

SCHRIFTENREIHE DER TECHNISCHEN
HOCHSCHULE WISMAR

HEFT 1

4. Tagung Hafentechnik

Gestaltung von Umschlagprozessen in Seehäfen

September 1989

Herausgeber: Der Rektor
Redaktion des
Heftes: Dipl.-Ing. Picha

Als Manuskript gedruckt
Hausdruckerei der TH Wismar

CG 30 /139 / 89
ISSN 0863 - 2073
ISBN 3-910102-00-X

Redaktionseschluß:
10. April 1989

UB/TIB Hannover 89
111 839 343



Grabnitzki, B. Möglichkeiten der Leistungssteigerung von TUL-Systemen	3
Appelt, G.; Sydow, J. Untersuchungen zur wissensbasierten Projektierung des Umschlagbereiches von Stückgutlagern	7
Pawletta, T. SIMLAG - ein Simulationsmodell für Lagersysteme	10
Gluth, H. Die Logistik als Innovationsstrategie in zukunftsorien- tierten Fertigungssystemen	14
Schönknecht, R. Gütersendungsdatei als Kernstück für rechnergestützte Technologenarbeitsplätze im Seehafenumschlag	20
Laue, U. Anforderungen an perspektivische Containerterminals aus Sicht der Reeder	22
Picha, J.-H.; Müller, G. Rechnerunterstütztes Planungs- und Steuerungskonzept für die Großcontainerinstandsetzung	26
Steinicke, H.-J.; Kanneberg, E. Serielle Datenübertragung für rechnergesteuerte Krane im bedienarmen Ruf- und Versandbetrieb	31
Stamberger, W.; Deistung, K. Datenübertragung zur Automatisierung des Containerum- schlages im SHR und erweitert angewendet auf einem GCUP der DR	35
Körner, E. Rechnergestützte Positionserfassung von spurgeführten Freiluftkrananlagen	39
Eggert, R.; Kessel, W.; Oberbeck, M. Untersuchungen zur dynamischen Massebestimmung an einem Doppellenkerwippsdrehkran	42
Umbreit, M. Rechnergeführte Kranantriebssteuerung	46
Platzhoff, A. Kennfelddarstellung des energetischen Betriebsverhaltens für dertechnischer Bewegungsstrukturen	49
Metzlaff, J.; Jahn, K. Grundkonzept eines Rechnergestützten Informationssystems (RIS) im Seehafen Wismar	54

Lüsch, J. Grundsätze des Layouts von Ro/Ro-Terminals	59
Großmann, G. Manipulatoren und Roboter für das Füllen von Containern mit Stückgütern	68
Bever, N. Dialogprogramme zur Einsatzvorbereitung für Umschlag- roboter	72
Novkirischki, V. - VR Bulgarien Laderaummanipulator mit Tragfähigkeit von 22 kN	76