و اختیارات قانونی ناشی از ماده ۱۹۲ قانون دریایی جمهوری اسلامی ایران مصوب شهریور ماه ۱۳٤۳ و بند ۱۰ ماده ۳ آئین نامه تشکیل سازمان بنادر و دریانوردی مصوب بهمن ماه ۱۳٤۸ کمیسیون های خاص دو مجلس که صدور هر گونه سند یا گواهینامه و پروانه مربوط به کشتی ، فرماندهان ، افسران و کارکنان کشتیها را در صلاحیت این سازمان قرار داده و در راستای رعایت مفاد کنوانسیون بین المللی استانداردهای آموزش ، صدور گواهینامه و نگهبانی دریانوردان (۲۳-STCW) مصوب مرداد ماه ۱۳۷۵ مجلس شورای اسلامی ایران و با عنایت به بخش ۱/۱۱-۸ آئین نامه کنوانسیون مذکور، این دستور العمل را به منظور برگزاری دوره آموزش "شبیه ساز رادار و آرپا" تدوین نموده و پس از تصویب هیأت عامل قابل اجرا می باشد.

یادداشت: قانون تغییر نام سازمان بنادر و کشتیرانی به سازمان بنادر و دریانوردی در تاریخ ۱۳۸۷/۰۲/۱۰ به تصویب مجلس شورای اسلامی رسید.



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ٤ از ۲۶

دسورالهل بركزاري دوره آموزش شييساز راداروآريا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

1- هـدف از تدوين:

هدف از تدوین این دستورالعمل ارائه حداقل نیازمندیهای دوره آموزش شبیه ساز رادار و آرپا جهت افسران عرشه سطح عملیاتی و احراز توانمندی لازم جهت استفاده از دستگاههای رادار و آرپا برای ناوبری ایمن می باشد.

۲- دامنته کاربسرد:

این دستور العمل برای کلیه مراکز یا مؤسسات آموزشی که متقاضی/مجری برگزاری دوره آموزش شبیه ساز رادار و آرپا می باشند، کاربرد دارد.

٣- تعساريسف:

اصطلاحات به کار رفته در این دستور العمل ، دارای معانی تعریف شده ذیل می باشد:

۱-۳-۱ کواهینامه شایستگی دریانوردی (Certificate of Competency):

به معنای گواهینامه صادره و یا شناسایی شده ای است که مطابق الزامات فصل های ۲، ۴،۳ و یا ۷ کنوانسیون برای فرماندهان، افسران و افسران مهندس الکترونیک صادر و یا تایید می شود و دارنده ی قانونی آن محق به خدمت در مقام و عمل به وظایف به وظایف مربوطه در سطح مسئولیت مشخص شده در آن است.

۳-۲ کواهینامه مهارت دریانوردی (Certificate of Proficiency):

به معنای گواهینامه ای به غیر از گواهینامه شایستگی صادر شده برای دریانورد است که الزامات فصل های مرتبط با کنوانسیون را نشان می دهد و الزامات آموزشی، شایستگی ها یا خدمت دریایی مندرج در کنوانسیون را برآورده می نماید.

(Code of Practice) دستورالعمل -۳-۳

به معنای مجموعه قوانین، مقررات ملی و الزامات مندرج در این دستورالعمل است که توسیط اداره کل امور دریانوردان تدوین و به تصویب هیات عامل سازمان رسیده است.



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ه از ۲۶

دسورالعل بركزاري دوره آموزش شبيه سازراداروآريا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

۳-۴- کسواهی طسی دوره (Course Completion Certificate or Documentary Evidence):

به معنای گواهی است که مرکز آموزشی مورد تایید سازمان به فراگیـر پـس از گذرانـدن موفقیـت آمیـز دوره مربوطه ارائه می دهد.

۵−۳− فرمانده(Master):

به معنای شخصی است که عهده دار فرماندهی کشتی می باشد.

۳-۶- گواهینامه سلامت پزشکی (Medical Fitness Certificate):

به معنای گواهینامه ای است که توسط پزشک معتمد سازمان طبق دستورالعمل مربوطه و جهت متقاضیانی که از نظر پزشکی از سلامت برخوردار باشند، صادر می گردد.

Near Coastal Voyages / NCV): سفرهای نزدیک به ساحل (Near Coastal Voyages / NCV):

به معنای سفر هایی است که در آبهای خلیج فارس، دریای خزر و محدوده تعریف شده در دریای عمان (آبهای واقع در غرب خطی که نقطه جغرافیایی با مشخصات ۲۲ درجه و ۳۲ دقیقه شمال و ۵۹ درجه و ۲۸ دقیقه شمال و ۲۱ درجه و شرق « راس الحد – عمان» را به نقطه جغرافیایی دارای مشخصات ۲۰ درجه و ۶ دقیقه شمال و ۲۱ درجه و ۲۲ دقیقه شرق «گواتر – ایران» وصل می نماید) انجام می شود.

۸−۳− افسر (Officer):

به معنای عضوی از خدمهی شناور به غیر از فرمانده است که بر اساس مفاد مربوطه این دستورالعمل واجد شرایط باشد.

(Operational Level) سطح عملیاتی -۳-۹

به معنای سطحی از مسئولیت اطلاق می گردد که بعنوان افسـر دوم (افسـر نـاوبر مسـئول نگهبـانی)، افسـر مهندس سوم (افسر مهندس مسئول نگهبانی) و افسر مهندس الکترونیک یا به عنـوان افسـر مهندسـی کـه وظیفه معینی در موتورخانه بدون خدمه به او محول گشته، یا بعنوان اپراتـور رادیـو و GMDSS، درکشـتی هـا خدمت می کند و همچنین در حیطه وظایف محوله و تحت نظر سطح مدیریت مربوطه، مراقبت، انجام و کنتـرل مستقیم تمام کارها را با روش مطلوب دارا می باشد.

:(Ports & Maritime Organization) سازمان

به معنای سازمان بنادر و دریانوردی جمهوری اسلامی ایران می باشد.



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۲ از ۲۶

ومتورالعل بركزاري دوره آموزش شيدماز راداروآريا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

(Regulations) مقررات –۳-۱۱

به معنای مجموعه مقررات مندرج در کنوانسیون و آئین نامه می باشد.

۳-۱۲ کنوانسیون (Convention):

به معنای کنوانسیون اصلاح شده بین المللی استانداردهای آموزشی، صدور گواهینامه و نگهبانی دریانوردان (STCW-78 as amended) می باشد.

٣-13- آئين نامه ي كنوانسيون (STCW Code):

به معنای آئین نامه ی استانداردهای آموزش، صدور گواهینامه و نگهبانی دریانوردان که طی قطعنامه ی شماره ۲ کنفرانس سال ۱۹۹۵ میلادی تصویب و ممکن است توسط سازمان بین المللی دریانوردی بر اساس اصلاحیه های بعدی تغییر یابد، می باشد.

۳-۱۴ مرکز آموزشی(Training Center):

به معنای دانشگاه، شرکت، موسسه یا هر ارگانی که بر اساس مجوز اخذ شده از سازمان در زمینه آموزشهای دریانوردی فعالیت می کند.

10-14− سفرهای نامحدود (Unlimited Voyages):

به معنای سفرهایی است که محدود به سفرهای نزدیک به ساحل نباشد.

4- مسئوليت هـا:

- ۱-٤ مسئولیت تدوین و بازنگری این دستورالعمل بر عهده دستگاه نظارت مرکز می باشد.
 - ۲-۶ مسئولیت تایید این دستورالعمل بر عهده مدیر کل امور دریانوردان می باشد.
- ٣-٤ مسئوليت تصويب اين دستورالعمل بر عهده معاون امور دريايي به نيابت از هيات عامل سازمان مي باشد.
- ٤-٤ مسئولیت اجرای این دوره آموزشی بر اساس عناوین اعلام شده بر عهده مرکز آموزشی می باشد.
- ۵-٤ مسئولیت نظارت بر حسن اجرای این دستورالعمل در مراکز آموزشی بــر عهــده دســتگاه نظــارت مرکــز می باشد.



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفعه: ۲۷ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيدمازراداروآربا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

۵- روش اجسرا

1-4- هدف از برگزاری دوره آموزشی:

هدف از برگزاری این دوره آموزشی آماده نمودن فراگیران برای کسب توانمندی های مندرج در جـدول ۱۱/۱ A-۱۱/۱ آئین نامه کنوانسیون می باشد.

٧-٥- طــول دوره:

۱-۲-۵ حداقل آموزش تنوری و تمرین مسئله: ٤٨ ساعت، عملی/شبیه ساز: ٤٨ ساعت(مجموعاً ٩٦ سـاعت) برای هر نفر.

