

(19)



Europäisches Patentamt
European Patent Office
Office européen des brevets



(11) Veröffentlichungsnummer: **0 391 034 B1**

(12)

EUROPÄISCHE PATENTSCHRIFT

(45) Veröffentlichungstag der Patentschrift: **27.10.93**

(51) Int. Cl.⁵: **B63B 21/66**

(21) Anmeldenummer: **90102450.5**

(22) Anmeldetag: **08.02.90**

(54) **Trägervorrichtung.**

(30) Priorität: **03.04.89 DE 3910747**

(43) Veröffentlichungstag der Anmeldung:
10.10.90 Patentblatt 90/41

(45) Bekanntmachung des Hinweises auf die
Patenterteilung:
27.10.93 Patentblatt 93/43

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH DE DK ES FR GB GR IT LI LU NL SE

(56) Entgegenhaltungen:
DE-A- 2 455 270
FR-A- 2 231 560
FR-A- 2 332 173
GB-A- 2 114 078
US-A- 2 589 312

(73) Patentinhaber: **GKSS-FORSCHUNGSZENTRUM
GEESTHACHT GMBH
Max-Planck-Strasse
D-21502 Geesthacht(DE)**

(72) Erfinder: **Fanger, Hans-Ulrich, Dr.
Jahnstrasse 8
D-2057 Reinbek(DE)**
Erfinder: **Maixner, Uwe
Bündweg 28
D-2123 Barum(DE)**

(74) Vertreter: **Niedmers, Ole, Dipl.-Phys. et al
Patentanwälte
Niedmers & Schöning
Jessenstrasse 4
D-22767 Hamburg (DE)**

EP 0 391 034 B1

Anmerkung: Innerhalb von neun Monaten nach der Bekanntmachung des Hinweises auf die Erteilung des europäischen Patents kann jedermann beim Europäischen Patentamt gegen das erteilte europäische Patent Einspruch einlegen. Der Einspruch ist schriftlich einzureichen und zu begründen. Er gilt erst als eingelegt, wenn die Einspruchsgebühr entrichtet worden ist (Art. 99(1) Europäisches Patentübereinkommen).

Beschreibung

Die Erfindung betrifft eine Trägervorrichtung für die Aufnahme von Meß-, Überwachungs-, Datenspeicher- und Telemetriemitteln und dgl., die mittels eines Schleppseils und/oder eine Verbindungskabels mit einem Fahrzeug verbunden und von diesem im in das Wasser eingetauchten Zustand geschleppt wird.

Zur Erforschung des Meeres, des Meeresbodens, zur Beobachtung und Ortung von Gegenständen im Meer sowie auf und im Meeresboden sind eine Vielzahl von Meß- und Überwachungssystemen erforderlich, die auf Trägervorrichtungen angeordnet werden, die ihrerseits wiederum durch ein Schleppseil und/oder ein Verbindungskabel mit dem schleppenden Fahrzeug verbunden sind. Dabei kann das Fahrzeug, das sowohl ein Wasserfahrzeug als auch ein Hubschrauber sein kann, die Trägervorrichtung in vorbestimmten konstanten Tiefen schleppen oder die Trägervorrichtung wird bei einer anderen Art der Meßwerterfassung mit periodisch wiederkehrenden Tiefenänderungen geschleppt. Schließlich kann eine derartige Trägervorrichtung auf vorgegebenen Kursen in einem bestimmten Abstand zum Meeresgrund geschleppt werden oder auf festen Positionen kontinuierlich Vertikalprofilierungen des Meeres ausgeführt.

Für die verschiedensten Meß- und Erfassungsaufgaben, beispielsweise zur Messung von Schwebstoffkonzentrationen im Wasser mit optischen oder akustischen Methoden, Magnetfeldmessungen oder dgl., ist es sinnvoll, wenigstens die sogenannten hydrographischen Standardparameter wie Tiefe, Leitfähigkeit, Druck, Schallgeschwindigkeit, Geschwindigkeit in allen drei Freiheitsgraden und die Schleppbewegungsdaten, wie Neigung, Richtung, Beschleunigung gleichzeitig mitzuerfassen. Mit zunehmender Anzahl der Meß-, Überwachungs- und sonstigen Einrichtungen zur Erfassung dieser Parameter vergrößert sich aber üblicherweise auch das Volumen der dafür erforderlichen elektronischen Einrichtungen und damit der Anströmwiderstand der Trägervorrichtung, was wiederum zu einem sehr nachteiligen Verschlechtern der Schleppeigenschaften der derart bestückten Trägervorrichtung führt.

