

Pressemitteilung

Kampf dem Plastikmüll: Autonome Unterwasserroboter werden im Hamburger Hafen getestet

Hamburg, 11.05.2022 – Die acht Partner Hamburg Port Authority (HPA), das Fraunhofer-Center für Maritime Logistik und Dienstleistungen, die Technische Universität Delft, die regionale Entwicklungsgesellschaft Dubrovnik (DUNEA), SUBSEA TECH SAS, die Technische Universität Cluj-Napoca, die Technische Universität München und die Universität von Dubrovnik arbeiten im Rahmen des EU-geförderten Projektes SeaClear (www.seaclear-project.eu) an der Entwicklung eines autonomen Systems, um den Meeresboden zu reinigen.

Das SeaClear-System besteht aus einem autonomen Schiff mit zwei Unterwasserrobotern, die Abfall unter Wasser identifizieren und sammeln. Auf dem ITS Congress 2021 wurde das System, dessen Einzelkomponenten von verschiedenen Projektpartnern seit Januar 2020 entwickelt werden, vorgestellt. Nun werden die Einzelkomponenten erstmals zusammengeführt und die Prozesse im Rahmen einer Testkampagne unter Realbedingungen erprobt. Als Testgebiet fungiert das Areal des Hansahafens im Hamburger Hafen.

„Obgleich wir in Hamburg nicht die Herausforderung haben, große Mengen Plastikmüll aus der Elbe bergen zu müssen, bietet der Hafen doch ideale Bedingungen für die Tests des SeaClear-Systems. Das trübe Wasser der Elbe, die Tidenströmungen und auch der Schiffsverkehr stellen besondere Herausforderungen für das System dar. Für uns bieten diese Tests zudem wichtige Erfahrungen beim Einsatz von autonomen Systemen“, sagt Jens Meier, CEO der Hamburg Port Authority.

„Wir freuen uns, das System erstmalig im Hamburger Hafen zu testen“, sagt Carlos Jahn, Leiter des Fraunhofer-Centers für Maritime Logistik und Dienstleistungen. „Die Ergebnisse der einwöchigen Testläufe werden unsere Entwicklungen im Bereich der Systemintegration im weiteren Projektverlauf vorantreiben.“

Im Zuge der Tests werden unter anderem präparierte Proben von Müllpartikeln an den Gewässergrund abgelassen. Die Aufgabe des kleinen Tauchroboters ist die Erfassung und Markierung der Funde in der zuvor erstellten Umgebungskarte.