۳-۵- تعسداد شسرکت کنندگسان در دوره:

۱-۳-۰ حداکثر تعداد فراگیران در هر دوره بستگی به تعداد ایستگاه های کاری (Workstation) دارد. در هر ایستگاه کاری حداکثر ۳ فراگیر می تواند حضور داشته باشد. در صورت استفاده همزمان بیش از ۳ ایستگاه کاری (Workstation) بکارگیری از مدرس دوم به عنوان دستیار الزامی می باشد.

۲-۳-۵ ساعات تدریس روزانه حداکثر به مدت ۸ ساعت می باشد.

۴–۵– شــرايــط ورود بــه دوره:

۱-٤-٥- دارای حد اقل ۱۸ سال سن

٢-٥-٤- داراي گواهينامه سلامت پزشكي معتبر بر اساس دستورالعمل مصوب سازمان

۳-۵-۵- دارای حداقل ۲ ماه خدمت خالص دریایی در سمت ملوان عرشه/دانشیجوی عرشه و آشنا با قوانین راه و علائم دریایی و پیشگیری از تصادم

۵-۵ - دانش، درک و مهارت مورد نیاز:

الف: رادار

أگاهى از اصول سيستم رادار



دسورالعل مركزاري دوره آموزش شيدساز راداروآميا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

- ۲ گاهی از عوامل موثر بر عملکرد و دقت رادار
 - ۳. آگاهی از خطاهای رادار
 - ٤. توانایی تنظیم و حفظ نمایش راداری
- ه. توانایی کشف اطلاعات نادرست، پژواکهای جانبی و نادرست، امواج بازگشتی از دریا، SARTS,RACONS و غیره
- آ. توانایی تعیین مسافت و سمت؛ مسیر و سرعت دیگر کشتی ها، زمان و فاصله نزدیکترین نقطه تلاقی،
 مواجه با کشتی ها و سبقت گرفتن از کشتی ها
- ۷. توانایی تشخیص پژواکهای مهم و حساس ، کشف تغییر مسیر و سرعت دیگر کشتی ها، تاثیر تغییرات مسیر یا سرعت کشتی خودی یا هردو
 - ٨. توانایی کاربرد مقررات بین المللی پیشگیری از تصادم در دریا
 - ٩. درک فنون ترسیم و مفاهیم حرکت نسبی و واقعی
 - ۱۰. درک شاخص بندی موازی

ب: آرپا

- ١. أكاهى از اصول سيستم أريا
 - ۲. آگاهی از انواع اصلی آرپا
- ۳. درک خطرات ناشی از اتکای بیش از حد بر آرپا
 - ٤. آگاهي از عملكرد و دقت سيستم آرپا
 - ٥. أگاهي از خطاهاي أرپا
- ٦. آگاهی از توانمندی ها و محدودیتهای ردیابی و تاخیرات مربوط به پردازش سیستمهای آرپا
 - ۷. توانایی کاربرد هشدارهای عملیاتی و تستهاو آزمایشهای سیستم
 - اگاهی از روشهای دستیابی به هدف و محدودیتهای آن روشها
- ۹. درک بردارهای واقعی و نسبی، نمایش اطلاعات مربوط به هدف و مناطق خطر به صورت نمودار
 (گرافیک)
- ۱۰ توانایی استخراج و تجزیه و تحلیل اطلاعات، پژواکهای مهم و حساس، مناطق انحصاری و محدود و مانورهای آزمایشی
 - ۱۱. توانایی تنظیم أرپا و حفظ اطلاعات روی صفحه



کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفمه : ۹ از ۲۶

وسورالعل مركزاري دوره آموزش شيدمازراداروآرما



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

۱۲. آگاهی کافی از فنون راهبری کشتی در دید محدود

۱۳. توانایی ارزیابی اطلاعات ناوبری دریافتی از کلیه منابع، شامل رادار و آرپا، جهت تصمیم گیری و اجـرا در راستای پیشگیری از تصادم و راهبری ایمن کشتی

۱٤. درک ارتباط فی مابین و توانایی استفاده بهینه از کلیه اطلاعات ناوبری موجود برای راهبری کشتی

۶-۵- مواد درسی دوره:

	تئورى	تمرین	عملی/شبیه ساز
دانش، درک و مهارت		مسئله	
	(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)
ملکرد: دریانوردی در سطح عملیاتی			
ملاحیت: استفاده از رادار و آرپا در برقراری دریانوردی ایمن			
ف) رادار			
داقل مواد درسی تئوری و تمرین مسئله رادار (32 ساعت)	2	-	-
اصول سیستم رادار: نقشه کلی ساختمان رادار ؛ نوسان ساز مادر؛			
دستگاه تنظیم و تعدیل کننده، فرستنده، کلید ارسال/ دریافت پیام؛			
پویش گر (SCANNER) ؛ دستگاه های گیرنده و نمایش دهنده			
پالسهای رادار: تولید پالسها، ارسال پالسها، دریافت پالسها، طـول و	1	-	-
قدرت پالس			
تولید تصاویر راداری: سیم پیچ منحرف کننده الکترونها؛ همزمانی و	1	- -	-
هماهنگی پویش گر (SCANNER) ؛ جریان دنده اره ای؛ تغییر دامنه (
مسافت) ، پس تابش، تقویت امواج			
ویژگی های عملکرد رادار: زمان پالس و فرکانس تکرار پالس، حداقل	2	-	-
و حداكثر دامنه ها و مسافت و ارتباط أنها بـا طـول پـالس، عـرض و			·
ارتفاع شعاع پرتو، پرتوهای جانبی افقی و عمودی، دقت اندازه گیری			

کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفمه : ۱۰ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شييه سازراداروآربا



عملی/شبیه ساز	تمرين	تئوري	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			مسافت و سمت، عوامل موثر بر دقت اندازه گیری مسافت و سـمت (
			عرض شعاع پرتو، خطای نشان دهنده جلوی کشتی، خطای تمرکز و
			تنظیم نادرست نقطه مرکزی، حرکت پیچشی کشتی، اختلاف منظر،
			نشان دهنده مسافت متغیر)؛ تشخیص و تمیز مسافت و سمت، عوامل
			موثر بر تمایز مسافت و سمت (عرض شعاع پرتو، اندازه نقطه، اندازه
		<u></u>	لامپ تصوير، طول پالس، تقويت كننده).
			٥. عوامل خارجي موثر بر قدرت أشكارسازي رادار: مكان أنتن و برد
-	-	2	آشکار سازی، تغییرات انکسار و تجزیه پرتوها (انکسار عالی ،
			انکسار فرعی، مجرای سطحی، مجرای واقعی دربلندی)، نـزولات
			جوی و دامنه و برد آشکارسازی (باران ، برف، تگرگ، مه) ، مناطق و
			نواحی کور و سایه؛ ویژگی های هدف (وجه ، شکل، ترکیب، انــدازه) ؛
			اختلال ناشی از امواج دریا و باران (پوشش پژواکهای هدف)
			 ۲. پژواکهای جانبی و نادرست و تداخلها: علت و تاثیر تداخل ؛ بازتابهای
-	-	0.5	جانبی؛ پژواکهای غیر مستقیم، پژواکهای چندگانه، پژواکهای حاصــل
		; ;	از ردیابی ثانویه؛ تاثیر خطوط انتقال برق و پلها.
			۷. نکات ایمنی: فاصله ایمن قطب نمای مغناطیسی؛ خطرات ناشی از
			تابش و اقدامات احتیاطی، تجهیزات روباز و اقدامات احتیاطی.
-	-	0.5	 ۸. موارد عملکرد کنترلها: دوایر مسافت و فاصله، نشان دهنده های
	_		مسافت متغير، امواج الكترونيكي، تـوان اكتسـاب دسـتگاه گيرنـده،
		0.5	واپس زدن و خنثی کردن پژواکهای ناشی از برخورد امواج رادار ب
(SAL			دریا، پیشگیری از اختلال ناشی از باران، نشان دهنده جلوی کشــتی،

