

ソフトウェアラジオとOpenLayersで作るAIS 表示サイト



2018年6月
有限会社サンビットシステム
佐々木伸幸

Sunbit System

SAPPHIRE PRINCESS MMSI:235103357 CS:2HFZ6
那覇クルーズターミナル 2017/6/14

RTL-SDR

RTL2382Uを使ったUSBワンセグチューナが生I/QデータをUSBに流せることを利用して、復調をソフトウェアで行う無線受信機。

同調用チップによって受信周波数範囲は変わるが、22MHz - 2200MHzと超広帯域受信機になる。

BSD, Linux, Windowsなどほとんど動作。

<https://github.com/osmocom/rtl-sdr>

<http://osmocom.org/projects/sdr/wiki/rtl-sdr>

最も情報が集積されているように見える

RTL-SDR



**Terratec
R820T
no TCXO**

**Black Nooelec
R820T
no TCXO**

**Blue Nooelec
R820T2
TCXO**

**Silver dongle
R820T2
TCXO**

**Nano Nooelec
R820T
no TCXO**

<http://livedoor.blogimg.jp/bh5ea20tb/imgs/b/9/b9a45cf4.jpg>

AIS=船舶位置自動識別装置

船の位置をVHF帯(162MHz帯2波)で発信

国際的規格

300t以上の客船、500t以上の貨物船に搭載義務

=プレジャーボート、漁船は積んでない

12W程度の送信電力 = 30Kmは到達

RTL-AIS

RTL-SDRをベースとしてAIS受信に特化したもの
161.075Mhz, 162.025Mhzの2波を信号処理できる

受信したデータをNMEA形式で出力する

<https://github.com/dgiardini/rtl-ais>

NMEA形式

```
!AIVDM,2,2,6,B,Bp<Up88888888880,2*32  
!AIVDM,1,1,,B,?0474GQa=PEPD003000,2*57  
!AIVDM,1,1,,B,16Kdpj@02>:8AitHHbP86nQF0000,0*70
```

データフォーマットの解説

<http://catb.org/gpsd/AIVDM.html>

type 1,3	位置情報
type 4	基地局情報
type 5	船舶情報

AISで取れる情報

位置情報

MMSI:

AISで使用する個体識別番号

Lon,Lat:

GPSの緯度経度

Time:

発信時刻

Heading:

船首の向き(360度)

Speed:

速度(ノット)

船舶情報

MMSI:

AISで使用する個体識別番号

Callsign

無線局的なコールサイン (ないことがある)

Name:

船舶名 (ないことがある)

ToBow

GPS位置から船首までの長さ

ToStern

GPS位置から船尾までの長さ

ToPort

GPS位置から左舷の長さ

ToStarBoard

GPS位置から右舷の長さ

gpsd

gpsの情報を解析、中継するソフトウェア
AISのNMEAデコード機能を持っている

gpsをソースとして位置情報サーバになったり、他からのデータを中継するサーバになったりできる

<http://www.catb.org/gpsd/>

AISデータの受信頻度と格納方法

TYPE 1,3	位置情報	数秒 - 十数秒に一度(停泊等は十数分)
TYPE 4	基地局	十数分に1度
TYPE 5	船舶情報	十数分に1度

位置情報は蓄積しないと航跡をたどる等ができない
位置情報だけでは船舶の詳しい情報はわからない
位置情報にある発信時刻はUTC時刻とあるが秒だけ

船舶情報は同じ船舶なら最新だけあればよい
(基地局も同じ)

PostgreSQL+PostGISに格納する

AIS情報の緯度経度をPostGISのgeom形式で格納
測地系に関する演算機能もある

送られてくるGPSの緯度経度
測地系WGS84を600000倍したもの

geom形式
位置情報を点・線・面等に分類して格納
EPSG:4326 = WGS84

gpsd2pgsqlを作成
受信データ/600000をEPSG:4326で格納

gpsd2pgsql.pl

```
use Net::GPSD3;
```

```
gpsdにjsonモードでつなぐ  
DBあける
```

```
LOOP: 終了まで(SIGTERMとか)  
      jsonデータを解析してタイプから動作を判断
```

