**COMMUNIQUE DE PRESSE**

Mérignac, avril 2023

**Furuno dÉvoile de nouvelles solutions pour rÉaliser le premier navire autonome au monde d'ici 2025**

**Système 3D Bird View, système d'aide à l'accostage, station de planification avec intégration NAPA, Risk Visualizer™**

Au cours des derniers mois, Furuno a présenté des solutions et des services complets pour l'industrie maritime, notamment le système de navigation assistée par réalité augmentée ENVISION, le service de monitoring à distance HermAce, la station de planification de route tactile et de nouvelles solutions et technologies étonnantes qui rapprochent le monde maritime de la réalisation du premier navire entièrement autonome.

**Système 3D Bird View**

*3D Bird View* utilise la technologie de réalité virtuelle (VR) pour afficher les informations nécessaires à la sécurité de la navigation du navire, fournissant un support de vision spatiale aux marins.

En plus des informations cartographiques, et en utilisant une combinaison de données provenant du radar, des informations AIS, des zones de risque de collision, etc., il affiche une vue à vol d'oiseau 3D de l'espace autour du navire. La hauteur et l'angle de la vue à vol d'oiseau peuvent être librement ajustés, de sorte que la situation autour du navire puisse être surveillée sous tous les angles.

**Berthing Aid System (Système d'aide à l'accostage)**

Des accidents surviennent souvent lorsque de grands navires accostent et quittent le quai. Cela est dû au fait que l’équipage a de nombreuses tâches à accomplir lorsqu'il manœuvre un navire et que le succès de telles manœuvres repose principalement sur l'expérience et l'intuition. Le *Berthing Aid System* a pour but de faciliter et d'améliorer la sécurité des manœuvres d'accostage en utilisant des capteurs qui mesurent la distance entre le quai et le navire.

**Action Planning Unit (Unité de planification d’actions)**

L'*Action Planning Unit* est un élément central du système de navigation automatique que Furuno développe actuellement pour réaliser des navires entièrement autonomes : le concept APExS-auto (système de planification et d'exécution d'action pour une autonomie complète).

Cette unité intègre les données d'une multitude de capteurs différents pour collecter des informations avec précision et identifier les objets autour du navire, en détectant tout risque potentiel de collision. Sur la base des informations obtenues, l'*Action Planning Unit* calcule la meilleure route et réajuste le cap à suivre pour éviter une collision.

**Technologie Risk Visualizer™**

Dans les eaux extrêmement fréquentées (telles que les entrées et sorties des ports), tous les navires doivent faire un effort continu pour surveiller les autres navires à proximité afin d'éviter une collision. Risk Visualizer™ est une technologie innovante qui réduit considérablement le risque de collision en alertant l'utilisateur des zones de collision potentielles avec des indications colorées.

Cette technologie est basée sur un algorithme avancé qui a étudié et analysé de nombreux échantillons de données provenant de manœuvres réelles et de données de navigation, fournies par des opérateurs et des navigateurs pour obtenir des prévisions extrêmement fiables.

Pour plus d’informations veuillez contacter:

**Marcela Ureta**

+33 663 954 294

mureta@furuno.fr