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۱۱ از ۲۶

وسورالهل بركزاري دوره آموزش شيه ساز رادارو آريا



عملی/شبیه ساز	تمرین مسئله	تئورى	
			دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			تمركز، تنظيم نقطه مركزي.
			۹. نحوه اجرا و ارائه نمایش: حرکت نسبی بر حسب جهت کشتی،
	-	1	حركت نسبى بر حسب شــمال جغرافيـايى، حركـت واقعــى متعـادل
-		1	دریایی، حرکت واقعی متعادل زمینی، مزایا و معایب هر کـدام از ایـن
			حالات، ضوابظ اطلاعات ورودي مربوط به مسير و سـرعت، تـاثيرات
			خطای مسیر و سرعت کشتی خودی.
			۱۰. تنظیم کنترلها: آزادی گردش پویش گر(SCANNER) ، آماده سازی،
	-	2	انتخاب مسافت نمایش، مقدار الکترون، توان اکتساب، تنظیم
_		2	دستگاه، کلید تنظیم شدت نور، دوایر ثابت نشان دهنده مسافت،
			نشان دهنده مسافت متغير، نشان دهنده الكترونيكي سـمت، تنظـيم
			خط نشان دهنده جلوی کشتی، تنظیم دستگاه بـرای پیشـگیری از
	!	·	اختلال ناشی از دریا و باران، معیارهای نشان دهنده تنظیم بهینه و
•			اثرات تنظيم غلط كنترلها، اهميت ترتيب صحيح تنظيم، خطرات
			کاربرد راداری که به درستی تنظیم نشده باشد، کنترل مکرر عملکـرد
			رادار، احتمال ردیابی نشدن پژواکهای کوچک یا ضعیف، اهمیت تغییر
			مكرر مقياس مسافت نمايش.
			۱۱.اندازه گیری مسافت و سمت: روشهای اندازه گیری مسافتها(نشان
	4		دهنده های مسافت ثابت، نشان دهنده مسافت متغیر)، دقت هرکدام
-		<u>-</u>	از این روشها و دقت نسبی روشیهای گوناگون، نمایش اطلاعـات
			مسافت (کنتور دیجیتال، مقیاس درجـه بنـدی شـده و غیـره)، روش
			اندازه گیری سمتها (مکان نمای چرخشی، مکان نمای الکترونیکی

کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفمه : ۱۲ از ۲۶

دسورالعل بركزاري دوره آموزش شيدساز راداروآريا



عملی/شبیه ساز	تمرین	تئورى	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			سمت)، دقت سمت اندازه گیری شده، دلایـل عـدم دقـت (اخـتلاف
			منظر، جابه جایی جهت نما، تنظیم غلط نقطه مرکزی)، نمایش
			اطلاعات مربوط به سمت(مقیاس درجه بندی شده، کنتور دیجیتال و
			غیره) روشهای کنترل عدم دقت و خطا در اندازه گیـری مسافت و
			سمت.
			۱۲.ویژگی عملکرد رادار دریایی: استاندارهای عملکرد مقرر شده در اسناد
			IMO، دقت لازم در اندازه گیریهای مسافت و سمت، ضوابط تمایز و
	-	0.5	تشخیص مسافت و سمت.
-			۱۳.مثلث حرکت نسبی: مفاهیم هندسه ترسیمی و حرکت نسبی، بردارها
	2	_	و زوایای گوناگون، نقشه ترسیم و رسام بازتابها.
		_	۱٤.مسیر، سرعت و وجه (نمای دیگر کشتی ها): روشهای دستیابی به
-			مسر، سرعت و وجه دیگر کشتی ها بر حسب نمایش نسبی و واقعی؛
	2	_	عوامل موثر بر دقت مسیر، سرعت و وجه به دست آمده.
_			۱۵.نزدیکترین فاصله و زمان تقرب، مواجه با کشتی ها و یا سبقت گرفتن
			از آنها، روشهای دستیابی به نزدیکترین نقطه تقرب بر حسب نمایش
	1	_	نسبی و واقعی، عوامل موثر بر دقت CPA ,TCPA به دست آمده؛
-			اهمیت مشاهده مکرر و مرتب.
			۱۲. تاثیر تغییرات مسیر و سرعت بر روی نمایش حاصله: درک تغییـرات
	_		مسیر و سرعت دیگر کشتی ها ؛ تأخیر مربوط به آشکار شدن
	2	-	تغییرات مسیر و سرعت دیگر کشتی ها درصفحه نمایش؛ خطرات
			تغییرات اندک در مقایسه با تغییرات قابل ملاحظه مسیر یا سرعت از

کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفمه : ۱۳ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيد سازراداروآربا



عملی/شبیه ساز	تمرین مسئله	تئورى	
			دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			لحاظ سرعت و دقت آشکارسازی؛ مزایای نمایش نسبی بـر حسـب
			تثبیت و تعادل قطب نما، اثرات تغییرات مسیر یا سرعت کشتی
	:		خودی بر حرکت اهداف در صفحه نمایش، ارتباط سـرعت بـا تکـرار
			مشاهده.
			۱۷.کاربرد رادار برای تعیین موقعیت: ویژگی های هدفهای مطلوب و
			آشکار در ناوبری با رادار؛ تعیین موقعیت با استفاده از سمت و
			مسافت حاصله از رادار؛ خطاهای احتمالی و روشهای کاهش آنها.
	-	0.5	۱۸.وسایل کمک ناوبری با رادار: کاربرد و اثر وسایل تابع (دستگاه های
-			بازتـــــاب و زوایــــا) و وســـایل فعـــال
			(RACON,RAMARK، تقویت کننده های پژواک، دستگاه های گیرنده
	_		و فرستنده راداری خودکار).
		0.5	۱۹.فنون شاخص بندی موازی: ایجاد یک خط شاخص موازی(PI) بـر
-			روی یک رسام بازتاب؛ اقداماتی که باید هنگام خروج پژواک از خـط
	1		شاخص موازی صورت گیرد؛ دلایل ایجاد بیش از یک خیط شاخص
	_	-	موازی برروی رسام بازتاب و کاربرد آنها؛ دلایل ایجاد خطوطی بـرای
			دو مقیـــــاس مســـافتی و کـــــاربرد آنهــــا،
			موقعیت های (تغییر مسیر) و کاربرد آنها، حواشی ایمن و کاربرد آنها.
			۲۰. رادار و مقررات بین المللی پیشگیری از تصادم در دریا ۱۹۷۲: ارتباط
			(مقررات بین المللی پیشگیری از تصادم در دریا) با کاربرد رادار،
	1		اهمیت ترسیم مستمر، عواملی که باید در تعیین سـرعت مطمئنـه در
	1		نظر گرفته شوند؛ اهمیت ترسیم مطلوب برای اجتناب از تصادم؛

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۱۶ از ۲۶

دسورالعل بركزاري دوره آموزش شيدسازراداروآربا



عملی/شبیه ساز	تمرين	تئورى	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
_		1	خطرات تغییر اندک مسیر یا سرعت برای اجتناب از تصادم؛ انجام
-			تمرینهای منظم در مورد کاربرد رادار؛ کاربرد رادار در دید مخـدوش و
			در آبهای پر ترافیک؛ ارتباط سرعت با CPA و TCPA و با ویژگی های
			مانوردهی انواع گوناگون کشتی ها
			۲۱.آشنایی با ویژگی ها و دستگاه های کنترل کشتی خـودی در دسـتگاه
			شبیه ساز: آشنایی با دستگاه های کنترل مسـیر و سـرعت و وسـایل
			کنترل موجود در کنسول مانوردهی کشتی خودی؛ تعیین واکنش
	-		کشتی خودی در برابــر عملکــرد دســتگاه هــای کنتــرل؛ آشــنایی بــا
		1	دستگاههای کنترل رادار
-			۲۲.ناوبری در مناطق تفکیک ترافیک یا نزدیکی آنها: ضـوابط مقـرر در
			قانون ۱۰ (.ColReg) در انطباق با تمام مقررات اجرایی دیگر؛ طراحی
			نحوه گذر از یک منطقه تفکیک ترافیک شامل ورود بـه مسـیرهای
	-		مشخصِ و ترک آنها، عبور از عرض و قطع کردن مسیرها، قطع یـک
		-	مسیر به منظور ورودی به مسیری دیگر، ترک یک مسیر بـه منظـور
-			عبور از عرض مسیری دیگر
			حداقل مواد درسی عملی/شبیه ساز رادار (۲۴ ساعت)
			۲۳. تنظیم نمایش راداری به حالت حرکت نسبی غیر متعادل بـر حسـب
			جهت کشتی، حرکت نسبی متعادل بر حسب جهت کشتی، حرکت
			نسبی متعادل بر حسب شمال جغرافیایی و حرکت واقعی.
	-		۲٤.به دست آوردن مسیر، سرعت، وجه، CPAو TCPA هر کدام از اهداف

کد مدری : P6-W10/2 شماره صفمه : ۱۵ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيدمازراداروآربا