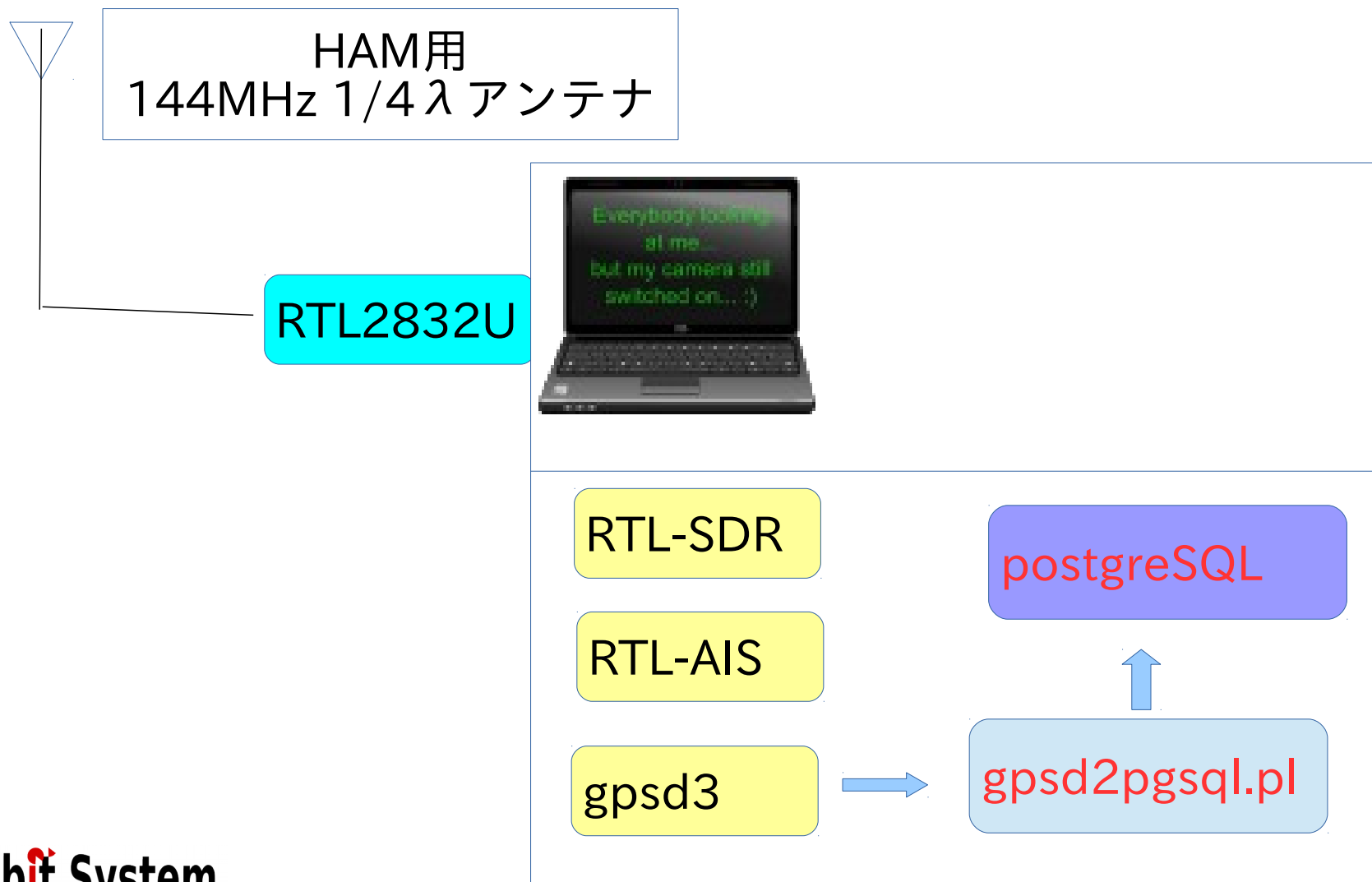
```
      case 位置情報:  
          INSERT MMSI,位置,格納時刻(位置は生値とgeometryで格納)
```

```
      case 船舶or基地局:  
          UPDATE MMSI,付属情報    (最初だけINSERT)  
      END LOOP
```

DBテーブル

```
position (  
    char(10) mmsi;          # AIS識別子  
    numeric lat,lat;       # 緯度経度  
    geometry geom;         # 緯度経度を空間座標系にしたもの  
    timestamp createat     # 格納時刻  
);  
  
vessel (  
    char(10) mmsi;          # AIS識別子  
    text name;              # 船舶名  
    int type;               # 貨物船、客船などの種別  
    int to_bow,to_stern, to_port, to_starboard; # GPS位置  
);
```

接続図



位置情報と船舶情報の加算

位置情報と船舶情報をJOINして取り出す必要
mmsiをキーにVIEWを作る

```
CREATE VIEW vessel_view AS
SELECT DISTINCT "position".id, "position".type, "position".status,
    "position".mmsi,
    st_transform("position".geom, 4326)::geometry(Geometry,4326) AS
geom,
    "position".lat, "position".lon, "position".course, "position".speed,
    "position".heading, "position".turn, "position".second,
    vessel.shipname,
    vessel.shiptype, vessel.imo, vessel.callsign, vessel.to_bow,
    vessel.to_stern, vessel.to_port, vessel.to_starboard, vessel.draught,
    vessel.destination, "position".create_at,
    date_part('epoch'::text, "position".create_at) AS created
FROM "position"
JOIN vessel ON "position".mmsi::text = vessel.mmsi::text;
```




Welcome to MapServer

PostGIS(Postgresqlの地図情報拡張)やshp等を地図DBとしてWMS、WFS準拠の問い合わせにより地図を返すCGIプログラム



MapServer Suite Home

[MapServer](#), [MapCache](#), [TinyOWS](#) home

proj(地図投影ライブラリ)により様々な投影座標系への変換が可能



Recent Announcements

内部的にはWGS84(EPSG:4326, GPS座標系と同等)でデータを作り、空間参照系はEPSG:3857で行うとデータ格納も表示も扱いやすい

モジュール、クラス、または関数名を入力してください

Changelogs for each specific version can be found [here](#):

