TRAFICOM
Liikenne- ja viestintävirasto

Bedömningsblankett för den praktiska delen av lots- och PEC-examen

Formuläret ska skickas in av den sökande i samband med ansökan om lotsningscertifikat eller PEC-certifikat

Examen	Examinand Datum
	Farled eller VTS-område
	Examinator
Gränser för förhållanden enligt lotsningsplanen	Vind _____ Sikt _____ Övriga _____
Fartyg och förhållande i examens-körningen	Fartyg _____ Djupgående för _____ Djupgående akter _____ Övriga _____ Sikt _____ Vind _____ Öppet vatten/isförhållanden _____ Havsvattenstånd _____ Övrig trafik i farleden _____ Övrig korsande trafik _____

Bedömning

1. Kommunikation

1.1 Kommunikation på kommandobryggan	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Pilot Card genomgått			
2. Ansvarsbyte för navigering			
3. Genomgång av lotsningsplanen			
4. Genomgång av hamnmanöver			
1.2 VHF-kommunikation			
1. VTS			
2. Hamnar			
3. Bogserare			
4. Isbrytare			
5. Övrig trafik			
1.3 Kommunikationssätt			
1. Closed Loop-kommunikation			
2. Kommunikationen är tydlig och förebygger missförstånd			
3. Uttrycker start av kommandon för styrning och maskin samt deras syfte högt			

Bedömning			
2. Kontroll över fartygets rörelseutrymme			
2.1 Hastighet	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Situationshastighet enligt lotsningsplanen			
2. Tillräcklig förutsägelse vid fartminskning. Fartyget är under kontroll vid fartminskning			
3. Kontrollerad hastighetsökning i begränsat utrymme			
2.2 Styrning av fartyget med automat			
1. WOP (wheel over point) enligt lotsningsplanen			
2. Vinkelhastighet vid sväng enligt lotsningsplanen			
3. Uppföljning av indikatorn för rodervinkel			
4. Rutt som genomförs (track) enligt lotsningsplanen			
2.3 Styrning av fartyget med handroder			
1. Användning av rodervinklar för att förutse fartygets rörelseutrymme			
2. Uppföljning av indikatorn för rodervinkel			
3. Användning av propulsionseffekt för att uppnå tillräcklig styrningsförmåga			
4. Rutt som genomförs (track) enligt lotsningsplanen			
5. Roderkommandona är tydligt förståeliga			
2.4 Fartygets hastighetstryck, kanteffekt och interaktionskrafter som riktas mot fartyget			
1. Styrning och användning av maskineffekt när hastighetstryck påverkar fartyget (squat effect)			
2. Kontroll över färdriktning vid kanteffekt (bank effect)			
3. Kontroll och förutseende över fartygets interaktionskrafter (interaction effects)			
3. Lägesmedvetenhet och observation av rörelsetillstånd			
3.1 Avdrift	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Visuell observation av avdrift			
2. Förutsägelse av avdrift i ändringar av riktning			
3. Navigering som beaktar avdrift			
3.2 Ändring av hastighet			
1. Beaktande av ändring av hastighet och dess inverkan på helhetsbilden samt på den övriga trafiken			
3.3 Lägesmedvetenhet			
1. Uppfattning av exakt läge och tillgängligt utrymme			
2. Användning och uppföljning av bästa tillgängliga positionsbestämningsdata			
3. Uppfattning av rörelseutrymme och förutseende av kommande rörelse			
3.4 Lägesmedvetenhet			
1. Kontrollerar miljön regelbundet			
2. Förstår betydelsen av faktorer som observerats i miljön för att uppnå sitt eget mål			
3. Förutser utvecklingen av den observerade situationen			
4. Fattar beslut och agerar utifrån observationerna			

