

POSISJONSKONFERANSEN 2023



Dato: 14. november, Sted: Radisson Blu, Gardermoen

Hvilken betydning har posisjonsteknologi for å realisere automatisering i kystnære områder?

09:00–09:10	Ruth Astrid Sæter og arrangører	Innledning
09:10–09:30	Ørnulf Rødseth, ITS Norway	Hva er maritim ITS?
09:30–09:40	Steinar Thomsen, Norsk romsenter	Robust PNT + Maritim ITS = Sant
09:40–09:50	Tore Abelvik, Kartverket	Data og tjenester for automatisering
09:50–10:20	Pause	
10:20–10:40	Nils Haktor Bua, Sjøfartsdirektoratet	Posisjonens betydning for automatisering av fartøyer
10:40–11:00	Odd Sveinung Hareide, Kystverket	Posisjonsteknologi for økt grad av automatisering i det maritime
11:00–11:30	Debatt – sammenhengen mellom posisjonsteknologi og automatisering	
11:30–12:30	Lunsj	

Referanseramme og posisjonstjenester, hva kreves av nøyaktighet i fremtiden?

12:30–13:00	Ole B. Andersen, DTU, og Casper Jepsen, SFDI	En ny global referanseramme fra rommet
13:00–13:20	Martin Håkansson, Kent Ohlsson, Lantmäteriet	GNSS-baserad positionering för effektivare och säkrare sjöfart i svenska farvatten
13:20–13:40	Torbjørn Taskjelle	Separasjonsmodell for kystsonen
13:40–14:00	Debatt: Hvor, og hvorfor, bør vi samarbeide nordisk?	
14:00–14:30	Pause	

Anvendelser

14:30–14:45	Bjørn Utgård, HYKE	Smarte, selvgående byferger presis posisjon
14:45–15:00	Håvard Austad, FFI	Havbunnskartlegging med USV
15:00–15:15	Fredrik Bringager, HIVE Autonomy	Fremtidens autonome logistikkoperasjoner med posisjonsdata som sentral bidragsyter
15:15–15:30	Aleksander Nordmo, Navier USN Horten	Studenter designer autonom sjødrone
15:30–15:45	Gaute Havik, Fugro	Oceanstar, navigasjonssystem som benytter RTK og PPP
15:45–16:00	Ruth Astrid Sæter og arrangører	Oppsummering