AIS情報を地図サーバでサービス

MapServerの定義にWFSとしてAIS情報を追加

```
LAYER
NAME 'vessel_pos'
type POINT
METADATA
'wfs_featureid'      'vessel_pos'
'wfs_enable_request' '*'
"wfs_getfeature_formatlist" "*,geojson"
'gml_featureid'      'vessel_pos'
'gml_include_items'  'all'
'ows_title'          'vessel_pos'
'wfs_srs'            'EPSG:4326 EPSG:3857'
END
CONNECTION "user=wms host=192.168.1.1 dbname=ais port=5432"
CONNECTIONtype postgis
DATA "geom from (select geom,id,to_number(mmsi,'999999999') as
mmsi,status,shipname,shiptype,callsign,lat,lon,(360 - heading) as heading,speed,(360 -
course) as course,turn,to_bow,to_stern,to_port,to_starboard,(to_bow + to_stern) as
length,(to_port + to_starboard) as width,draught,destination,create_at,created from
vessel_view) as foo using unique id using srid = 4326"
```

AIS情報を地図サーバでサービス

MapServerに問い合わせるとgeojsonでデータが返る

GET /cgi-bin/mapserv?

service=WFS&request=GetFeature&version=1.1.0&typename=vessel_pos&srsname=EPSG:4326&OUTPUTFORMAT=geojson&....

```
{  
  "type": "FeatureCollection",  
  
  "features": [  
    { "type": "Feature", "properties": { "id": "10032950", "mmsi":  
      "431003094", "status": "0", "shipname": "AKEBONO MARU", "shiptype":  
      "83", "callsign": "JD3204", "lat": "42.594772", "lon": "141.630180",  
      "heading": "269.0", "speed": "21.5", "course": "286.0", "turn": "127",  
      "to_bow": "75", "to_stern": "24", "to_port": "16", "to_starboard": "1",  
      "length": "99", "width": "17", "draught": "4.6", "destination": "JP HKP  
      OFF", "create_at": "2018-06-06 18:49:27", "created": "1528310967" },  
      "geometry": { "type": "Point", "coordinates": [ 141.63018,  
        42.594772 ] } }  
  ]  
}
```

AIS情報を地図サーバでサービス

気をつけること

WFSの時刻検索は数値比較でないとうまくいかない
(UNIX Epoc等。 YYYY-MM-DD形式はダメ)
>viewにUNIX Epocを追加しておくなど

OpenLayersで船舶を描画する



OpenLayers Examples

Production

Docs

Examples

API

Code

WFS



OpenLayers

<https://openlayers.org/>

OpenLayersはブラウザで地図データを表示する、
JavaScriptで組まれたオープンソースライブラリ
2条項 BSDライセンスで提供されている。

```
<!DOCTYPE html>
<html>
  <head>
    <link rel="stylesheet" href="https://openlayers.org/en/v4.6.5/css/ol.css" type="text/css">
```

Copy Edit

Sunbit System

OpenLayersの基本

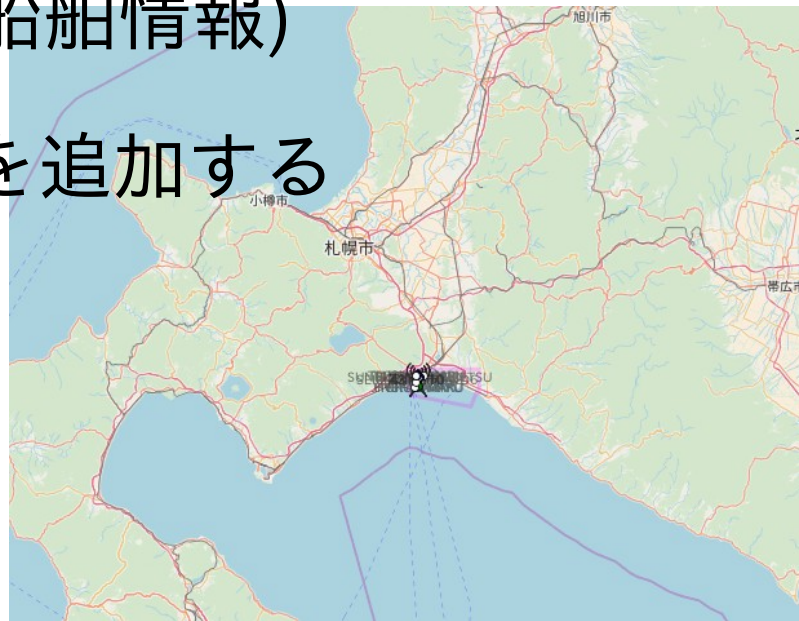
平面直角座標系(投影座標)や初期表示範囲を決める

ベースレイヤを作成する (OSMでいいよね)

重ねるレイヤを作成する (船舶情報)

Mapオブジェクトにレイヤを追加する

レンダリング



空間座標系や初期表示範囲

データはEPSG:4326, 投影座標はEPSG:3857
中心緯度経度は表示したいところの真ん中
初期表示範囲はズーム値で14くらい

座標系変換

```
view = new ol.View({  
  center: ol.proj.transform(  
    [141.6263, 42.6337],  
    'EPSG:4326', 'EPSG:3857'),  
  zoom: 14  
});
```

