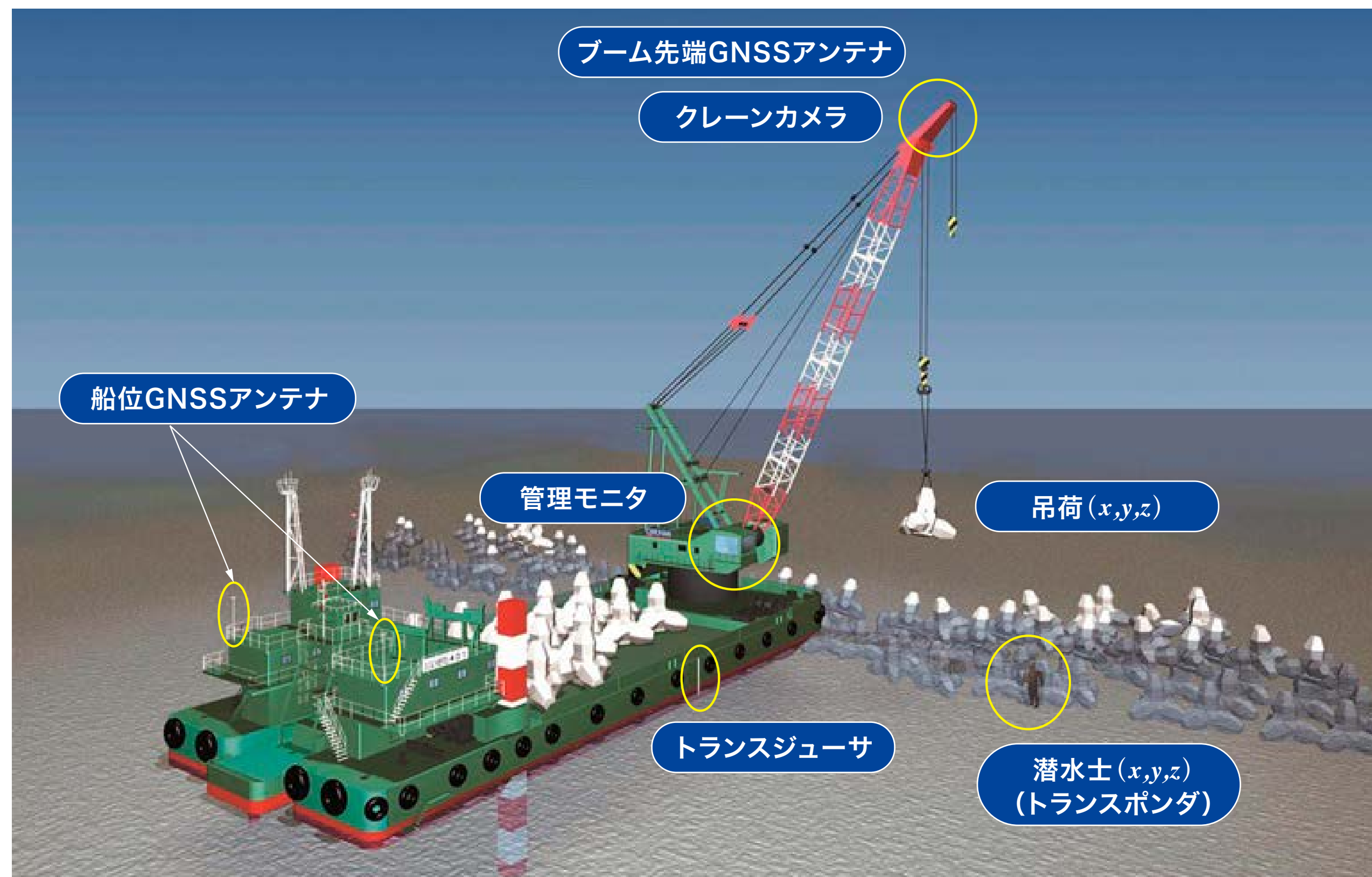


水中3D誘導システム

NETIS:HRK-170002-A

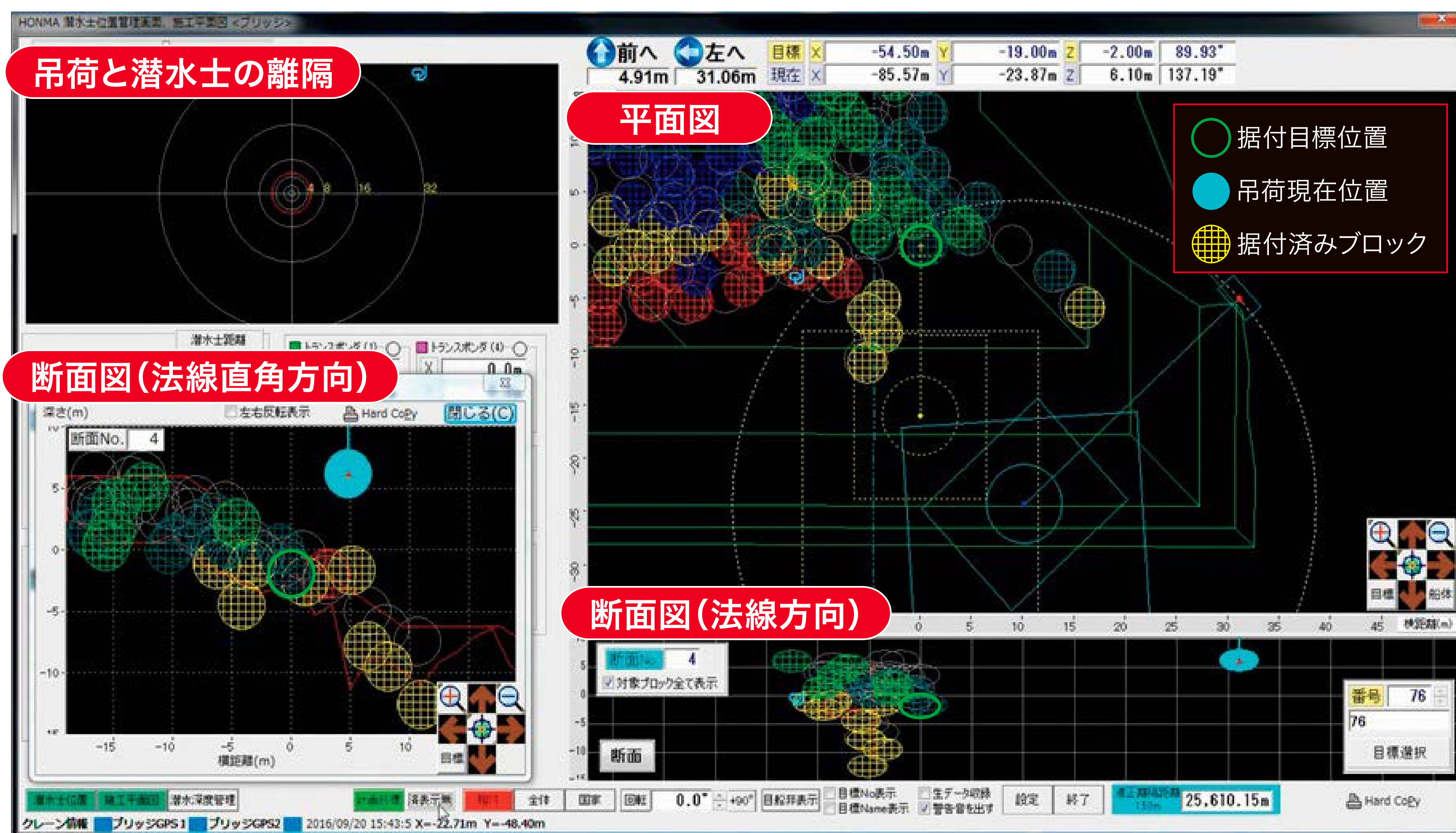
本システムは、「クレーン作業安全誘導システム(特許第5392182号、NETIS:HRK-120001-VE)」の施工性と安全性をさらに向上させることを目的として、吊荷の空間的な情報が把握できる機能を追加し、海上クレーン作業を三次元管理できるシステムとして開発しました。



システム概要



クレーンカメラによる吊荷周辺監視



管理モニタ概要

施工性の向上

- Z座標の設定が可能になり、ブロック据付の目標位置や既設構造物を断面図に表示し、据付完了の着色表示を可能にしました。クレーンオペレータが目標据付位置や既設構造物等を視覚的に把握でき、品質向上、施工性向上に繋がります。
- 設計断面および目標据付位置を同一モニタへ表示可能にし、クレーンオペレータが据付中のブロック位置を把握しながら作業ができるため、据付精度が向上します。

安全性の向上

- 同一モニタ上で吊荷と潜水土の離隔を平面配置のみならず断面的にも把握でき、オペレータが吊荷と潜水土の上下位置関係を確認しながら作業できます。
- トランスポンダとGNSS、クレーンの姿勢情報より吊荷と潜水土の位置情報を作業中にリアルタイムに把握し、吊荷と潜水土の離隔を直接確認しながら作業できるため接触防止等を図ることができます。
- クレーンの作業半径内や任意に設定できる警告エリアに潜水土が侵入した際に警告表示と警告音を発することができるので作業中の注意喚起を強化することができます。