



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

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

09:00–09:10	Innledning	
09:10–09:20	Steinar Thomsen, Norsk romsenter	Robust PNT + Maritim ITS = Sant
09:20–09:30	Tore Abelvik, Kartverket	Data og tjenester for automatisering
09:30–09:50	Ørnulf Rødset, ITS Norway	Behov for bedre kartdata ved økt automasjon i sjøfarten
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	
11:30–12:30	Lunsj	

Referanseramme og posisjonstjenester, hva kreves av nøyaktighet i fremtiden?

12:30–12:50	Ole Baltazar Andersen, DTU, og Casper Jepsen, SFDI	A new global offshore reference frame from Space
12:50–13:10	Martin Håkansson, Kent Olsson, Lantmäteriet	GNSS-baserad positionering för effektivare och säkrare sjöfart i svenska farvatten
13:10–13:30	Torbjørn Taskjelle og Karoline Skaar	Separasjonsmodell for kystsonen
13:30–14:00	Debatt – Hvorfor bør vi samarbeide nordisk?	
14:00–14:30	Pause	

Anvendelser

14:30–14:45	Bjørn Utgård, HYKE	Tittel kommer
14:45–15:00	Håvard Austad, FFI	Havbunnskartlegging med USV
15:00–15:15	Fredrik Bringager, HIVE Autonomy	Tittel kommer
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	Oppsummering	