ベースレイヤを作成する

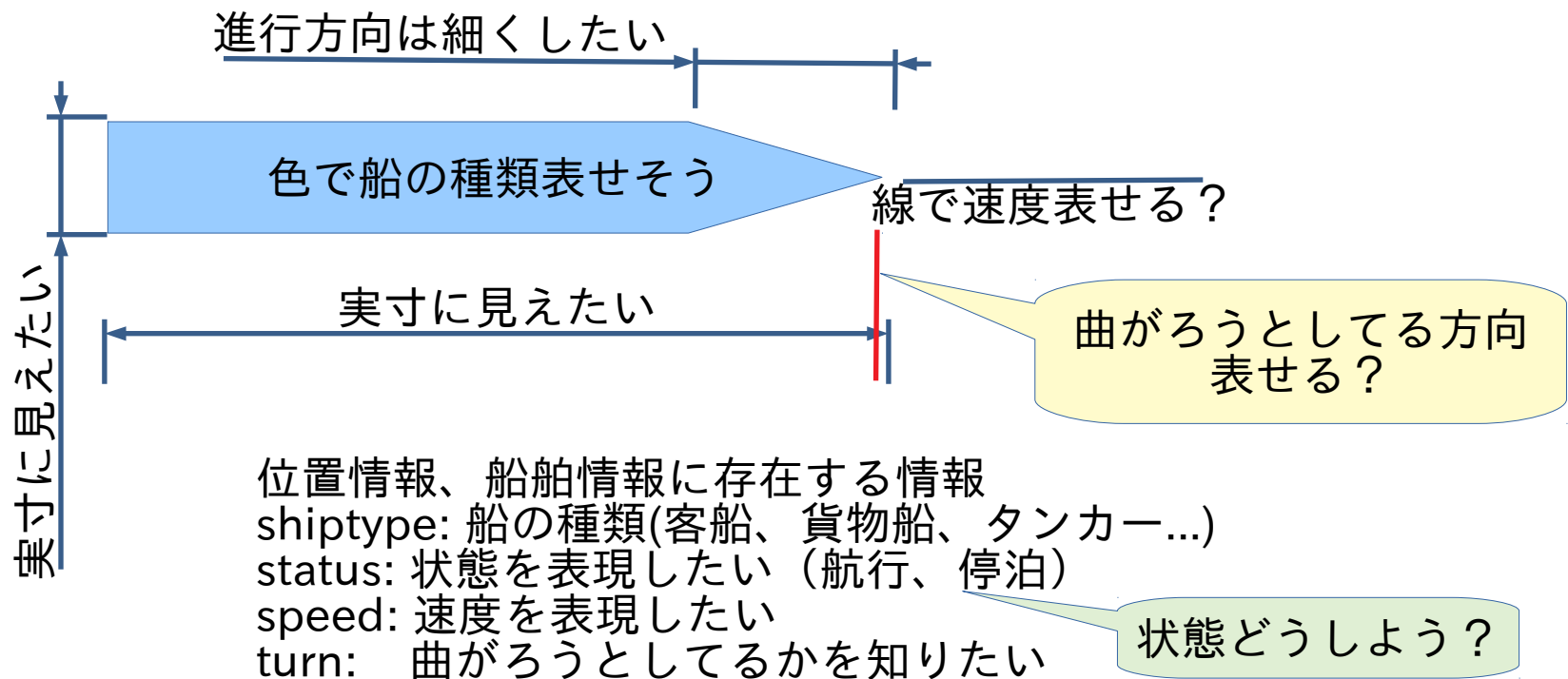
OpenStreetMapを使うなら簡単

```
// ベースレイヤを作成  
lbase = new ol.layer.Tile({  
    source: new ol.source.OSM()  
});
```

タイル型レイヤに
ソースとしてOSMを指定するだけ

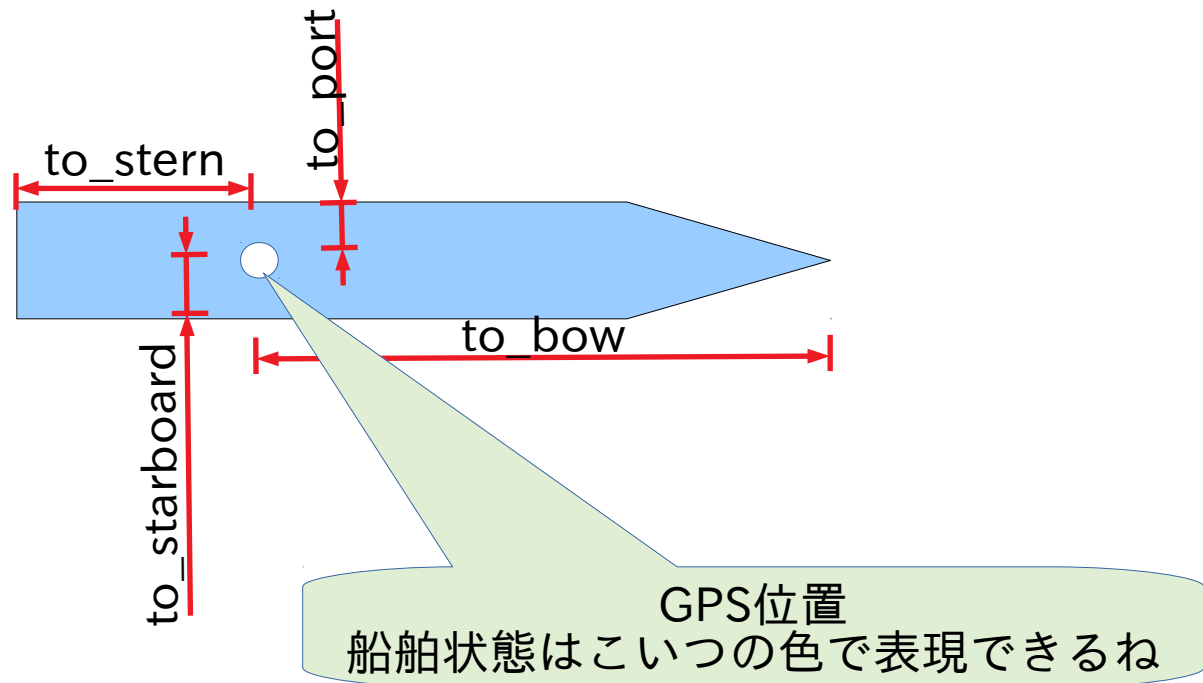
重ねるレイヤを作成する (船舶情報)