عملی/شبیه ساز	تمرین	تئوري	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
		-	به وسیله ترسیم و تعیین اهداف مهم در نمایش نسبی و واقعی
2			۲۵.کشف موارد تنظیم ناصحیح و تصحیح کنترلهای موثر بر بـرد مفیـد و
			دقـــت أشكارســـازي و يـــا لحــاظ نمــودن بـــراي
	-		بی دقتی ها.
		-	۲۲.کنترل متقابل دقت رادار بر حسب دیگر وسایل کمک ناوبری.
4	-		۲۷. تعیین میزان تغییر مسیر که به منظور دستیابی به حداقل CPA در
		-	موقعیتهای مواجهه، تلافی و پیشی گرفتن لازم است.
1			۲۸. تعیین زمانی که می توان به مسیر اصلی برگشت.
	_		۲۹.اجرای مانورهایی به منظور اجتناب از موقعیتهای محصور و محدود در
1		-	مواجهه با چندین کشتی.
2	-	-	۰.۳۰درک تغییر مسیر یا سرعت کشتی های هدف
			۳۱. تصدیق اثربخشی اقدامی که بـه منظـور اجتنـاب از تصـادم صـورت
1	-	-	پذیرفته است.
			۳۲.ایجاد خطوط شاخص بندی موازی و استفاده از آنها به منظـور حفـظ
2	-		مسیر و شناسایی جهت و شدت جریان آب.
	-	-	۳۳.ترسیم خطوط و علائم شاخص بندی مـوازی(PI) و مشـخص کـردن
1			مسافت مطلـــق بـــه منظـــور تقـــرب بـــه موقعيـــت
1	-		لنگر اندازی .
		-	۳۶.کاربرد خط شاخص بندی موازی با جریانهای جزر و مدی.
1	-		۳۵.تعیین هدفهای آشکار رادار و تعیین موقعیـت کشـتی بـا اسـتفاده از
		-	مسافتها و سمتهای حاصله از رادار.

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۱٦ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيدساز راداروآرما



عملی/شبیه ساز	تمرين	تئوري	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
1			۳۱.نظارت بر مسیر کشتی طی عبور از نواحی ساحلی با محاسبه جریان
	-		آب یا جزر و مد.
	-	-	۳۷.اجرای عملیات عبور از اَبهای دارای موانع ناوبری و ترافیک سنگین و
1		-	.vts
1	_		۳۸.اجرای عملیات و نظارت بر عبور در منطقه تفکیک ترافیک (TSS) با
		<u>.</u>	ورود به مسیرها و خروج از آنها ، قطع کردن یک مسیر به منظور ورود
1	-		به مسیری دیگر، ترک یک مسیر به منظور قطع مسیری دیگر (در
		-	مسیرهای دارای ترافیک سبک و همچنین سنگین).
2	-		ب) آرپا
		-	حداقل مواد درسی تئوری و تمرین مسئله آرپا (۱۸ ساعت)
2			۳۹. مرور فنون ترسیم: ایجاد مثلث حرکت نسبی و مشخص کردن
			اظلاع و زوایا؛ تعیین مسیر، سرعت و وجه دیگر کشتی ها بــر اســاس
			نقطه یابی نسبی و واقعیغ تعیین نزدیکترین نقطه تقرب (CPA) و
			زمان نزدیکترین تقرب (TCPA) بـر اسـاس نقطعـه یـابی واقعـی و
	4		
	4		نسبی؛ تغییرات CPA, TCPA ناشی از تغییر مسیر و سـرعت کشــتی (
		-	خودی) یا کشتی هدف؛ کاربرد ترسیم نسبی به منظور تعیین میـزان و
-			نحوه تغییر مسیر یا سرعت که به منظور دستیابی بـه CPA مطلـوب،
			لازم است ؛ درک تغییر مسیر یا سرعت هدف.
			٠٤٠انواع اصلی سیستمهای آرپا: روشههای گونهاگون نمهایش اطلاعهات
			(بردارهای نسبی و واقعی ، بازخوانی دیجیتالی ، نقاط بالقوه تصــادم ،

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۱۷ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيد سازراداروآربا



عملی/شبیه ساز	تمرین مسئله	تئوري	4
		44	دانش، درک و مهارت
(mlari)	(ساعت)	(ساعت)	1 1 1 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 1 2 2 2 2 2 2
			نواحی پیش بینی شده خطر)؛ ردیابی موقعیتهای قبلی و مسیر طی
	-		شده هدفها، مانورهای آزمایشیی ؛ خطوط و محدوه های ناوبری،
			هشدارهای عملیاتی(هشدار تصادم، مناطق احتیاطی، گم کردن هدف،
-		2	درخواست نادرست، مانور هدف، نگهبانی در لنگر، مانور آزمایشی ،
	:		اشباع پردازشگر) ، مزایا و محدودیتهای آنها .
			٤١.نحوه پردازش آرپا: تبدیل مقادیر قطبی به مقادیر دکارتی، (بـرد و
			سمت) ؛ لوازم و ابزار ثبت اطلاعات ؛ کدگذار میله ای ؛ ماتریس
			تلاقی، لوازم و ابزار کار (در حالت ایست و ساکن، حرکت معلوم ،
	1		حرکت نامعلوم)؛ وسایل کمکی تسریع فعالیت؛ مزایای تصویر ترکیبی
			(خنثی کردن اختلال و تداخل ، ترسیم پژواکها ، پژواکهای روشن،
-		•	مقیاس زمانی سرعت ثابت)؛ مبداء ردیابی و تداخل هدف؛ گم کردن
			هدف، تاخیرات مربوط به پردازش (دلیل و اثر مانور کشتی هدف).
			٤٢.خطاهای مربوط به حساسه ها: خطاهای تولیدی در درون تجهیزات و
			خطاهای مربوط به اطلاعات سرعت سنج و قطب نمای برقی (خط ای
			ناشي از محل نصب ، درخشـش، واگشـت امـواج ، اعوجـاج امـواج،
	_		خطای سرعت سنج ، خطای قطب نمای برقی)؛ خطاهای مربوط بـه
			پردازش اطلاعات رادار ؛ خطای تفسیر(انواع این خطاها و اهمیت آنها
-		1	از این لحاظ که باعث درک نامعقول خطـر آفـرین در مـورد وضـعیت
			ترافیکِ می شوند.)
			£3.نواحي پيش بيني شده خطر (PADS) : اصول تشكيل و ارتباط أنها بــا
			نقطه احتمالی تصادم(PPC) ؛ فاصله عبور و گریز از خطر ؛ وضعیت

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۱۸ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيه سازراداروآرما



عملی/شبیه ساز	تمرین	تئوري	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			استفاده از دو ناحیه پیش بینی شده خطر.
	-		£٤.استانداردهایی که سازمان بـین المللـی دریـانوردی (IMO) در مـورد
			عملکرد أرپا مقرر کرده است: استانداردهای IMO در مـورد عملکـرد
_		1	آرپا ؛ ضوابط دستیابی به هـدف و ردیـابی آن؛ هشـدارهای عملیـاتی
	-		ضروری، لزوم وجود دسترسی به اطلاعات به شکل الفبایی عـددی؛
		ļ	استانداردهای دقت و خطاهای حساسه ها؛ استانداردهای عملکرد
-		1	قطب نمای برقی و سرعت سنج؛ استانداردهای عملکرد رادار از حیث
			دقت و تمایز مسافت و سمت.
			٤٥.روشهای دستیابی به هدف: دسـتی یـا خودکـار؛ معیارهـای انتخـاب
			اهداف بطور خودکار (کلی، منطقه ای ، ناحیه های حذف شده).
			۶۵. دستیابی خودکار: محدودیتهای منطقه ردیابی در حالت کشف هدف به
			طور خودکار (حداکثر مسافت جسـتجو، محـدوده مسـافت مطلـوب،
	-		منطقه کور) و شرایطی که باید دسـتیابی خودکـار بکـار رود؛ اولویــت
-		1	اهداف در حالت کشف هدف به طور خودکار(وضعیت هشدار تصـادم،
	-		تقاضای کاربر، فاصله هدف نزدیکتر از حد فاصله مطلوب، CPA یا
-		1	CPA نزدیکتر از حد TCPA یا TCPA مطلوب، وجود دیگــر اهــداف در
			منطقه کشف هدف ، هدفهایی که کاربر آنها را نادیده گرفته است.
			٤٧.ایجاد و حفظ نمایشها: انتخاب نحوه نمایش مطلوب (تکلیف ضروری
			و مقرر و وضعیت جایر) ؛ تنظیم کلیدهای کنترل رادار به منظور ارائه
			نمایش مطلوب، کنترل و بررسی سرعت سنج و قطب نمای برقی ؛
			کاربرد روش دستیابی دستی هدف به منظور انتخاب و نظارت بر

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۱۹ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيد سازراداروآربا



