Būdas pagal išradimą yra įgyvendinamas naudojant įprastinę automatinio atpažinimo sistemą su palydoviniu sekimu, apimančią laivybos keliais plaukiojančių laivų signalų siųstuvus ir imtuvus, tinkama orbita skriejantį palydovą, kuris gali priimti laivų siųstuvų siunčiamus signalus.Skaitmeniniame žemėlapyje žemės paviršius yra padalinamas į zonas, kurių plotis yra apytiksliai 2/3 palydovo apžvalgos lauko pločio (zonos plotis turi būti toks, kad į palydovo apžvalgos lauką nepatektų dvi vienodos pazonės), o zonos yra padalinamos į pazones, kurių plotis yra lygus maksimaliam ryšio atstumui tarp laivų. Tokiu būdu padalinto žemėlapio kiekvienoje iš zonų yra suformuojamas pasikartojantis pazonių skaičius. Tokia zonų ir pazonių struktūra yra suformuojama kaip skaitmeninis žemės paviršiaus žemėlapis, kuris yra įvedamas į automatinio atpažinimo sistemą. Esant tokiam padalinimui, paketų laiko intervalų rinkinys yra išdalinamas kiekvienos zonos pazonėms po lygiai arba skirtingomis proporcijomis. Kiekvieno laivo, esančio vienoje iš pazonių, automatinio atpažinimo sistemos laivo dalis priskiria laiko intervalą iš toje pazonėje, arba kitoje artimiausiose pazonėje, esančio laiko intervalų rinkinio. Tokiu būdu yra išvengiama automatinio atpažinimo sistemos signalų persidengimo juos priimančiame palydove.