

「船舶動態定位系統操作」職能單元

職能單元名稱		船舶動態定位系統操作		
職能級別		3 (指能夠在部分變動及非常規性的情況中，在一般監督下，獨立完成工作，其需要一定程度的專業知識與技術及少許的判斷能力。)		
工作任務	工作產出	行為指標	職能內涵	
			知識 (K)	技能 (S)
T1 動態定位 操作系統 規劃	O1.1.1 定位 值班程序	P1.1 能依據船舶平面圖、規格、船舶動態能力圖、相關文件和數據分析結果，評估船舶能量，以完成和執行動態定位操作。 P1.2 進行風險評估，確定冗餘狀況，以決定與所擬議操作的適合性。 P1.3 制定緊急計畫，以解決系統故障的風險及適當操作需求。 P1.4 根據工作場所程序和操作計畫，有組織的規劃動態定位值班程序。 P1.5 依據法令規範，擬定工作場所程序和操作計畫。	K01 船舶平面圖 K02 船舶規格 K03 船舶動態能力圖 K04 故障模式及影響分析(FMEA) K05 年度測試報告 K06 特定活動操作指引(ASOG) K07 適當任務模式(TAM) K08 關鍵活動操作模式(CAMO) K09 冗餘系統 K10 動態定位值班程序 K11 法定要求、國際法規和指引	S01 評估能力 S02 動態定位操作 S03 風險評估 S04 定位值班程序規劃能力 S05 緊急應變 S06 排除故障 S07 英文溝通能力 S08 遵循能力

T2 動態定位 操作系統 設置	O1.2.1 檢查 清單 O1.2.2 輪班 清單 O1.2.3 特定 任務清單	P2.1 確認船舶的動態定位系統符合船舶所屬船級社相關規定。 P2.2 設定符合船級社要求的警示限制。 P2.3 選定動態定位操作的定位參考系統，以符合操作需求。 P2.4 根據操作要求與氣候條件，選定使用橫向推進器的位置。 P2.5 測試船舶的操縱性。 P2.6 確認安全位置和移動的最小距離，以確保船舶在動態定位系統中的穩定性。 P2.7 獲得動態定位系統之操作許可。 P2.8 按照工作場所程序，建立值班位置與輪值清單，和特定任務清單。	K12 動態定位系統警報與警示架構 K13 定位參考處理原則 K14 國際海事組織(IMO)動態定位系統船舶指引與設備等級 K15 動態定位參考系統 K16 橫向推進器的使用原則 K17 動態定位系統原理 K18 輪值原則 K19 船級社相關規定 K20 海氣象	S07 英文溝通能力 S08 遵循能力 S09 判斷能力 S10 船舶操縱能力 S11 測試能力 S12 文書處理能力
態度		A01主動積極 A04持續學習 A08團隊意識 A10壓力容忍 A14謹慎細心		
說明與補充事項		1. 此項職能模型發展乃參考國內外職能資料，並經國內專家本土化及檢視完成。		