

Ein Assistenzsystem zur Verhinderung von Schäden an Schiffen und Hafeninfrastruktur

Hilko Wiards – Deutsches Zentrum für Luft und Raumfahrt

Dr. Matthäus Wuczkowski – Niedersachsen Ports GmbH & Co. KG.

Dr. Sebastian Feuerstack – Deutsches Zentrum für Luft und Raumfahrt

HTG-Kongress 01.06.2022 Düsseldorf



Einleitung

- Bei Hohem Verkehrsaufkommen auf Wasserwegen und in Häfen kommt es häufiger zu Gefährdungssituationen
 - Schiffe manövrieren in schwer einsehbaren und schwer einschätzbaren Bereichen
 - Vollständige Schiffsrotation in engen Hafenbecken
 - Lotsen müssen sich an ständig und manchmal schnell wechselnde Umweltbedingungen anpassen
 - Wirtschaftlicher Druck und enge Zeitvorgaben
- Folge können Havarien im Hafen sein
 - Viele kleinere Schäden werden nicht sofort erkannt
 - Konsequenzen:
 - Wirtschaftlicher Schaden
 - Langwierige Gerichtsverfahren
 - Hoher Verwaltungsaufwand
 - Beeinträchtigung des Hafenbetriebs





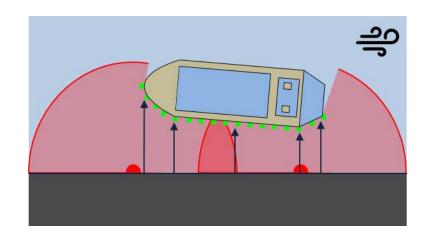


Lösungsansatz

SmartKai – Ein Hafenassistenzsystem

- Entwicklung eines hafen- und sensorbasierten Assistenzsystems
- Einbindung von Umweltdaten in das Lagebild
 - Tide, Strömung, Wind, Sichtweite
- Zielgruppengerechte visuelle Darstellung der Parameter
 - Distanzen und Geschwindigkeiten zu Kaimauern und Anlegebrücken
- Nachvollziehbarkeit
 - Aufzeichnung möglicher Gefahrensituationen
 - Fusion mit AIS Signalen und Kamera-Bildern







Projektkonsortium

Niedersachsen Ports

- Verbundkoordinator
- Bereitstellung der Hafeninfrastruktur

SICK

- Entwicklung eines neuartigen LiDAR Sensors
 - Spezialisiert auf maritime Umgebungen
 - Höhere Distanz
- Bereitstellung von Bestandssensorik

HuMaTects

- Entwicklung einer UI für Lotsen und Kapitäne
 - PPU, Tablet, VR-Brillen

DLR

- Testfeld-Entwicklung
 - Integration der Sensortechnik
- Entwicklung einer Datenverarbeitungspipeline
- Simulative Beiträge

Gefördert durch das BMDV im Rahmen der Förderrichtline Innovative Hafentechnologien (IHATEC) über eine Laufzeit von 3 Jahren.









Gefördert durch:



aufgrund eines Beschlusses des Deutschen Bundestages



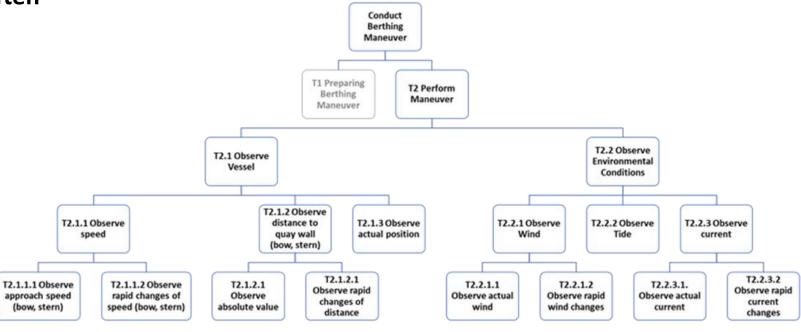
Anforderungserhebung

Gespräche mit Lotsbrüderschaften

- Anforderungen
- Feedback
- Aufgabenanalyse

Regularien der IMO (GNSS)

- Positionsgenauigkeit
- Updateintervalle
- Ausfallzeiten





Referenzpunkte

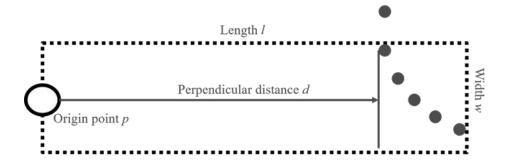
- AIS teilweise Grundlage für Positionierung
 - Aktualisierungsfrequenz ist abhängig von der Geschwindigkeit
 - Am niedrigsten während Anlegemanövern

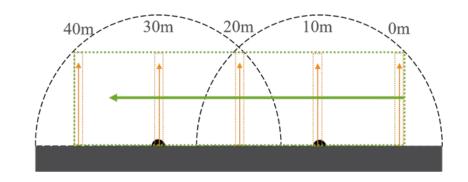


- Metermarkierungen und markante Punkte, die zur Orientierung dienen
- Erlaubt visuelle Einschätzung der Position des Schiffes in Relation zur Kaimauer

Referenzpunkte

 Verwendung von 2D/3D LiDAR für die virtuelle Platzierung von "1D LiDAR" Sensoren entlang der Kaimauer