Wird ein Wasserfahrzeug zum Schleppen der Trägervorrichtung verwendet, treten verschiedene Wechselwirkungen verschiedener Größe, beispielsweise durch das Rollen und Stampfen des Wasserfahrzeuges, Anströmwiderstand durch unterschiedliche Ausrichtung des Körpers der Trägervorrichtung zur Hauptströmrichtung, Seildrall, veränderlicher Seildurchhang, veränderlicher Seilschrägzug usw. auf, so daß die Trägervorrichtung mehr oder weniger unkontrollierte horizontale und vertikale Bewegungen um den Sollkurs ausführt.

Der Informationsgehalt und die Güte der bei derartigen unerwünschten Bewegungen der Trägervorrichtung erfaßten Daten wird naturgemäß beeinträchtigt (verrauscht), was insbesondere für Fernmessungen von der Trägervorrichtung aus (Echolotungen, Dopplermeßverfahren, Magnetfeldmessungen) für die Zeitkonstante durch die sich ständig ändernde Ausrichtung der entsprechenden Sensoren auf der Trägervorrichtung eine große und nachteilige Rolle spielt.

Man hat bei im Stande der Technik bekannten Trägervorrichtungen versucht, diese Nachteile dadurch zu beseitigen, daß man Trägervorrichtungen passiv stabilisierte, d. h. die Trägervorrichtung mit Flossen oder dgl. versah und, um diese Flossen zur Stabilisierung der Trägervorrichtung wirksam werden zu lassen, die Trägervorrichtung viele 100 Meter hinter dem Fahrzeug herzuführen. Es zeigte sich, daß diese sogenannten passiv stabilisierten Trägervorrichtungen trotzdem noch unerwünschte horizontale und vertikale Bewegungen um den Sollkurs ausführten, wobei besonders die Signale von Schallortungssystemen stark verrauscht wurden, d. h. die Schallkeule änderte fluktuierend ihre Richtung und erfaßte dabei in undefinierter Weise Meeresbodenflächen bzw. Wasserkörper. Durch den ständigen Richtungswechsel der Trägervorrichtung wird zudem auch die genaue momentane Positionsbestimmung und auch Positionseinhaltung erschwert.

Andere Trägervorrichtungen wurden mit sogenannten aktiven Steuerungen ausgeführt, um ein präzises Bahnverhalten im Wasser zu zeigen. Diese aktiv gesteuerten Trägervorrichtungen benötigen aufwendige Sensor- und Regelsysteme, die einerseits die Trägervorrichtung erheblich verteuern und andererseits sie sehr stark störungsanfällig machen. Trotz dieser aktiven Steuerungseinrichtungen sind nicht alle möglichen Einflüsse auf die Trägervorrichtung beim Schleppen im Wasser vorausbestimmbar und auch aufgrund von Regelsystemzeitkonstanten nicht zu vermeiden.

Schließlich zeigte sich, daß auch bei einer dynamisch gesteuerten Trägervorrichtung durch Seildurchhang und Seilschräglage diese weit und völlig unbestimmt hinter dem schleppenden Fahrzeug zurückbleiben kann.

Um den Wasserwiderstand auf derartige bekannte Trägervorrichtungen nicht unbedingt größer als nötig werden zu lassen, werden deshalb zusätzliche Meß-, Überwachungs- und Telemetriemittel, obwohl es zur richtigen Interpretation spezieller Meßdaten wichtig wäre, nicht auf der Trägervorrichtung angeordnet, was natürlich für das gewünschte Meßergebnis insgesamt sehr nachteilig ist.

Es ist Aufgabe der vorliegenden Erfindung, eine Trägervorrichtung zu schaffen, die ohne aktive

Flossenregelung auskommt und auf einer vorbestimmten Position oder Schleppbahn gehalten werden kann, die ohne nachteilige Bewegungen um die Kursachse geschleppt werden kann, die zur Positionsbestimmung im wesentlichen stets direkt unterhalb des schleppenden Fahrzeugs geführt werden kann und auf einfache und kostengünstige Weise herstellbar und nicht störanfällig ist.