船舶情報をどう表現する？



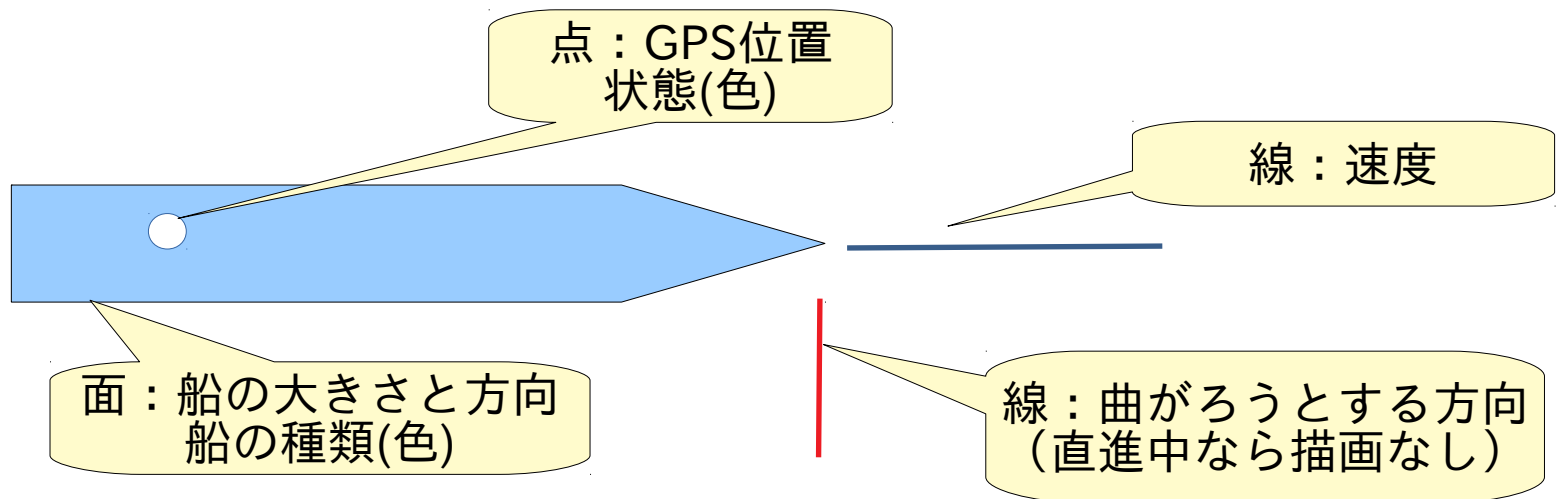
重ねるレイヤを作成する (船舶情報)

GPS位置情報は点情報 船はでかい
to_bow, to_starboard でということか！



重ねるレイヤを作成する (船舶情報)

必要なレイヤ



位置情報、船舶情報に存在する情報
shiptype: 船の種類(客船、貨物船、タンカー...)
status: 状態を表現したい (航行、停泊)
speed: 速度を表現したい
turn: 曲がろうとしてるかを知りたい

重ねるレイヤを作成する (実際の長さ比率)

縮尺係数

平面直角座標系は原点位置からの距離

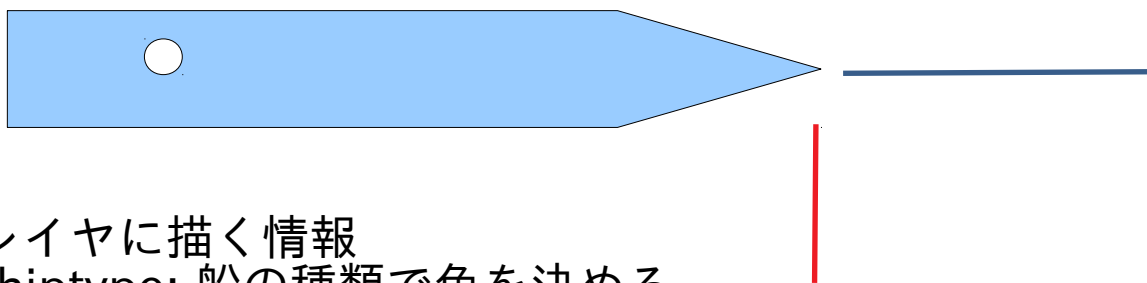
<http://www.gsi.go.jp/sokuchikijun/datum-main.html>
原点から遠い程、同じ距離は地図上で長く投影される

Openlayersには縮尺係数を得る関数がある

```
e = getExpansion([緯度, 経度]); //位置での係数  
bow = to_bow * e; // 平面上での地図上長さ
```


重ねるレイヤを作成する (船舶情報)