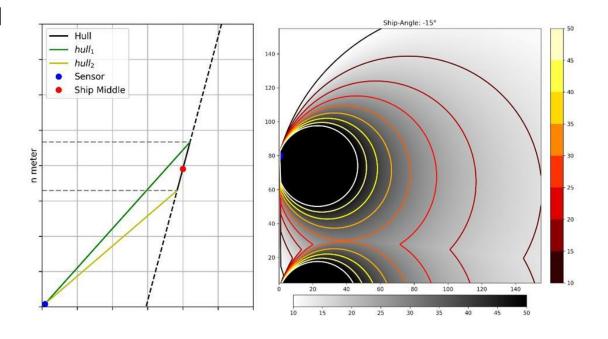


Berthing Support Area

Seegebiet in dem sicheres Anlegen zugesichert wird

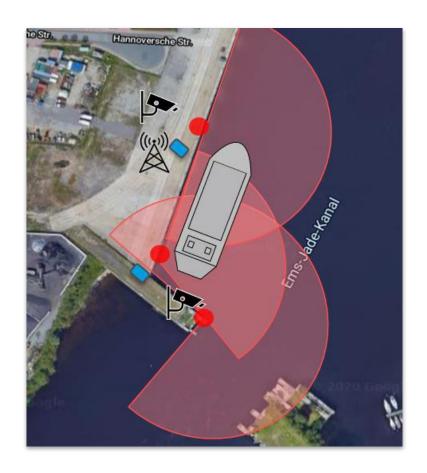
- Geopolygon eines Seegebiets A_{poly}
- Menge Einflussparameter P
 - Teilmengen: $P_{control}$, $P_{construction}$, $P_{environmental}$
- Menge Einschränkungen C
 - Grenzwerte / Mengen gültiger Werte

 $\mathit{BSA} \ is \ \mathit{valid} \ \Longleftrightarrow \forall c_p \in \mathit{C} \colon \mathit{p.value} \in c_p \lor \mathit{ship.hull} \ \subset \ \mathit{A}_{poly}$





Testaufbau



Wilhelmshaven



Cuxhaven



Datenverarbeitung

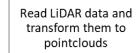
Entgegennahme auf Sensorknoten

- IndustriePC
- Backupbatterie
- Netzwerk

Verteiltes Datenstrommanagementsystem (DSMS)

- Zeitstempelgenaue Speicherung
- Eigene Berechnungen
- Erweiterbare Schnittstellen





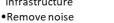


Align data using calculated transformation matrix



Pointcloud Filtering

•Remove static infrastructure



Find targets and track them over time



Extract features

Position

Distance to quay wall



Evaluate tracking results based on a DGPS Reference sensor



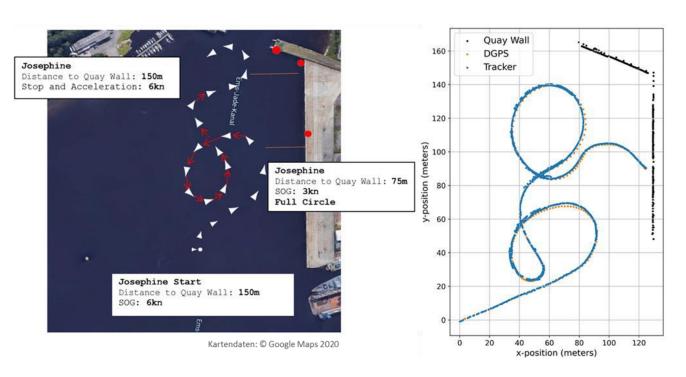
Evaluation

Beobachtung passiven Verkehrs

- System zeichnet im Dauerbetrieb Daten auf
- Ausfallsicherheit und Zuverlässigkeit
 - Extreme Wetterlagen

Testkampagnen

- Szenarienkatalog
- Kontrollierte Umgebungsbedingungen
- Vergleichsmessungen schiffsseitig

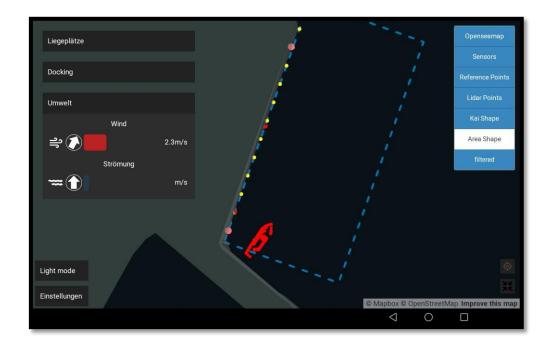




11

Aktuelle Arbeiten

- Weiterer Aufbau in Cuxhaven
 - RoRo-Use-Case aufgebaut
 - Hafendurchfahrt im Aufbau
- Testkampagne in Planung
 - Weitere Evaluation des neuen Sensors
 - Abbildung von Tidenhub





Einsatzmöglichkeiten für das System

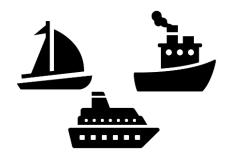
- Liegeplätze, Hafen- und Schleuseneinfahrten
- Nautisch herausfordernde Hafenbereiche
- Liegeplätze für Schiffe mit Gefahrgutladung
- Enge Wasserstraßen/ Brückendurchfahrten



https://ralphvonkaufmann.com/reportage-fotografie-hamburg/



Zusammenfassung



Schiffsunabhängig



Mit Nutzern entwickelt



Hafenspezifisch



Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!

Niedersachsen Ports GmbH & Co. KG

Dr. Matthäus Wuczkowski

Tel.: +49 (0) 441 3 50 20 - 613

e-Mail: mwuczkowski@nports.de

Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e.V.

M.Sc. Hilko Wiards

Tel.: +49 (0) 441 770507- 418

e-Mail: hilko.wiards@dlr.de







