

Sanierung von Seeschiffen

Induktiver Analogsensor zur
Abstandsüberwachung



Analogsensor MKU 215

Die Sanierung von Seeschiffen ist eine aufwendige und teure Angelegenheit. Durchschnittlich alle fünf Jahre muss ein Schiff ins Trockendock. Zu den aufwendigen Sanierungsarbeiten gehört die Sanierung des Stahlrumpfes. Rostige Stellen an der Außenhaut werden mit Sand gestrahlt und anschließend lackiert. Des Weiteren müssen am gesamten Unterwasserschiff bewuchshemmende Anstriche aufgetragen werden. Diese Arbeiten werden bislang noch weitestgehend manuell ausgeführt. Werftmitarbeiter seilen sich Außenbords ab und bearbeiten die betroffenen Stellen bzw. werden Gerüste aufgebaut um das bis zu 15m hohe Freibord zu bearbeiten.

Die Firma Palfinger Systems entwickelte einen computergesteuerten Roboter, der unter Verwendung eines Kamerasystems rostige Stellen erkennt und anschließend sandstrahlt und lackiert. Für den optimalen Betrieb des High-Tech-Carrier-Systems ist ein definierter Abstand zur Bordwand einzuhalten. Induktive Analogsensoren von Proxitron messen permanent den Abstand der einzelnen Systeme für Inspektion, Reinigung und Lackierung zur Bordwand

und steuern das System auch über kritische Stellen wie z.B. Rundungen oder Wölbungen.

Eingesetzt wird ein kompakter Analog-Sensor MKU 215.194 S4 mit wasserdichter RS 485 Steckverbindung. Der Sensor verfügt über einen Messbereich von 0-120mm. Der Objektabstand kann über den Analogausgang und über die serielle Schnittstelle übermittelt werden. Messbereich und Linearisierung für unterschiedliche Einsatzbereiche sind mit zwei Tastern oder über die Schnittstelle individuell einstellbar.

Auf einen Blick

- Wartungsfrei
- Robust
- Wasserdichte Steckverbindung
- RS 485 Schnittstelle

Technische Daten MKU 215.194 S4

- Abstandsbereich max. ab: 0 - 120 mm
- Einbauart in Metall: nicht bündig
- Betriebsspannung: 24 V DC \pm 20 %
- Ausgang: 4 - 20 mA