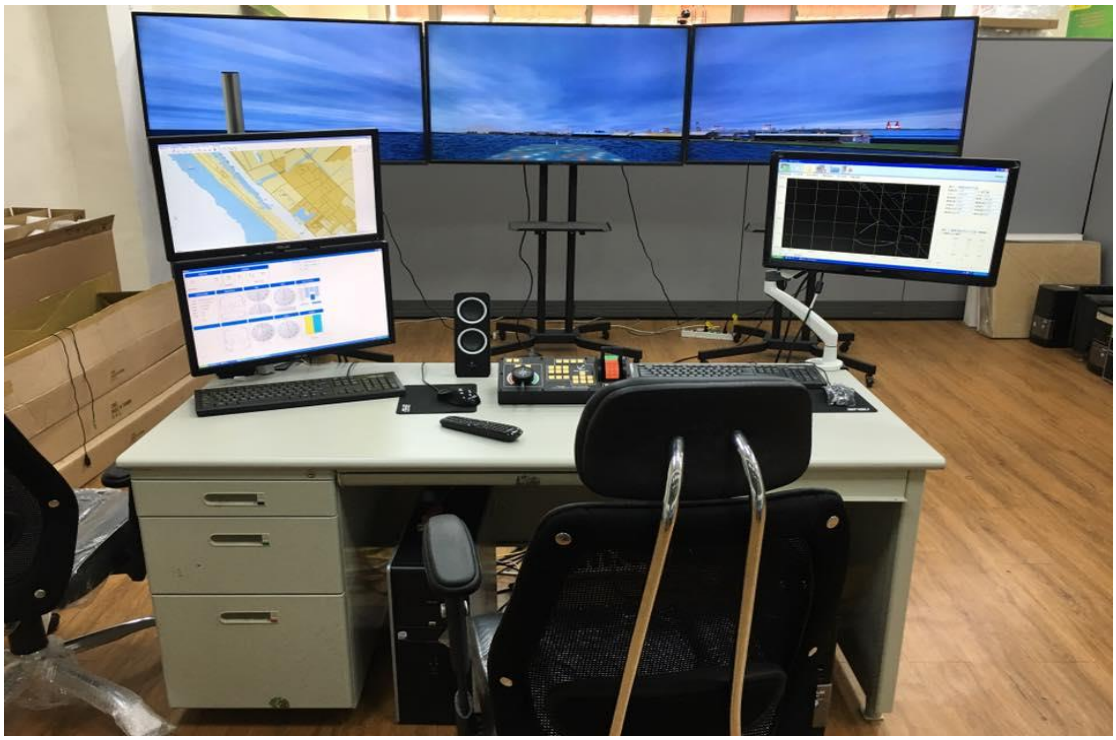

非線性六自由度船舶運動操縱模擬系統 UMS:

UMS 非線性六自由度船舶運動操縱模擬系統，由船舶暨海洋產業研發中心 (SOIC) 、國立成功大學及國立臺灣海洋大學共同合作開發【USDDC，民國九十九年】，以 UMS-6D 船舶操縱模擬系統架構為參考基礎，整合目前學界技術及船舶設計資料，開發以個人電腦為基礎，並結合船舶操縱與船舶運動之本土化多人操船運動模擬系統。