	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
5. Bedömer tillförlitligheten och väsentligheten i den tillgängliga informationen för lotsningen			
6. Förstår och beaktar eventuella begränsningar för andra farledsanvändare			
3.5 Väder			
1. Väderförhållanden och övriga förhållanden har beaktats i praktiken och i lotsningsplanen			
2. Isförhållandena har beaktats i simulatorprovet			
4. Användning av system			
4.1 Radar	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Radarvy som lämpar sig för situationen			
2. Radarn har ställts in på lämpligt sätt			
3. Parallellnavigering			
4. Upptäckt av förens felriktning (heading)			
5. Upptäckt av gyrofel			
6. Övervakning av övrig trafik			
7. Upptäckt av avdrift med radar			
4.2 ENC			
1. Skala som lämpar sig för situationen			
2. Säkerhetsgränser (Safety Parameters)			
3. Upptäckt av GPS-fel			
4. Upptäckt av förens felriktning (heading)			
5. Upptäckt av gyrofel			
6. Övervakning av övrig trafik			
7. Upptäckt av avdrift med GPS/ENC			
4.3 VHF			
1. De kanaler som krävs används			
5. Hamnmanövrering			
5.1 Manövreringsplan	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Kajplatsen har utretts och är ledig			
2. Vindens riktning har beaktats i manövreringsplanen			
3. Hastighet vid ankomst till vändcirkeln			
4. Antal förtöjningstrossar, ordning och sätt att ge/lösgöra trossarna har planerats			
5. Propulsionseffekten framåt och bakåt har säkerställts			
6. Bogpropellerns funktion har säkerställts			
7. Bogserbåtarnas tillgänglighet, effekt och begränsningar har beaktats			
8. Operationsgränser har planerats			
9. Reservplan, annan kaj eller retur till havet			

5.2 Genomförande av manöver	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Placering i hamnbassäng			
2. Anpassning av tidpunkt för att påbörja vändning			
3. Fartyget styrs i önskad riktning			
4. Förståelse av svängpunktens centrum (pivot point)			
5. Beaktande av möjligheten till fel i vinkeln vid ankomsten till kajen och i hastigheten			
6. Säker användning av förtöjningstrossar			

6. Verksamhet vid oförmögenhet av maskinstyrning			
6.1 Verksamhet vid oförmögenhet av styrning	Examenskörning	Simulatorprov	N/A
1. Övergång till nödstyrning			
2. Verksamhet för att kontrollera hastigheten			
3. Kommunikation ombord på fartyget och utanför fartyget			
6.2 Verksamhet vid oförmögenhet av maskinstyrning			
1. Övergång till nödstyrning			
2. Kontakt med maskinrummet			
3. Beredskap för förankring, ankare klara och besättningen anträffbar			
4. Ankarplats eller mittledsområde planerat			
6.3 Användning av en alternativ plan i utmanande förhållanden			
1. Beslutsfattande i störningssituationer			
2. Användning av bogserare, information om beredskapstider och bogserarnas begränsningar			
3. Point of no return. Verksamhet och syfte			

YTTERLIGARE INFORMATION

Ytterligare information om prestation eller orsak till underkännande

Examinatorns underskrift och namnförtydligande i examenskörningen

Examinatorns underskrift och namnförtydligande i fartygssimulatorprovet

Poängsättning för bedömningen

X - Kompetensnivån säkerställs genom ett prov som avläggs i fartygssimulator.

1 poäng – En tydligt bristfällig kontroll av ett delområde, som visar sig som ett potentiellt tillbud eller som en tydlig försummelse av ett delområde. Två observationer inom ett delområde leder till underkännande.

2 poäng – Uppfyller delvis kravet, men delområdet gås igenom i responsen med tanke på den sökandes utveckling.

3 poäng – Uppfyller kravet utan anmärkning.

Examenskörningens prestation kan inte godkännas om

1. farledsnavigeringsprestationen för den som avlägger examenskörningen avbryts av tekniska skäl eller avbryts med tanke på säkerheten av befälhavaren, av den lots som ansvarar för lotsningskompetensen, av en person som innehar ett PEC-certifikat eller av examinatorn,
2. fartyget helt eller delvis driver utanför farledsområdet utan grundad anledning,
3. konventionen om de internationella reglerna till förhindrande av sammanstötning till sjöss (FördrS 30/1977), VTS-områdets trafikregler eller annan reglering som gäller farleden i fråga överträds,
4. bedömningen av ett delområde på bedömningsblanketten innehåller minst två anteckningar om klart bristfällig hantering, eller
5. bedömningsblanketten innehåller minst fyra anteckningar om klart bristfällig hantering.

Fartygssimulatorprovet och därmed den praktiska delen kan inte godkännas om

1. fartyget helt eller delvis driver utanför farledsområdet utan grundad anledning,
2. konventionen om de internationella reglerna till förhindrande av sammanstötning till sjöss, VTS-områdets trafikregler eller annan reglering som gäller farleden i fråga överträds,
3. bedömningen av ett delområde på bedömningsblanketten innehåller minst två anteckningar om klart bristfällig hantering, eller
4. bedömningsblanketten innehåller minst fyra anteckningar om klart bristfällig hantering.