



Team Josephine Cochrane



Inhaltsverzeichnis

- Grundidee
- Gesamtergebnis
- „Römerhelm“
- Befestigung am Messmast
- Befestigung am Monopile
- Energieversorgung
- Vorteile
- Quellen



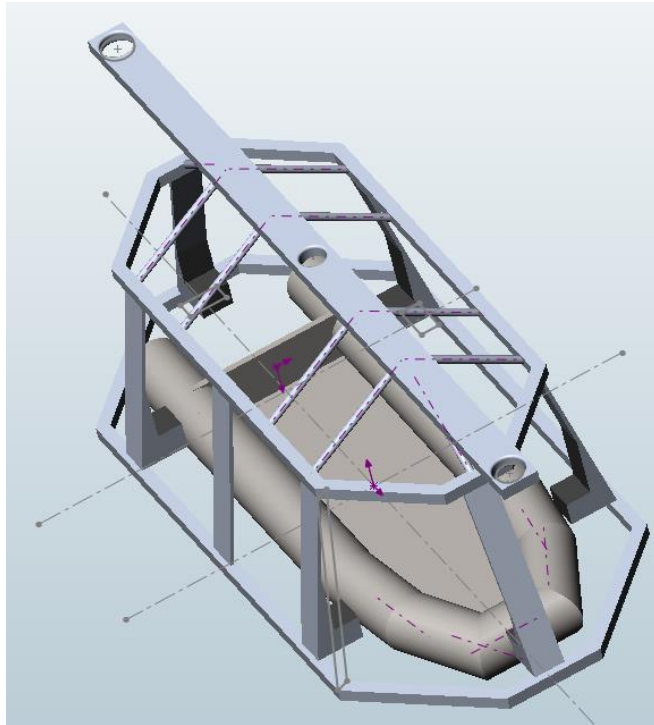
Grundidee

- Boot kontrolliert absenken
- Führung endet 5 m über normal Null
- Pendeln wird minimiert



