

# INCASS

## Inspection Capabilities for Enhanced Ship Safety



Ein Schiff wird inspiziert und überprüft.



Ein ultraleichter magnetischer Crawler für die Inspektion von Frachträumen und Rümpfen.



Der Crawler kann auch schwer zu erreichende Regionen wie Frachträume inspizieren.

### Entwicklung innovativer Konzepte für die Verbesserung der maritimen Sicherheit

Das Projekt INCASS bringt eine Riege erfahrener, international agierender Unternehmen und Forschungseinrichtungen zusammen, die sich mit Aspekten im Bereich der Schiffsinspektion, der Identifizierung risikoreicher und nicht dem Standard entsprechender Schiffe sowie der Bereitstellung schiffsbezogener Informationen beschäftigen und sich darüber hinaus für eine enge Kooperation der maritimen Stakeholder einsetzen. Ziel ist es, Schiffsunfälle zu vermeiden, die maritime Sicherheit zu verbessern und die Umwelt zu schützen.

Das INCASS-Konsortium strebt eine innovative Lösung für ein Schiffsinspektionssystem an, das sich durch die Integration mehrerer, bisher voneinander getrennter Komponenten auszeichnet. Auf diese Weise sollen die vielen unterschiedlichen Informationen, die die Maschinen- und Strukturdaten aus dem Schiffsbetrieb liefern, effektiver genutzt werden. Dafür kommen u.a. robotische Plattformen zum Einsatz, die durch „intelligente“ Sensoren und eine integrierte Risikoanalyse eine umfangreichere Inspektion ermöglichen.

Projektlaufzeit: 11/2013 – 04/2017

### Partner:



### Gefördert durch:



Die Förderung erfolgt im 7 Forschungsrahmenprogramm der Europäischen Union, Fördernummer: 605200.



**Kontakt:**  
DFKI GmbH & Universität Bremen  
Robotics Innovation Center

Direktor: Prof. Dr. Frank Kirchner  
Telefon: 0421 - 17845 - 4100  
E-Mail: [robotik@dfki.de](mailto:robotik@dfki.de)  
Internet: [www.dfki.de/robotik](http://www.dfki.de/robotik)