Gelöst wird die Aufgabe gemäß der Erfindung dadurch, daß der Körper der Trägervorrichtung wenigstens teilweise aus einem Metall mit einem spezifischen Gewicht $>15 \text{ g/cm}^3$ gebildet wird.

Der Vorteil der erfindungsgemäßen Vorrichtung wird durch die optimierte Ausnutzung der Schwerkraft erreicht, d. h. durch die Verwendung eines Körpers als Abtriebsgewicht mit einem spezifischen Gewicht $>15 \text{ g/cm}^3$ wird das mechanische Beharrungsvermögen der Trägervorrichtung gegenüber den auf die Trägervorrichtung wirkenden Kräften sehr groß gemacht, hervorgerufen beispielsweise durch den Strömungswiderstand, Querstörungseinflüsse, Seildrall, Seilzug und dgl.

Ein weiterer wesentlicher Vorteil der erfindungsgemäßen Trägervorrichtung liegt darin, daß bei einem seilgeführten austarierten Abtriebskörper das benötigte Gewicht nicht, wie bei im Stand der Technik bekannten Vorrichtungen, durch die Länge der Trägervorrichtung und ein möglichst geringes spezifisches Gewicht erreicht wird, sondern der erfindungsgemäße Körper die günstigste hydrodynamische Form bei größtmöglichem spezifischen Gewicht aufweist.

Als Metall eignet sich vorzugsweise Wolfram (gamma ca. 19,3), Tantal (gamma ca. 16,6) und abgereichertes Uran 238 (gamma ca. 18,5), wobei auch vorteilhafterweise das Metall des Körpers der Trägervorrichtung auch aus Gemischen unterschiedlicher Metalle, auch der vorstehend genannten, bestehen kann.

Das hohe spezifische Gewicht der erfindungsgemäß verwendeten Metalle bedeutet nicht nur ein großes Beharrungsvermögen gegenüber horizontalen und Auftriebskräften, sondern auch, daß allseitig die Angriffsflächen auf die Trägervorrichtung während des Schleppens unter Wasser verkleinert werden können, da auf kleinstem Raum eine sehr große Masse vorhanden ist. Zudem wird eine Verkleinerung der Wasserangriffsflächen auf die Trägervorrichtung auch dadurch erreicht, daß diese, im Gegensatz zu den im Stand der Technik bekannten Vorrichtungen, keine Steuerflossen für eine horizontale und vertikale Auslenkung benötigt.

Es ist bekannt, daß die Metalle mit einem spezifischen Gewicht $>15 \text{ g/cm}^3$ sich mechanisch normalerweise nur schwer oder gar nicht bearbeiten lassen. Um dem Körper der Trägervorrichtung dennoch in eine gewünschte Form beliebiger Art bringen zu können, wird das Metall zur Ausbildung des

Körpers vorteilhafterweise gesintert, so daß es sich beispielsweise zur Schaffung der endgültigen gewünschten Form wie normaler Grauguß mechanisch bearbeiten läßt.

Um zu verhindern, daß auf die Trägervorrichtung beim Schleppen im Wasser durch den Drall des verwendeten Schleppseiles ein Drehmoment ausgeübt wird, das die Messungen mit der Trägervorrichtung verfälschen bzw. verrauschen würde, ist der Körper vorteilhafterweise mit einer Drehwirbeleinrichtung versehen, über die der Körper mit dem Schleppseil und/oder dem Verbindungskabel verbunden ist.

Um bei bestimmten Anwendungsfällen, bei denen Momentandaten, die von der Trägervorrichtung bzw. den darauf angeordneten Meß- und Überwachungsmitteln erfaßt werden, zum Fahrzeug sofort übertragen zu können, ist vorteilhafterweise die Drehwirbeleinrichtung mit einer Schleifringeinrichtung versehen, so daß fortlaufend Daten über das Verbindungskabel, das im Schleppseil integriert sein kann, zum schleppenden Fahrzeug übertragen werden können.