عملي/شبيه ساز	تمرین	تئورى	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			اهداف مهم و حساس، دستیابی خودکار و نواحی انحصاری و محدود ؛
	2	-	انتخاب مقیاس زمانی مطلوب برای بردارها یا نمودارها؛ حالتهای
-			متعادل دریایی و زمینی و تفاوتهای اطلاعات ، مزایای استفاده متناوب
			از بردارهای واقعی و نسبی، برون یابی بردار بـه پـیش و اسـتفاده از
			PADS به منظور ارزیابی میزان خطر و تهدید تصادم؛ نمایش اماکن
			قبلی اهداف ردنگاری شده، نتایج حاصل از مانوردهی کشتی خودی،
			منابع خطای مربوط به مسافت (ناوش کشتی خودی، درجه بندی
			مسافت)؛ اثرات خطاهای ناشی از جهت و سرعت کشتی برروی
			اطلاعات استخراج شده.
			٤٨. أزمونهاى عملياتى سيستم: امور معمول براى خودأزمايى، برنامه هاى
·			مربوط به آزمونهای کنترل عملکرد براساس راه حلهای مشخص؛
			اقداماتی که باید متعاقب عملکرد نامطلوب آرپا صورت داد.
			٤٩.خطرات اتکای بیش از حد بر آرپا: کاربرد آرپا لـزوم رعایـت اصـول
			اساسی در انجام نگهبانی ناوبری توسط افسر نگهبان را منتفی نمی
	-		کند. خطرات اتکا بر آژیرهای عملیاتی مربوط به هشدار در مورد وجود
-		1	شناورهای دیگر یا وضعیتهای محدود نزدیک؛ قابلیت اطمینان فاصله
			پیش بینی شده عبور از نزدیکی کشتی ها، آژیرهای مربوط به
	-		اطلاعات حساسه ها (که هنگام نقصان اطلاعات عمل می کنند و نه
-		1	به دلیل اطلاعات غیر دقیق)
			۰ ۱۵ ارزیابی اطلاعات ناوبری دریافت شده از کلیه منابع شامل رادار و آرپا
			جهت اخذ و اجرای تصمیمات راهبری کشتی بمنظور جلوگیری از

کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفمه : ۲۰ از ۲۶

وسورالعل بركزاري دوره آموزش شيه سازراداروآرما



عملي/شبيه ساز	تمرین	تئورى	
•	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			تصادم و برای هدایت ناوبری ایمن.
			عداقل مواد درسی عملی/شبیه ساز آرپا (۲۴ ساعت)
			۵.روش صحیح روشن/خاموش کردن و تنظیم دسـتگاه اَرپــا بمنظــور
	-	2	نمايش بهينه اطلاعات أرپا؛ انتخاب نحوه نمايش مطلوب (حركت
-		2	واقعی یا حرکت نسبی با عنایت به وضعیت موجـود و عملیـات مـورد
			نظر)؛ تنظیم صحیح کلیـه کلیـدهای رادار بمنظـور نمـایش بهینـه
			اطلاعات، کنترل و انتخاب سرعت سنج و قطب نمای برقی متصل
	_ :		شده به دستگاه آرپا، استفاده از روش یابش به هدف دستی به منظور
4	-	-	انتخاب و تحت نظر داشتن اهـداف حسـاس و خطراًفـرين؛ انتخـاب
·			مبنای زمانی مطلوب برای نمایش بردارها و گرافیک، روش یابش بـه
			هدف خودکار و ناحیه های حذف شـده، حالتهـای متعـادل دریـایی و
			زمینی و تفاوتهای اطلاعات دریافتی در هرحالت، مزایای استفاده
			متناوب از بردارهای واقعی و نسـبی، بــرون یــابی بــردار بــه پــیش و
			استفاده از نواحی پشی بینی شده خطر برای ارزیابی میـزان خطـر و
			تهدید تصادم، نماشی موقعیتهای قبلی اهداف ردنگاری شــده؛ نتــایج
			مانور آزمایشی و مدل ویژگیهای مانور دهی کشتی خودی.
			ه.تعیین مسیر، سرعت، وجه، CPA و TCPA دیگر کشتی ها بـر اسـاس
			ترسیمات واقعی و نسبی
<i>_</i>			٥.يافتن تغيير مسير يا سرعت يک هدف
			ه.انتخاب نحوه مطلوب نمایش با توجه به تکلیف مقرر و وضعیت جاری

کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفمه: ۲۱ از ۲۶

دسورالعل بركزاري دوره آموزش شيد سازراداروآربا



عملي/شبيه ساز	تمرین	تئورى	
	مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت)	(ساعت)	
			٥٥.تنظيم صحيح ابزار كنترل رادار به منظور نمايش مطلوب پژواكها
			٥٦.استفاده از روش دستیاب دستی به منظور انتخاب و نظارت بر اهـداف
	-	-	مهم و حساس
2			۵۷.استفاده از روش دستیابی خودکار و نواحی انحصاری و محدود
ļ	-	-	۰۸.انتخاب مقیاس زمانی مطلوب برای بردار یا نمودارها به منظـور ارائـه
1	-		اطلاعات لازم
1	-	-	۰۹.استفاده از نمایش در حالتهای واقعی و نسبی و نشان دادن نحـوه
1	-	_	کاربرد بردارهای واقعی و نسبی در هر دو حالت.
1			۰۰.نمایش نقاط احتمالی تصادم (PPCS) و نواحی پیش بینی شــده خطــر
	-	_	(PADS) و ارزیابی میزان خطر و تهدید تصادم به وسیله بــرون یــابی
1	-	_	بردارهای به پیش و استفاده از PADS
2			۲۱. تنظیم و تصدیق هشدارهای عملیاتی
			٦٢.نمایش موقعیتهای قبلی اهداف به منظور یافتن تغییــرات مســیر یــا
2	-	-	سرعت أنها
2			
	-		نحوه تغییر مسیر یا سرعت مورد نظر
2			٦٤. تجزيه و تحليل وضعيت ارائه شده، تعيين و انجام اقــداماتي كــه بــه
			منظور اجتناب از موقعیتهای خطرناک باید صورت پذیرد.
	-		۱۵. نظارت بر وضعیت، متعاقب تغییر مسیر و یا سرعت و زمان ایمن
1	•		
		-	برگشت به مسیر و سرعت اص <i>لی</i> .

کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفحه : ۲۲ از ۲۶

دمتورالعل بركزاري دوره آموزش شيدساز راداروآريا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

عملی/شبیه ساز	تئوری تمرین عملی/شبیه، مسئله		دانش، درک و مهارت
(ساعت)	(ساعت) (ساعت)		
1	-	-	
2	-	- -	
2	-	-	
۴۸ ساعت	ت	elw FA	
	۹۶ ساعت		مجموعا":

۷-۵ امکانات مورد نیاز جهت برگزاری دوره:

فضای آموزشی علاوه بر مفاد مندرج در دستورالعمل نظارت بر مراکز آموزشی، مجهـز بـه سیسـتم تهویـه و نورکافی و وسائل کمک آموزشی شامل: تخته سفید، کامپیوتر و دستگاه ویـدئو پروژکتـور چنـد رسـانه، پـرده ویدئو پرژکتور، دارای حداقل شرایط و امکانات ذیل نیز باشد:

۱-۷-۵ سیستم شبیه ساز رادار و آرپا دارای توانمندی لازم برای اموزشهای عملی و شبیه سازی مندرج در این دستورالعمل. این سیستم می بایست دارای یک ایستگاه استاد و حداقل ۱ ایستگاه کشتی خودی/ایستگاه کاری (Workstation) که هر کدام دارای کنسول و کنترلهای مربوط به سکان و موتور کشتی باشد. هر ایستگاه کاری می بایست در یک اتاقک مستقل بوده و دارای قابلیتهای لازم جهت آموزش فراگیران بر اساس الزامات این دستورالعمل بوده و به تایید سازمان رسیده باشد.



کد مدرک : P6-W10/2 شماره صفحه : ۲۲ از ۲۶

د متورالعل بركزاري دوره آموزش شيه سازراداروآريا



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

۲-۷-۵ کتب و انتشارات مربوط به دوره از قبیل:

Admiralty Charts, List of Lights And Radio Signals, Radar Plotting Sheets and other Accessories Required for Radar Plotting Exercising.

8-5 شرایط مدرسین و مربیان دوره:

مدرسین و مربیان دوره های آموزشی مندرج در این دستورالعمل می بایست علاوه بر گذراندن دوره مدرسین و مربیان باید دوره فنون آموزشی (TFT) را در یکی از مراکز آموزشی مورد تایید سازمان طی نموده باشند.