- 1) GPS位置に点を描き、状態色で塗る
- 2) 船舶の基準形に全長全幅を乗じて形を作り
GPS位置からto_port, to_stern分ずらして配置し、
船舶の方向に傾けて描く。船舶種別色で塗る
- 3) 船舶の先端位置から速度分の線を進行方向に描く
- 4) 旋回中であれば速度線と同じように線を描き、
旋回方向に回転する



レイヤに描く情報

shiptype: 船の種類で色を決める

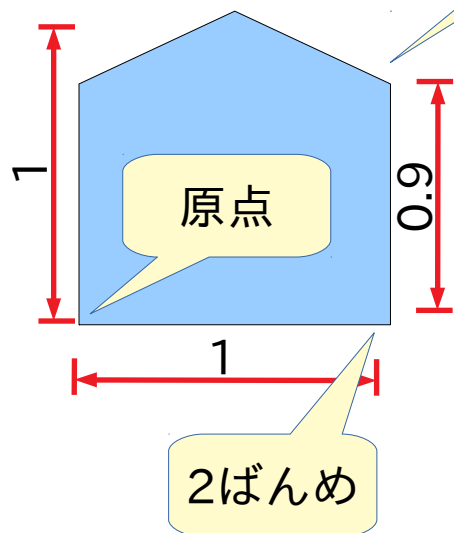
status: 船の状態で色を決める

speed: 速度と長さを比例関係で長さを決める

turn: 長さは一定で旋回方向に回転する

船舶のかきかた

船舶の元画像



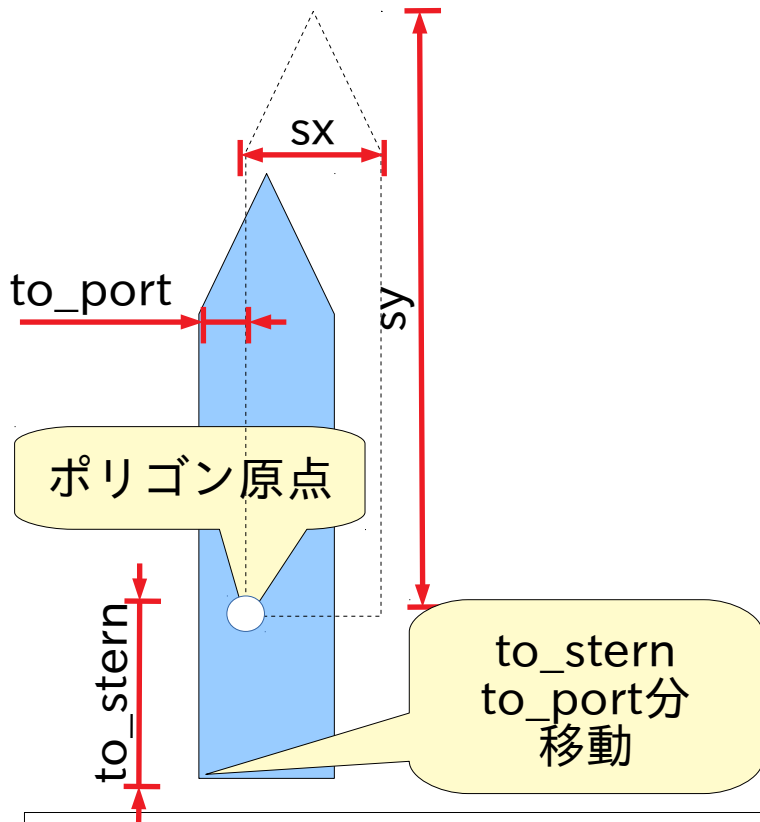
実寸値でpolygon作成

```
// 縮尺係数
e = getExpansion(g.getCoordinates());

// 全長(x), 全幅(y)
sx = (to_port+to_starboard) * e;
sy = (to_bow+to_stern) * e;

// 船舶の形を作成
poly = new ol.geom.Polygon([[
    [sx*0, sy*0],           // 原点
    [sx*1, sy*0],           // 2ばんめ
    [sx*1, sy*0.90],        // 3ばんめ
    [sx*0.5, sy*1],
    [sx*0, sy*0.90],
]]);
```

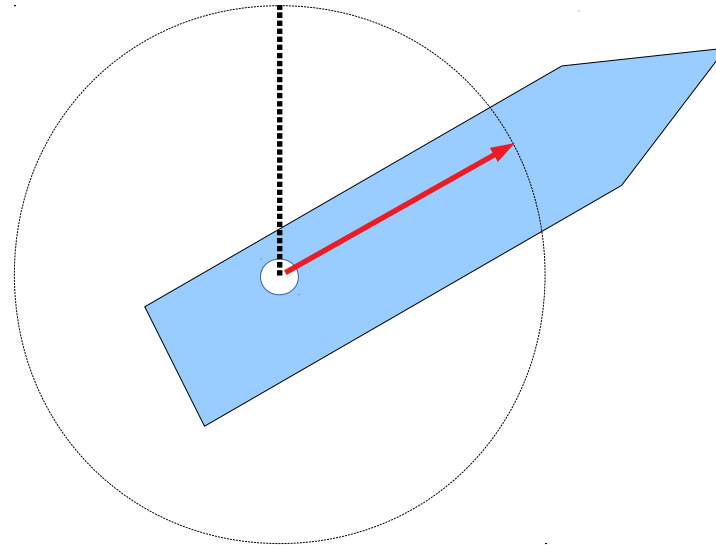
船舶のかきかた



```
// cx,cyはGPS位置
```

```
poly.translate(cx-(to_port*e),  
              cy-(to_stern*e));
```