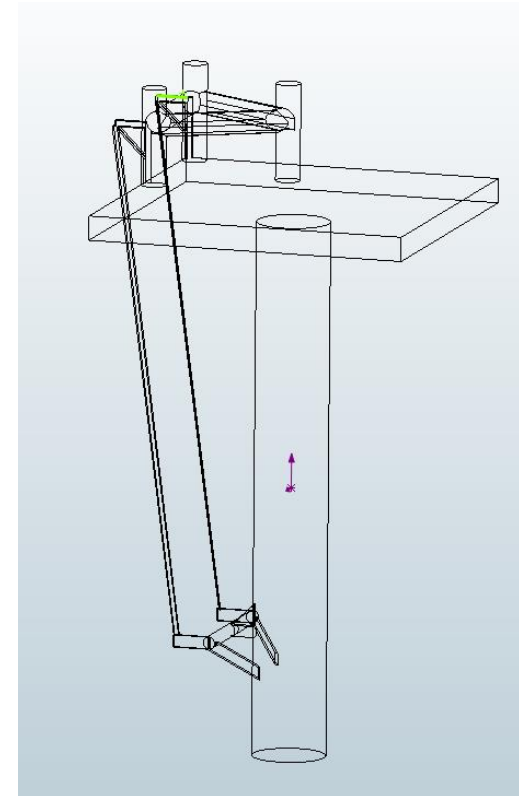


Gesamtergebnis



- Boot ist komplett geschützt

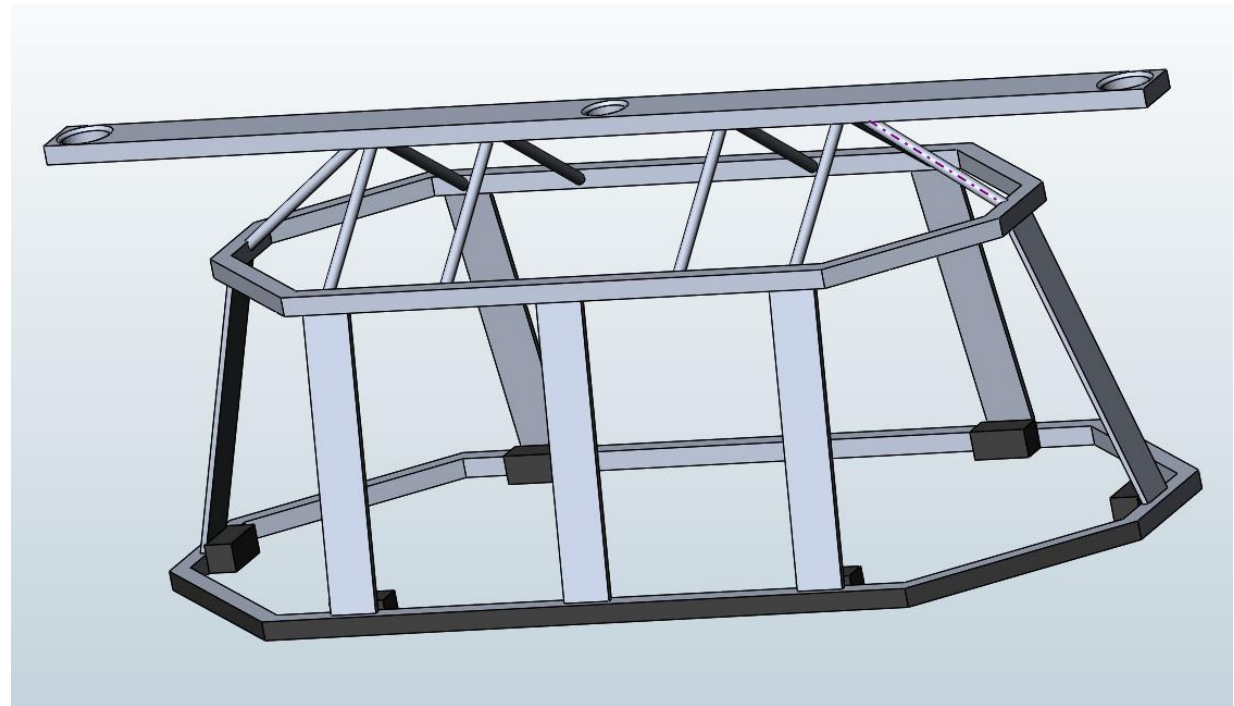
- Führungssystem ist fest verbunden





„Römerhelm“

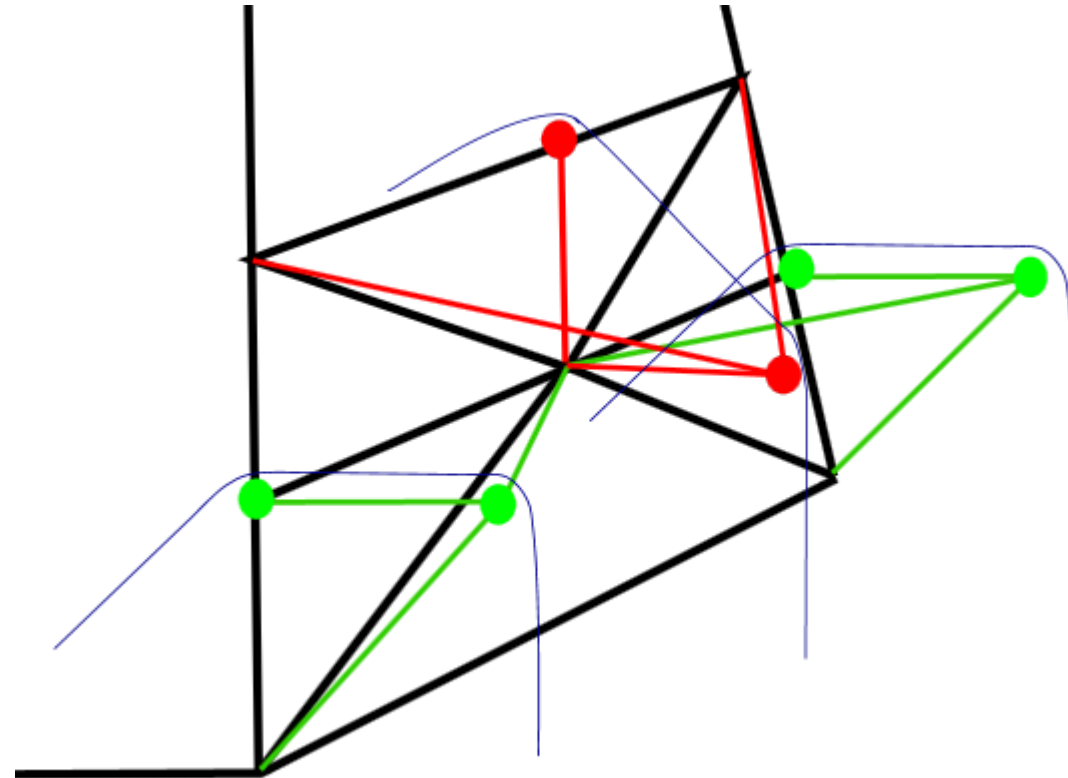
- Verhindert unkontrolliertes drehen
- Ermöglicht sichere Lagerung des Bootes