الف) مدرسين:

۱- دارای گواهینامه شایستگی فرماندهی بـرروی کشـتی هـای بـا ظرفیـت ناخـالص ۳۰۰۰ یـا بیشـتر (GT≥3000) سفرهای نامحدود با ۱۲ ماه خدمت دریایی در آن سمت و دارای آشنایی کامل بـا نحـوه کار با شبیه ساز رادار و آرپا باشند.(حسب بخش الف-۱/٦ کنوانسیون STCW)

ب) مربیان:

ندارد.

۹-۵ ارزیابسی و صدور گواهینامسه

۹-۹-۵ در صورت موفقیت آمیز شرکت کنندگان در ارزیابیهای حین و پایان دوره، گواهینامه طی دوره بـرای متقاضی مربوطه توسط مرکز آموزشی مورد تایید سازمان صادر می گردد.

10-4- شرايط تمديد/ تجديد كواهينامه:

گواهینامه طی دوره نیازمند تمدید یا تجدید نمی باشد.

۱۱-۵- روش تأیید دوره:

روش تایید دوره بر اساس دستورالعمل صدور مجوز و نظارت بر اجرای دوره های آموزشی دریانوردی مصوب سازمان می باشد.



کد مدرک: P6-W10/2 شماره صفحه: ۲۶ از ۲۶

دسورالعل بركزاري دوره آموزش شييد سازراداروآرما



The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course

۶-سوابق

کلیه سوابقی که نشان دهنده رعایت موارد مندرج در این دستورالعمل باشد .

٧-مراجع

۱-۷- مدل کورس های سازمان جهانی دریانوردی (IMO model course)

٧-٢- كنوانسيون اصلاح شده STCW و آئين نامه مربوطه.

٨- ضمائـم

ندارد.





PMO

The code of practice for conducting "RADAR and ARPA Simulation Training Course"

DOC. No. :P6-W 10

Revision No.	Date of revision	Comment on revision	provider	approving amendments authority	endorsing amendments authority
2	08.SEP.2014	STCW Convention, as amended	N. Alipour, Head of Seafarers' Standards' Directorate	H. Mirzaei, Director General of Seafarers' Affairs	S. A. Estiri, PMO's Deputy for Maritime Affairs

Page 1 of 20



Page 2 of 20



N.o		Title	Page
			No.
<u>A)</u>	Cont	rol Document	1
B)	List	of Contents	2
C)	Intro	duction	3
1	Obje	ctives	4
2	Scop	e of Application	4
3	Defi	nition	4
4	Resp	onsibilities	6
	Proc	edures	6
	5.1	Course objective	6
	5.2	Course duration	6
	5.3	Number of attendees	7
	5.4	Course entry requirement	7
5	5.5	Expected knowledge, understanding and proficiency	7
	5.6	course minimum syllabi	9
	5.7	Facilities and equipment required for conducting the course	19
	5.8	Lecturers and instructors minimum qualifications	19
	5.9	Assessment and Certification	19
	5.10	Revalidation and renewal of certificate	19
	5.11	Course approval	19
6	Reco	ords	20
7	Refe	rences	20
8	App	endix	20



Page 3 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



Introduction

Ports and Maritime organization (P.M.O) of the Islamic Republic of Iran in performing its duty and in exercising its prerogative resulting from article 192 of the Islamic Republic of Iran's Maritime Code, 1964 and paragraph 10 of Article 3 of P.M.O manifesto, 1970 enabling it to issue any document, certificate or license for ships, masters, officers and other ship personnel and also in accordance with the provisions of the revised International Convention on Standards of Training, Certification And Watch Keeping For Seafarers (STCW as amended) adopted by the Islamic Consultative Assembly in 1996 and taking in to account section A-II/1 of the STCW code, develops this code of practice for conducting "RADAR and ARPA Simulation Training Course" which is applicable after endorsement by the board of executives of Ports & Maritime Organization.

NOTE: The title of Ports and Shipping Organization changed to Ports and Maritime Organization dated 29.04.2008 through parliamentary act and approved by Islamic council assembly.



Page 4 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



1. Objective:

The objective of this Code is to specify the minimum requirement for conducting Radar and ARPA Simulation Training Course for Officers in charge of navigational watch *at* operational level on ships of GT>500, unlimited voyage.

2. Scope of application:

This code of practice is applicable to all approved training centers that conduct Radar and ARPA Simulation Training Course for Officers in charge of navigational watch *at operational level* on ships of GT>500, unlimited voyage.

3. Definition:

For the purpose of this code of practice, unless expressly provided otherwise,

3.1 Certificate of Competency (COC)

Means a certificate issued and endorsed for masters, officers and GMDSS radio operators in accordance with the provisions of chapters II, III, IV or VII of the STCW Convention and entitling the lawful holder thereof to serve in the capacity and perform the functions involved at the level of responsibility specified therein.

3.2 Certificate of Proficiency (COP)

Means a certificate, other than a certificate of competency issued to a seafarer, stating that the relevant requirements of training, competencies or seagoing service in the STCW Convention have been met.

3.3 Code of Practice

Means all national rules, regulations and requirements specified in this document which have been drafted by the PMO's General Directorate of Maritime affairs and endorsed by the PMO's board of executive

3.4 Course Completion Certificate or Documentary Evidence

Means a certificate issued through the training center, after successfully completion of training program by the applicants

Page 5 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



3.5 Master

Means the person having command of a ship.

3.6 Medical Fitness Certificate

Means a certificate issued by the PMO's recognized medical practitioner to the candidates who found to be medically fit.

3.7 Near-Coastal Voyages (NCV)

Means voyages between ports situated in the Persian Gulf and Gulf of Oman (positions from LAT 22° 32' N 059° 48' E to 25° 04' N 061° 22' E) or between Caspian Sea ports.

3.8 Officer

Means a member of the crew, other than the master, designated as such by national law or regulations or, in the absence of such designation, by collective agreement or custom.

3.9 Operational Level

Means the level of responsibility associated with serving as second officer (officer in charge of navigational watch), third engineer officer (officer in charge of engineering watch) and electro technical officer or as designated duty engineer for periodically unmanned machinery spaces or radio operator and GMDSS, on board a seagoing ship, and also maintaining direct control over the performance of all functions within the designated area of responsibility in accordance with proper procedures and under the direction of an individual serving in the management level for that area of responsibility.

3.10 PMO

Means Ports & Maritime Organization (PMO) of the Islamic Republic of Iran

3.11 Regulations

Means regulations contained in the annex to the STCW Convention

3.12 STCW Convention

Means international convention on standards of training, certification and watch keeping for Seafarers, 1978, as amended.



Page 6 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



Means the seafarers' training, certification and watchkeeping (STCW) code as adopted by the 1995 conference resolution 2,as it may be amended by the international maritime organization.

3.14 Training center

Means maritime university/center/ directorate/ department/company and/or any organization conducting maritime training course approved by PMO.

3.15 Unlimited Voyages

Means voyages not limited to the near coastal voyages.

4. Responsibilities:

- 4.1 Central Monitoring Office is responsible for revising this code of practice.
- 4.2 General Director of seafarers' Affairs is responsible for approving amendments to this code of practice.
- 4.3 Deputy Of Maritime Affairs is responsible to endorse amendments to this code of practice on behalf of PMO's board of executives.
- 4.4 Training centers are to conduct training course in accordance with this Code of practice.
- 4.5 Central Monitoring Office is responsible for supervising on the implementation of this code of practice in training centers.

5. Procedures:

5.1 Course Objective

The objective of this course is to prepare trainees to achieve abilities "Maintain the safety of navigation through the use of RADAR & ARPA and competency set out in the table A-II/1of the STCW Code.

5.2 Course duration

5.2.1 A minimum of 48 hours theoretical & exercise and 48 hrs Practical (total of 96 hrs) for each trainee.



Page 7 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



5.3 Number of attendees

- 5.3.1 The maximum number of trainees should depend on the number of workstation.Maximum 3 trainees should be at each workstation. When using simultaneously 3 workstation, an additional instructor is required.
- 5.3.2 the maximum teaching period per day is 8 hours.