Openlayersオブジェクトは
ラジアンで回転指定する



```
// AISは度で来る
```

```
angle = p.heading * (Math.PI / 180);
```

```
// GPS位置を中心に回転
```

```
poly.rotate(angle,[cx,cy]);
```

地物のレイヤ

```
// ベクタレイヤのソースはMapServerへの問い合わせ
svessel = new ol.source.Vector({format: new ol.format.GeoJSON(),
    url: function(extent){ return 'http://wms.3bit.co.jp/cgi-bin/mapserv?'...

function createStatus(); // GPS位置と船舶状態のポリゴン作成
function createCourse(); // 速度線を作成
function createTurn(); // 転回方向線を作成
function createVessel(); // 船舶のポリゴンを作成

// 同じデータソースを元にそれぞれの船舶情報のレイヤを作る
lstatus = new ol.layer.Vector({source: svessel, style: createStatus});

lcourse = new ol.layer.Vector({source: svessel, opacity: 0.7,
    style: createCourse});

lturn = new ol.layer.Vector({source: svessel, opacity: 0.7,
    style: createTurn });

lvessel = new ol.layer.Vector({source: svessel, opacity: 0.7,
    style: createVessel});
```

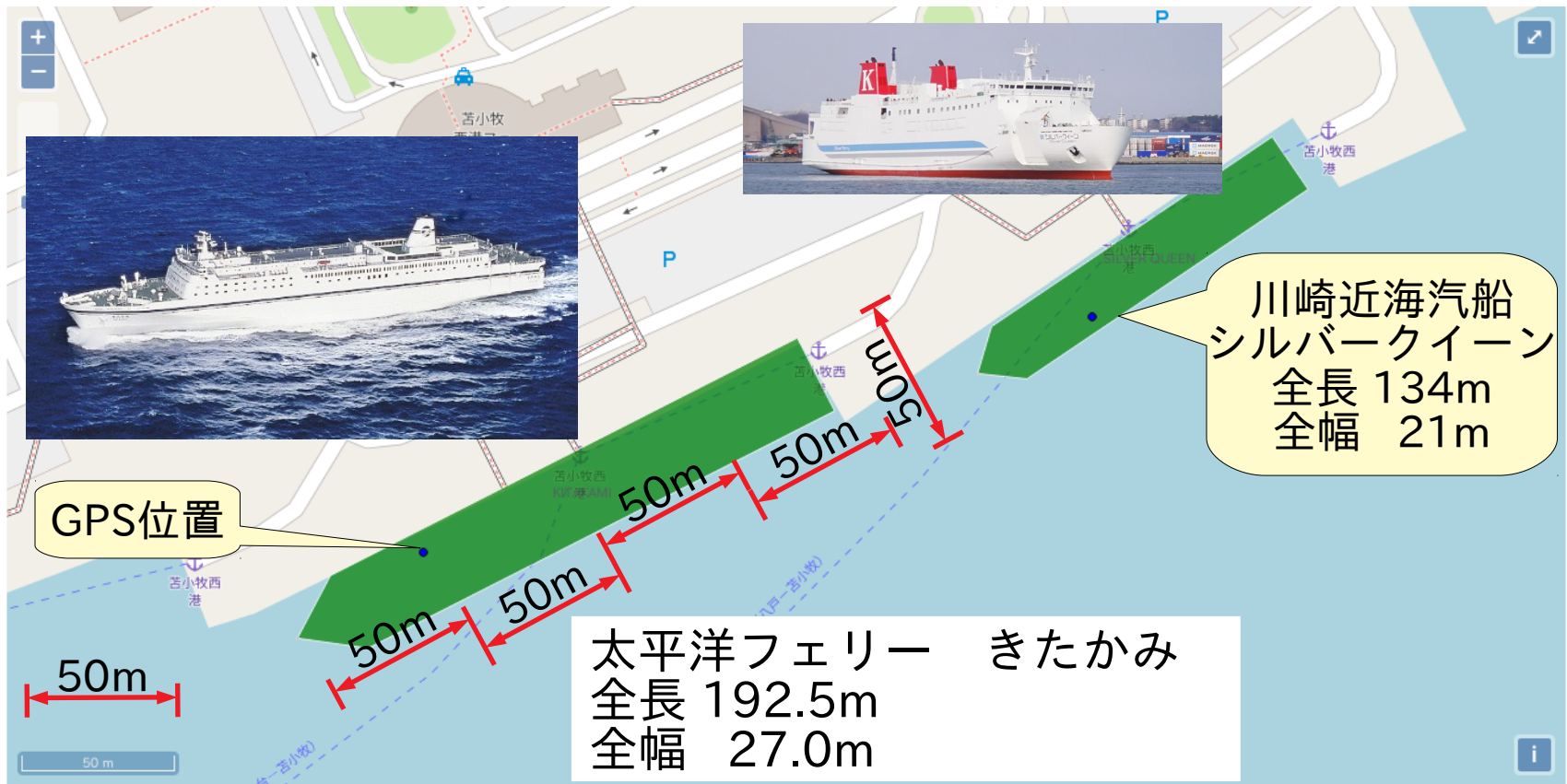
レイヤ合体

```
// スクロールバー、拡大縮小などの操作部品
controls = new ol.control.defaults().extend([
    new ol.control.MousePosition({projection: 'EPSG:4326',
        coordinateFormat: ol.coordinate.createStringXY(4)}),
    new ol.control.ScaleLine(),
    new ol.control.ZoomSlider(),
    new ol.control.FullScreen()]);

// マップ生成
map = new ol.Map(
    {target: 'map',
    layers: [lbase,lvessel,lcourse,lturn,lstatus],
    view: view,
    controls: controls
});
```