Befestigung am Messmast

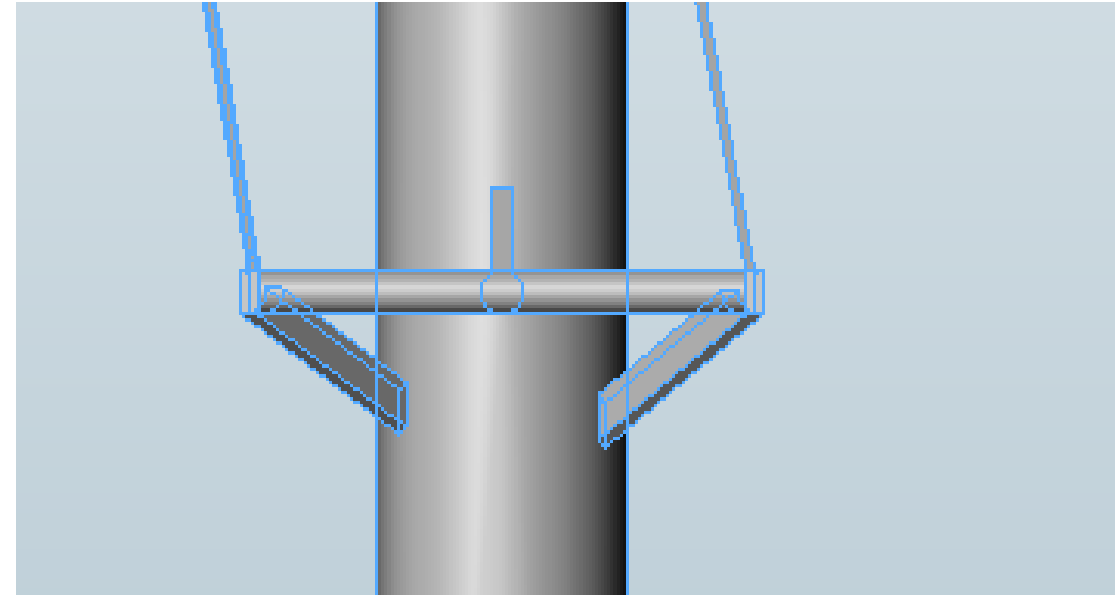
- 3 Punkt Befestigung
- Sichert gegen verdrehen
- Winde auf erster Plattform im Messmast





Befestigung am Monopile

- Endet ca. 5 m über normal Null
- Seillänge: 18 m
- Gespannte Führungsseile
- Begrenzt das Pendeln auf 5 m





Energieversorgung

- Installation eines Notknopfes an der Bedienkonsole unter dem Messmast
- Umschaltung der Generatoren auf manuellen Betrieb
- Zuschaltung und Synchronisierung eines zweiten Generators



Vorteile

- Pendeln wird verhindert
- gutes PreisLeistungsverhältnis (ca. 24.000€),
da wenig Gewicht (ca. 1,5 t)
- Auch bei schwerem Seegang einfaches benutzen möglich
- Überwachung durch Audio / Videoverbindung
- Ermöglicht in jeder Situation den bestmöglichen Schutz für die
Bootsinsassen

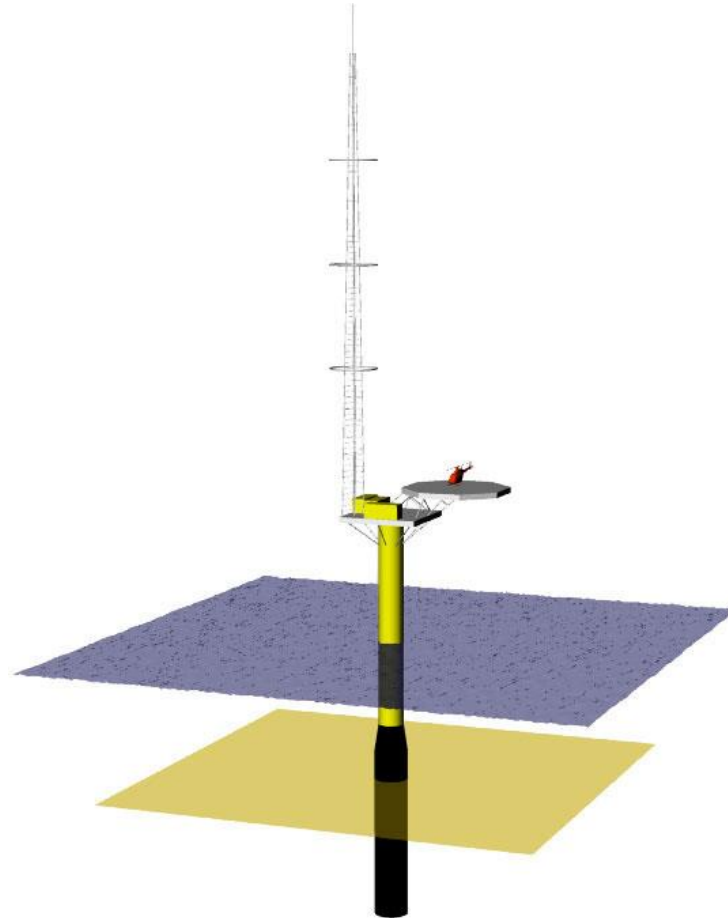


Quellen

- Zur Verfügung gestelltes Datenmaterial
- Tabellenbuch Metall
- <https://upload.wikimedia.org/wikipedia/commons/5/5a/Fino3.jpg>
(11.11.2016. 18 Uhr)
- <http://www.fino3.de/> (11.11.2016 18 Uhr)



Fragen...?



Team Mitglieder:

- Christoph Witte
- Timo Glas
- Jan Kersten Otholt
- Sebastian Lübbert
- Frank Schlender
- Harald Hillmann