5.4 Course entry requirement

- 5.4.1 be not less than 18 years of age
- 5.4.2 Holding valid Medical fitness certificate issued in accordance with the provisions of the relevant code of practice.
- 5.4.3 At least 6 months sea service as a Deck Cadet/Deck Rating and familiar with COLREG-72

5.5 Expected knowledge, understanding and proficiency

Radar:

- 1. Knowledge of fundamentals of Radar
- 2. Knowledge of factors affecting radar performance and accuracy
- 3. Ability to set up and maintain radar display
- 4. Ability to detect misrepresentation of information, false echoes, sea return, racons, SARTs, etc.
- 5. Ability to determine range and bearing, course and speed of other ships, time and distance of closest point of approach of crossing, meeting or overtaking ships
- 6. Ability to identify critical echoes, detecting course and speed changes of other ships, effect of changes in own ships course or speed or both
- 7. Ability to apply international regulations for preventing collision at sea
- 8. Understanding plotting techniques and relative and true motion concepts
- 9. Understanding parallel indexing

ARPA:

- 10. Knowledge of fundamentals of ARPA system
- 11. Knowledge of principle types of ARPA,
- 12. Understanding of dangers of over-reliance on ARPA,
- 13. Knowledge of ARPA system performance & accuracy,

Page 8 of 20



- 14. Knowledge of tracking capabilities and limitations and processing delays of ARPA systems
- 15. Ability to use operational warning & system tests,
- 16. Knowledge of methods of target acquisition & their limitations,
- 17. Understanding true and relative vectors, graphic representation of target information and danger areas
- 18. Ability to derive & analyze information, critical echoes, exclusion areas & trial maneuvers,



Page 9 of 2 0

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



5.6 Course minimum syllabi

Function: Navigation at Operational Level Competence: Use of Radar and ARPA to maintain safety of navigation A: Radar Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours) 1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and		•	Time Tal	ble
Competence: Use of Radar and ARPA to maintain safety of navigation A: Radar Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours) 1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	Knowledge, understanding and proficiency		1	Practical/ Simulations (Hours)
A: Radar Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours) 1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	Function: Navigation at Operational Level			
A: Radar Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours) 1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width, horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	Competence: Use of Radar and ARPA to maintain safety			
Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours) 1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	of navigation			
Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours) 1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and				
1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation; master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	A: Radar			
master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	Minimum Of Theoretical Materials of RADAR: (32 hours)			
switch; scanner; receiver and display units 2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	1. Principle of radar system: block diagram of a radar installation;			
2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses, receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	master oscillator; modulator; transmitter; transmit/receive	2	-	-
receiving the pulses, pulse length and strength 3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	switch; scanner; receiver and display units			
3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	2. Radar pulses: generating the pulses, transmitting the pulses,			
3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner synchronization; saw-tooth currents; change of range; afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	receiving the pulses, pulse length and strength	1	_	
afterglow; amplification 4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	3. Radar picture generation: deflecting coils; scanner	_		-
4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	synchronization; saw-tooth currents; change of range;	1	_	-
recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	afterglow; amplification			
relations to pulse length; horizontal and vertical beam width; horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	4. Radar performance characteristics: pulse duration and pulse			
horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy; factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	recurrence frequency; minimum and maximum ranges and their			_
factors affecting range and bearing accuracy (beam width, heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	relations to pulse length; horizontal and vertical beam width;	2	-	
heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	horizontal and vertical side lobes; range and bearing accuracy;			
range marker); range and bearing discrimination; factors affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	factors affecting range and bearing accuracy (beam width,			
affecting range bearing discrimination (beam width, spot size, display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	heading marker error, centring error, yawing, parallax, variable			
display tube size, pulse length, GAIN) 5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	range marker); range and bearing discrimination; factors			
5. External factors affecting radar detecting: antenna location and	affecting range bearing discrimination (beam width, spot size,			
detection representations is refrection (super refrection only				
	detection ranges; variations is refraction (super refraction, sub			
refraction, surface duct, elevated duct); precipitation and 2 -		2	-	_
detection range (rain, snow, hail, fog); blind and shadow	detection range (rain, snow, hail, fog); blind and shadow			

Page 10 of 20



		Time Tal	ole
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
areas/sectors; target characteristics (aspect, shape, composition,			
size); sea and rain clutters (masking target echoes)			
6. False echoes and interferences: cause and effect of interference;			
side echoes; indirect echoes; multiple echoes; second trace	0.5		-
echoes; power lines and bridge effect.	0.5	_	
7. Safety considerations: mantic compass safe distance radiation			_
hazards and safety precautions; safety precautions and open			-
equipment	0.5	-	
8. Function of the controls: range rings, variable range markers,			
brilliance, receiver gain, sea-echo suppression, rain anti-clutter,			•
heading marker, performance monitoring, focusing centering	0.5	-	
9. Display presentations: head-up relative motion, north-up			
relative motion, true-motion sea stabilized, true-motion land	1	_	-
stabilized, advantages and disadvantages of each mode, course			
and speed input requirements, effect of course and speed error		 	
10.Adjustment of controls, scanner freedom, warming up, range			
selection, brilliance, gain, tuning adjustment, dimmer, range			
rings, variable range marker, electronic bearing marker, heading	2	-	-
marker adjustment, sea and rain anti-clutter adjustments, criteria			
which indicate optimum points of adjustment and effects of			
maladjusted controls, importance of using proper sequence of			[]
adjusting, dangers of using radar equipment with maladjusted			
controls, frequent checking of performance, possibility of small			
or poor echoes top escape detection, importance of frequent]		
changing range scale.			
11.Range and bearing measurement: methods of measuring			
ranges(fixed range marker, variable range marker), accuracy of	-	4	-
each method and the relative accuracy of the different methods,			1
display of range data (digital counter, graduated scale, etc),			

Page 11 of 20



	Time Tal	ble
Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
0.5	_	_
0.5		
-	2	_
	i i	
		-
_	2	
_	1	-
	_	
-	2	-
1]
	(Hours)	(Hours) (Hours) 0.5 - 2 - 2

Page 12 of 20



		Time Tal	ble
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
movement of targets on display; relationship of speed to			
frequency observation			
17. The use of radar for position fixing: characteristics of good,			
conspicuous objects for radar navigation; position fixing using			
radar beraing and range; possible errors and methods of	0.5	-	
minimizing them	j		<u></u>
18. Aids to radar navigation: effect and use of passive aids (center			
reflectors) and active aids (remark, racon, echo-enhancers,	0.5	_	_
transponders)			
19. Parallel indexing technique: constructing parallel index (PI) line			S.
on a reflection plotter; action to be taken when an echo departs			
from the PI line; reasons for constructing more than one PI line	-	1	_
on the reflection plotter and their use; reasons for constructing			
lines for two range scale and their use; "wheel over " position			
and their use; safety marines and their use			
20.Radar and COLREG 1972: relationship of " international			
regulations for preventing collision at sea" to the use of radar;	1	1	
the importance of continuous plotting; factors to be taken into	_	_	-
account in determining a safe speed; importance of obtaining			
good plot to avoid collision; hazards of small alteration of			
course or speed to avoid collision, regular radar practice; use of			
radar in deteriorated visibility and in congested waters;		:	
relationship of speed to CPA and TCPA and to the maneuvering			
characteristics of various types of ships			
21. Familiarization with the "simulators own ship" characteristics			
and controls: familiarization with own ships course and speed			_
controls and maneuvering consoles controls; determining own	1	_	
ships response to controls; familiarization with radar controls			
22. Navigation in and near traffic separation schemes: rule 10			

Page 13 of 20



		Time Tal	ble
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
requirements in the context of all another applicable rules;	1	-	-
planning a passage in a traffic separation scheme including			
entering and leaving lanes, crossing lanes, crossing one lane to			
enter the other, living one lane to cross the other.			
MINIMUM OF PRACTICAL TRAINING OF RADAR: (24 hours)			
23. Setting up radar display in un-stabilized ships head-up relative motion, ships head-up stabilized relative motion, north-up stabilized relative motion and true motion modes.	-	-	2
24. Deriving course, speed, CPA and TCPA for each target by means of a plot and identifying critical targets with relative and true presentations.	-	-	4
25.Detecting of maladjustments and correcting controls affecting detecting ranges and accuracy or allowing for inaccuracies.26.Cross checking accuracy of radar against other navigational aids	_	-	1
27.Determining the alteration of course required to achieve a minimum CPA in meeting, crossing and overtaking situations 28.Determining the time at which the original course may be	-	-	2
resumed	-	_	1
29.Executing maneuvers to avoid close-quarter situations in multi- ship encounters	_		2
30. Detecting alterations in the course or speed of target ships 31. Verifying the effectiveness of action taken to avoid collision	-	-	1
32. Constructing parallel indexing lines and using them for track- keeping and detecting set and drift	-	-	1
33.Drawing PI lines and marks dead range for approaching an		-	1