Versuche haben gezeigt, daß bei einer vorteilhaften einfach ausgestalteten Vorrichtung der Körper im wesentlichen quaderförmig ausgebildet ist, da die durch das Wasser insgesamt auf den Körper ausgeübten Kräfte beim Schleppvorgang aufgrund der großen Masse bei äußerst kleinem Volumen des Körpers infolge des hohen spezifischen Gewichts des verwendeten Metalls vernachlässigbar klein sind. Der quaderförmige Körper gestattet auch eine verhältnismäßig einfache Art der Befestigung der Meß-, Überwachungs-, Datenspeicher- und Telemetriemittel und gestattet zudem, daß diese völlig unbehindert dem Wasser zur Ausführung ihrer Aufgaben ausgesetzt sind.

Gemäß einer vorteilhaften Ausgestaltung der Vorrichtung kann eine beliebige Mehrzahl neben oder übereinander angeordneter Körper die Vorrichtung bilden, und zwar je nach Bedarf an daran zu befestigenden Meß-, Überwachungs-, Datenspeicher- und Telemetriemitteln und dgl. sowie in Abhängigkeit des gewünschten Grades an Gesamtstabilität der Vorrichtung bei ihrem Einsatz im Wasser. Die Körper können als baugleiche Einheiten im Sinne eines erweiterbaren Systems zusammengefügt werden.

Um die Meß-, Überwachungs-, Datenspeicher- und Telemetriemittel und dgl. auf verhältnismäßig einfache Weise am Körper befestigen zu können, weist der Körper gemäß einer weiteren vorteilhaften Ausgestaltung eine im wesentlichen durch ihn hindurchgehende Öffnung auf, in die die vorgenannten Mittel eingesetzt bzw. eingeschoben und dort befestigt werden können.

Mit einem verhältnismäßig einfachen Mittel kann die Stabilität der Trägervorrichtung beim

Schleppen im Wasser noch erhöht werden, und zwar vorzugsweise dadurch, daß am Körper eine von ihm in Schlepprichtung wegstehende Leiteinrichtung angeordnet ist, die vorzugsweise im wesentlichen in Form eines Leitblechs ausgebildet sein kann, das beispielsweise aus Edelstahl oder dgl. besteht. Um den Einfluß von Querströmen auf die Leiteinrichtung so gering wie möglich zu halten, weist diese eine Mehrzahl quer zu ihr verlaufender Durchgangsöffnungen auf, die beispielsweise geeignet verteilt über der gesamten Fläche der Leiteinrichtung ausgebildet sein können.

Die Trägervorrichtung weist vorteilhafterweise eine Einrichtung zur Erfassung hydrographischer Standardparameter des Wassers (Temperatur, Leitfähigkeit, Schallgeschwindigkeit, Druck, Geschwindigkeit_{x, y, z}, Neigung, Richtung, Tiefe, Beschleunigung usw.) auf, wobei dann, wenn die Erfassungseinrichtung vorzugsweise hochminiaturisiert zur Minimierung des Wasserwiderstandes ausgebildet ist, die Trägervorrichtung das Vorsehen zweier dieser Einrichtungen ohne Schwierigkeiten erlaubt, was gleichermaßen für die Telemetriemittel zur Übertragung der Daten von der Erfassungseinrichtung zum Fahrzeug gilt.

Die Erfindung wird nun unter Bezugnahme auf die nachfolgenden schematischen Zeichnungen anhand eines Ausführungsbeispiels im einzelnen beschrieben. Darin zeigen:

- Fig. 1 eine Trägervorrichtung der erfindungsgemäßen Art und der bisher bekannten Art in unterschiedlicher Schleppstellung relativ zu einem schleppenden Fahrzeug,
- Fig. 2 in perspektivischer Darstellung eine mit einer Erfassungseinrichtung sowie einer Leiteinrichtung bestückten Trägervorrichtung,
- Fig. 3 in perspektivischer Darstellung eine Ansicht auf die Öffnung zweier zusammengefaßter Körper im bestückungslosen Zustand,
- Fig. 4 a eine Seitenansicht auf einen einzelnen der in Fig. 3 dargestellten Körper,
- Fig. 4 b eine Draufsicht auf eine Darstellung gemäß Fig. 4 a,
- Fig. 5 a eine Seitenansicht auf ein den Körper abschließendes Element und
- Fig. 5 b eine Draufsicht auf die Darstellung von Fig. 5 a.