//DOMのmapに描画
// レイヤ描画は左が下
// 先に作った表示位置
// ブラウザの操作部品

表示結果



http://www.taiheiyo-ferry.co.jp/senpaku/img/pic_kitakami2.jpg

http://www.silverferry.jp/images/pages/shipGuide_queenPhotoMain.jpg

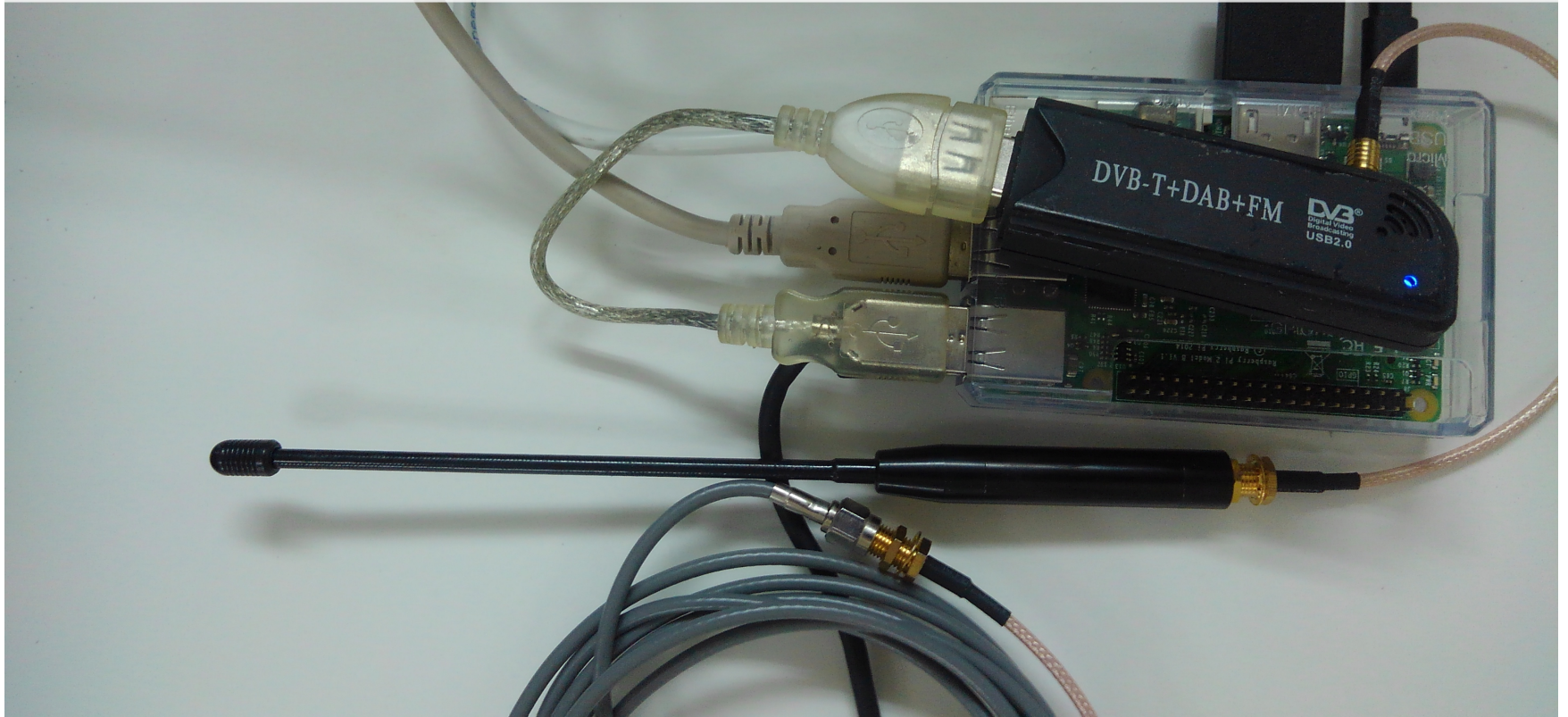
gpsdais2pgsql

ここで作成した定義ファイル、スクリプト等を
gpsdais2pgsqlとして公開しました。

[http://ossdesk.3bit.co.jp/?
action=cabinet_action_main_download&block_id=
104&room_id=1&cabinet_id=6&file_id=29&uploa
d_id=61](http://ossdesk.3bit.co.jp/?action=cabinet_action_main_download&block_id=104&room_id=1&cabinet_id=6&file_id=29&upload_id=61)

おまけ

Raspberry PI 2でAIS受信装置作りました。
(openSUSE arm7にrtl_ais載せただけです)



Sunbit System 有限会社サンビットシステム

- 1998年8月25日 札幌市東区に登記
- 2009年より札幌市豊平区平岸
- ITインフラ構築、ITシステム設計支援
- ソフトウェア受託開発,パッケージ開発
- IT教育など