Page 14 of 20



		Time Tal	ole
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
anchorage position	-	_	1
34.Using PI line with tidal set			
35. Identifying radar-conspicuous objects and fixing ships position	-	-	1
using radar ranges and bearings	-	-	1
36.Monitoring the ships track during coastal passage making allowance for current or tide	-	-	1
37.Executing a passage through waters with navigational			
obstructions and heavy traffic		-	2
38.Executing and monitoring a passage in a traffic separation	-		
scheme involving entering and leaving lanes, crossing lanes,	- '	-	2
crossing one lane to cross the other (both with light and heavy			
traffics)			
MINIMUM OF THEORETICAL MATERIALS OF ARPA: (18 hours) 39.Review of plotting techniques: constructing of relative motion triangle and identification of the sides and angles; determination of course, speed and aspect of othert ships from relative and true plots; determination of closest point of approach and time of closest point of approach from true and relative plots; changes in CPA and TCPA resulting from alteration of course or speed of " own" target ship; determine the alteration of course or	-	4	-
speed needed to achieve a required CPA; detection of alteration of course or speed of target. 40.Principle types of ARPA systems: different methods of displaying information (relative & true vectors digital read-out, probable points of collision, predicted areas of danger); history tracks; trail maneuvers; navigational lines and limits;	2	-	-

Page 15 of 20



		Time Table	
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
operational warnings (collision warning, guard zones, targets loss, wrong request, target maneuver, anchor watch, trail maneuver, processor saturation), benefits & limitations. 41.ARPA processing: conversion of polar value to Cartesian values (range and bearings); register stores; shaft encoder; hix matrix; work store (stationary, known motion, unknown motion); rate aiding; advantages of synthetic picture (clutter and	-	1	-
interference rejection, echo shaping, bright echoes, constant speed time base); tracking gate and target swoop; target loss; processing delays(reason, effect of target ship maneuver). 42.Sensor errors: errors generated within the equipment and errors in the log and gyro input(platform error, glint, backlash, squint, log error, gyro error); errors which are inherent in the processing of the radar data; errors of interpretation 9 types and their significance in leading to a dangerous misunderstanding of the traffic situation)	1	- -	- -
 43.Predicted areas of danger (PADs): principle of construction and its relation with probable point of collision (PPC); miss distance; two PADs situation 44.IMO performance standards for ARPA; IMO performance standards for ARPA; target acquisition and tracking 	1		-
requirements; operational warnings required; data should be available in alpha numeric form; accuracy standards and sensor errors; performance standards for gyro and log inputs; performance standards for range and bearing accuracy and discrimination of radar. 45.Methods of acquisition: manual or automatic; criteria for	1	-	-
automatic selection of targets(global, zonal, area rejection boundaries)	1	-	-

Page 16 of 20



Knowledge, understanding and proficiency	Time Table		
	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)
46. Automatic acquisition: limitation of tracking area in auto-			10.400
detect(maximum range of search, range interest limit, blind			
sector)and circumstances when it should be used; priority of	1	-	
targets in auto-detect (collision warning status, operator			- ,
demand, target range less than the range interest limit, CPA or			
TCPA less than CPA or TCPA limit, other targets inside the		:	
detection area, targets suppressed by the operator)			
47. Setting up and maintaining displays: selection of appropriate			
display presentation (required task and current situation);	_	2	
adjustment of the radar controls for optimum display; log and			-
gyro compass checks; use of manual acquisition and exclusion			
areas; selection of appropriate time scale for vectors or			
graphics; sea stabilized or ground stabilized modes and			
information differences, benefits of switching between true and			
relative vectors; forward extrapolation of vector and use of			
PADs for assessment of collision threat; displaying past			
positions of tracked targets; trail maneuvers result and model of			
"own ship" maneuvering characteristics; sources of bearing			
errors in the radar installation (backlash, ship motion,			
asymmetrical antenna beam, azimuth quantization); sources of			
range errors (rolling of own ship, range quantization); effects of			
handing and speed errors on derived information			
48. System operational tests: self-diagnostic routings; test			
programmes to check performance against known solutions;			
actions to take following malfunctioning of ARPA.	1	_	-
49. Risks of over-reliance on ARPA: use of ARPA does not relieve			
the officer of the watch from the need to comply with basic	1		
principles in keeping a navigational watch; dangers of relying		_	-
en operational alarms to warn off the presence of other vessels			

Page 17 of 20



		Time Table		
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulations (Hours)	
or impending close-quarter situations; reliability of small predicted passing distances; sensor input alarms(operate on failure of input not due to inaccurate inputs) 50.Evaluation of navigational information derived from all sources including RADAR and ARPA in order to make and implement command decision for collision avoidance and for directing the	2	-	- -	
safe navigation of the ship. MINIMUM OF PRACTICAL TRAINING OF ARPA: (24 hours)				
51. Correct starting procedure to obtain the optimum display of ARPA information; selection of appropriate display presentation (stabilized relative motion or true motion displays depending on required task and current station); correct adjustment of all variable radar display controls for optimum	-	-	4	
display of data; log and gyro compass checks and selection, as appropriate, of required speed input to ARPA; use of manual acquisition to select and monitor critical targets; selection of ARPA plotting controls, manual/automatic acquisition, vector/graphic display of data; selection of appropriate time scale of vector/graphics; automatic acquisition and exclusion				
areas; sea/ground stabilized modes and information differences; benefits of switching between true and relative vectors; forward extrapolation of vector and use of PADs for assessment of collision threat, displaying past positions of tracked targets; trail maneuvers results and model of " own ships" maneuvering characteristics.				
52. Determining course, speed, aspect, CPA and TCPA of other				

Page 18 of 20



		Time Tal	ble
Knowledge, understanding and proficiency	Theory (Hours)	Exercise (Hours)	Practical/ Simulation (Hours)
ships from true and relative plots,	-	-	_
53. Detecting alteration of course or speed of a target			2
54. Selecting an appropriate display presentation having regard to	-	-	
the required task and current situation	-	-	1
55. Correctly adjusting the radar controls for the optimum display			1
of echoes	_	-	1
56. Using manual acquisition to select and monitor critical targets			
57.Usin g automatic acquisition and exclusion areas	-	-	1
58. Selecting appropriate time scale for vector or graphics to	-	_	-
produce information required	-		2
59.Using display in true and relative modes and demonstrating the		-	2
use of true and relative vectors in each mode	-	_	
60. Displaying probable point of collisions (PPCs) and predicted			2
areas of dangers (PADs) and assessing the threat of collision by	_	_	
forward extrapolation of vectors and by using PADs			1
61. Setting and acknowledgements of operational warnings		The state of the s	
62. displaying past positions for detecting changes in course or	_		
speed of target	- -	-	2
63. Operating trail maneuver facility to check validity of intended			
alteration of course or speed	-	-	1
64. Analyzing displayed situation, determining and executing			1
action to avoid close-quarter situations	-	-	
65.Monitoring subsequent situation and resuming original course			2
and speed when safe to do so.	-	-	2
	48 48		48
TOTAL:	96 Hours		



Page 19 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



5.7 Facilities and equipment required for conducting the course:

Well illuminated and air conditioned classroom should be provided as per PMO supervising code of conduct in training center's activities and equipped with the essential teaching aids including, whiteboard, multimedia projector, video player, slide projector, overhead projector, photographs, Computer with visualize and;

- Radar and ARPA simulator system capable of conducting practical/ simulation trainings specified in this code conduct. This simulator should include main/Lecturer station and minimum 1 Workstation/ "own ship" station, each with separate conning and engine control consoles. Each "own ship" station, together with its control consoles should be situated in a room or cubicle and simulator system should comply with requirements of this code of practice and Approved by PMO.
- 2. Books and publications regarding the course as followings:

-Admiralty Charts, List of Lights and Radio Signals, Radar Plotting Sheets and other Accessories Required for Radar Plotting Exercising.

5.8 Lecturers and Instructors Minimum Qualifications:

A: Lecturers:

Lecturers and instructors shall have completed a course in instructional techniques (TFT) in one of the training centers approved by the PMO, and:

5.8.1 Hold a valid Master Certificate on ships of GT \geq 3000, Unlimited Voyages and at least 12 months sea service in that capacity and well familiar of this simulator and work stations.

B: Instructors:

Nil.

5.9 Assessment and Certification:

Upon successful completion of the assessment which is carried out during and at the end of the course, the trainees will be awarded course completion certificate issued by the approved training center.

5.10 Revalidation/Renewal of Certificates:

Course completion certificates do not require revalidation or renewal.

5.11 Course Approval:

It will be carried out as per code of practice for approval and monitoring of maritime training courses.



Page 20 of 20

The code of practice for conducting RADAR and ARPA Simulation Training Course



6. Records:

All records which present the implementation of the content of this code of practice.

7. References:

- 7.1 IMO model courses
- 7.2 STCW-78 convention and STCW Code.

8. Appendixes:

Nil