In Fig. 1 ist ein Wasserfahrzeug 11 dargestellt, das die an einem Schleppseil bzw. einem Verbindungskabel 12 im Wasser 13 hängende Vorrichtung 10 schleppt. Gleichzeitig ist in Fig. 1 eine an einem Schleppseil hängende Vorrichtung ersichtlich, die eine typische bekannte Anordnung hinter dem schleppenden Fahrzeug 11 weit hinter dem

Fahrzeug 11 selbst zeigt. Die erfindungsgemäße Vorrichtung 10 hängt auch während des Schleppvorganges nahezu vertikal unter dem schleppenden Fahrzeug 11, das nicht nur ein Wasserfahrzeug, wie dargestellt, sondern auch ein Hubschrauber sein kann.

Die erfindungsgemäße Vorrichtung 10 besteht im wesentlichen aus einem Körper 14; 140, wie sie in nebeneinander zusammengefügt Form in Fig. 3 dargestellt sind. Aus Vereinfachungsgründen wird nachfolgend lediglich ein einziger Körper 14 beschrieben, obwohl nach Art eines Baukastensystems eine Mehrzahl derartiger Körper 14 die Trägervorrichtung 10 bilden können. Wie aus den Fig. 4 a, b ersichtlich ist, ist der Körper 14 nahezu quaderförmig aufgebaut und weist eine nahezu kreisförmige Öffnung, vgl. Fig. 3 oder eine halbkreisförmige Öffnung, vgl. Fig. 4 a, b, auf. Bei der in Fig. 4 dargestellten Ausführungsform wird die Öffnung 14 durch ein plattenförmiges Abschlußelement 21 verschlossen. Die Öffnung 16 durchquert den Körper 14 vollständig.

Am oberen Ende zweier quaderförmiger Körper 14, 140 ist eine Drehwirbeleinrichtung 15 ausgebildet, an deren oberem Teil das Schleppseil 12 bzw. das Verbindungskabel 12 befestigt ist.

Meß-, Überwachungs-, Telemetrie- und Datenspeichermittel 17, die beispielhaft aus der Darstellung von Fig. 2 ersichtlich sind, sind auf geeignete Weise mit dem Körper 14, 140 befestigt und mit Kabeln und dgl. mit der Erfassungseinrichtung 20 verbunden. In beiden Öffnungen 16 der Körper 14, 140 ist jeweils eine Erfassungseinrichtung 20 angeordnet. Mit der Erfassungseinrichtung 20, die prinzipiell beliebige Daten, je nach vorbestimmter Aufgabe des Einsatzes der Trägervorrichtung 10, erfassen soll, werden in der Regel zumindest die sogenannten hydrographischen Standardparameter des Wassers (Temperatur, Leitfähigkeit, Schallgeschwindigkeit, Druck, Geschwindigkeit_{x, y, z}, Neigung, Richtung, Tiefe, Beschleunigung usw.) erfaßt. Zur Verringerung des Wasserwiderstandes ist die Erfassungseinrichtung modular in Hybridtechnik hochminiaturisiert ausgebildet. Über eine ebenfalls an der Trägervorrichtung 10 angebrachte hochminiaturisierte Telemetrie-einrichtung können von der Erfassungseinrichtung 20 von den Meß-, Überwachungsmitteln 17 erfaßte Daten bidirektional mit den entsprechenden Systemen auf dem schleppenden Fahrzeug verbunden sein.

Der Trägerkörper 14 besteht aus einem Metall mit einem spezifischen Gewicht $>15 \text{ g/cm}^3$, wobei das Metall entweder elementar oder in Form von Metallgemischen, beispielsweise einer gesinterten Wolfram-Kupferlegierung, verwendet wird, das Zerspeneigenschaften wie herkömmliche Metalle (Grauguß) aufweist und sich sehr leicht mechanisch bearbeiten läßt.

Der Körper 14 ist vorzugsweise dann, wenn die Trägervorrichtung 10 auch als Probennehmer zur Spurenanalytik verwendet wird, von einer Teflon- oder einer Titanschicht ummantelt, was gleichermaßen für die sonstigen Bauteile 10 der Vorrichtung gelten kann. Durch die Verwendung völlig unmagnetischer Metalle für den Abtriebskörper und die übrigen Teile der Vorrichtung 10 eignet sich die Vorrichtung 10 insbesondere auch zum Einsatz für hochgenaue Magnetfeldmessungen.

