

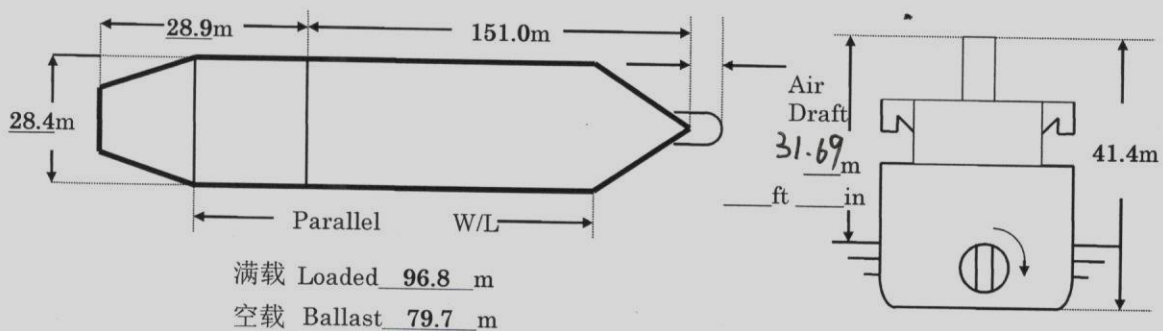
Safety Management System

引航员卡 Pilot Card

船名 Name of Vessel: **CHINA SPIRIT** 日期 Date: **03-OCT-2025** 港口 Port: **MARSDEN POINT**
 呼号 Call Sign: **VRLC4** 建造年份 Year Built: **DEC-2011**
 总吨 Gross Ton: **22434 T**
 吃水 Draft 船尾 Aft: **9.71** 米 m or **31.86** 英尺 Ft 船首 Fore: **7.76** 米 m or **25.46** 英尺 Ft
 排水量 Displacement: **35327.1** 吨 MT
 船长姓名 Captain's Name: **WANG ZHENSHAN**
 载重吨 Deadweight: **25693.1** 吨 MT

船舶规范 Ship's Particulars

总长 L.O.A.: **179.9** 米 m 锚链 Anchor Chain: 左 Port **11** 节 Shackles
 船宽 Breadth: **28.4** 米 m 右 Starb'd **11** 节 Shackles
 尾 Stern **NIL** 节 Shackles
 球鼻艏 Bulbous Bow: 有 **Yes**(4 米 m) / 否 No (1 节 Shackle = 27.5 米 m / 15 拓 Fathoms)



主机类型: Type of Engine:	YC MAN B&W6S- 42MC	主机限功率 EPL	Yes () 最大功率 Max. Power: 4147.2 千瓦 KW (马力 HP) No (✓) 最大功率 Max. Power: 4451 千瓦 KW (马力 HP)
主机操纵令 Maneuvering Eng Order	转速/螺距 RPM/Pitch With EPL	转速/螺距 RPM/Pitch Without EPL	速度 Speed (节 Knot) 满载 Loaded 空载 Ballast
海上定速 Navigation full	115		12.0 KNOTS 12.5 KNOTS
全速进 Full Ahead	110		11.86 KNOTS 12.81 KNOTS
半速进 Half Ahead	90		10.6 KNOTS 11.94 KNOTS
慢速进 Slow Ahead	72		7.6 KNOTS 9.0 KNOTS
微速进 Dead Slow Ahead	45		倒车时间限制 Time Limit Astern: NO LIMIT 分钟 Min
微速退 Dead Slow Astern	45		全速进至全速退 Full Ahead to Full Astern: 7 分钟 Min
慢速退 Slow Astern	52		最多连续启动次数 Max No. of Consecutive Starts: 12 次数 Times
半速退 Half Astern	72		
全速退 Full Astern	90		最小转速 Min RPM: 40 转 Rev 4.5 节 Knots

Remark: Time required for overriding the EPL (if applicable): **7** Mins

THE ZPL WILL BE REMOVED PRIOR PILOT ON BOARD

Safety Management System

备注: 如有 EPL 的船舶, 取消 EPL 功能所需要的时间 分钟

舵系统规范 Steering Particulars

舵类型 Type of Rudder: ELECT-HTD RAM CYLINDER 最大转角 Max. Angle: 35 度 Deg.

左满舵至右满舵 Hard-Over to Hard-Over: 25 秒 Sec. Rudder Angle for Neutral Effect: 0 度 Deg.

侧推器 Thruster, 首 Bow: 千瓦 Kw (马力 HP) 尾 Stern: 千瓦 Kw (马力 HP)

检查是否在船并备好及其他信息 Checked if Aboard and Ready and Other Information:

锚 Anchor: (☒) 汽笛 Whistle: (☒) 舵机 Steering Gear: (☒)

雷达 Radar, X Band: (☒) S Band: (☒) 电源系统数目 No. of Power Units Operating: (2)

指示器 Indicators, 舵 Rudder: (☒) 转速仪 RPM: (☒)

电罗经 Gyro Compass: (☒) 误差 Error: +0.2, 磁罗经工况 Magnetic compass: (☒) 误差 Error: (-1.7)

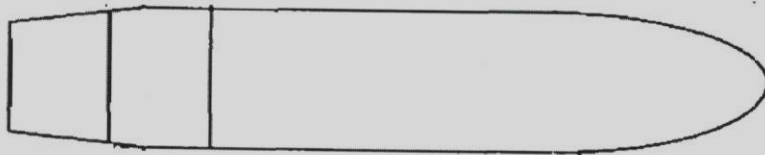
电子海图 ECDIS: (☒) 自动雷达 ARPA: (☒) 计程仪 Speed Log: (☒) 船舶自动识别系统 AIS: (☒)

多普勒 Doppler: Yes/No 双轴 Dual-Axis: Yes/No 主机车钟 Engine Telegraphs: (☒)

电子定位系统类型 Type of Electric Position Fixture System: FMD-3300&GPS

有关靠泊安排的资料, 包括拖船、带缆艇、系泊安排和其他外部设施的用途、特点和数目。Information on berthing arrangements including the use, characteristics and number of tugs, mooring boats, mooring arrangements and other external facilities. (请画草图 make a sketch as follow)

MOORING PLAN



Pilot working language on bridge:

当值驾驶员 Duty OOW 3/0 fuy

填写人(船长) Prepared by (Ship's Master) F 杨

引水 Pilot

填表日期 Date of Entry 03 - OCT - 2025