Die Vorrichtung 10 kann auch eine Leiteinrichtung 19 aufweisen, die in Schlepprichtung 18 am Körper 14, 140 angeordnet ist, wobei die Leiteinrichtung 19 in der Regel lediglich aus einem normalen Leitblech zu bestehen braucht. Das Leitblech 19 ist dabei vorteilhafterweise mit einer Mehrzahl von hier nicht gesondert dargestellten Löchern versehen, so daß eine Einwirkung auf die Lage der Vorrichtung 10 auf ein Minimum reduziert wird. Versuche haben gezeigt, daß eine derartig ausgebildete Leiteinrichtung 19 eine sehr gute Lagenstabilisierung bezüglich der horizontalen Auslenkung der Vorrichtung 10 schafft.

Bezugszeichenliste

10	Vorrichtung
11	Fahrzeug
12	Schleppseil/Verbindungskabel
13	Wasser
14	Körper
140	Körper
15	Drehwirbeleinrichtung
16	Öffnung
17	Meß-, Überwachungs-, Telemetrie- und Speichermittel
18	Schlepprichtung
19	Leiteinrichtung
20	Erfassungseinrichtung
21	Abschußelement

Patentansprüche

1. Trägervorrichtung für die Aufnahme von Meß-, Überwachungs-, Datenspeicher- und Telemetriemitteln und dgl., die mittels eines Schleppseils und/oder eines Verbindungskabels mit einem Fahrzeug verbunden und von diesem im in das Wasser eingetauchten Zustand geschleppt wird, dadurch gekennzeichnet, daß der Körper (14) der Trägervorrichtung (10) wenigstens teilweise aus einem Metall mit einem spezifischen Gewicht $>15\text{g/cm}^3$ gebildet wird.
2. Trägervorrichtung nach Anspruch 1, dadurch gekennzeichnet, daß das Metall Wolfram, Tantal oder Uran ist.
3. Trägervorrichtung nach einem oder beiden der Ansprüche 1 oder 2, dadurch gekennzeichnet, daß das Metall aus Gemischen unterschiedlicher Metalle besteht.
4. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 3, dadurch gekennzeichnet, daß das Metall gesintert ist.
5. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 4, dadurch gekennzeichnet, daß der Körper (14) eine Drehwirbeleinrichtung (15) aufweist, über die der Körper (14) mit dem Schleppseil (12) und/oder dem Verbindungskabel verbunden ist.
6. Trägervorrichtung nach Anspruch 5, dadurch gekennzeichnet, daß die Drehwirbeleinrichtung (15) eine Schleifringeinrichtung aufweist.
7. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 6, dadurch gekennzeichnet, daß der Körper im wesentlichen quaderförmig aufgebaut ist.
8. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 7, dadurch gekennzeichnet, daß eine Mehrzahl neben oder übereinander angeordneter Körper (14, 140) die Vorrichtung bilden.
9. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 8, dadurch gekennzeichnet, daß der Körper (14) eine im wesentlichen durch ihn hindurchgehende Öffnung (16) zur Aufnahme der Meß-, Überwachungs-, Telemetrie- und Datenspeichermittel (17) und dgl. aufweist.
10. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 9, dadurch gekennzeichnet, daß am Körper (14) eine von ihm in Schlepprichtung (18) wegstehende Leiteinrichtung (19) angeordnet ist.
11. Trägervorrichtung nach Anspruch 10, dadurch gekennzeichnet, daß die Leiteinrichtung (19) im wesentlichen in Form eines Leitbleches ausgebildet ist.
12. Trägervorrichtung nach einem oder beiden der Ansprüche 10 oder 11, dadurch gekennzeichnet, daß die Leiteinrichtung (19) eine Mehrzahl quer zu ihr verlaufender Durchgangsöffnungen aufweist.
13. Trägervorrichtung nach einem oder mehreren der Ansprüche 1 bis 12, dadurch gekennzeichnet,

net, daß diese wenigstens eine Einrichtung (20) zur Erfassung hydrographischer Standardparameter des Wasser (Temperatur, Leitfähigkeit, Schallgeschwindigkeit, Druck, Geschwindigkeit x , y , z , Neigung, Richtung, Tiefe, Beschleunigung usw.) aufweist.

14. Trägervorrichtung nach Anspruch 13, dadurch gekennzeichnet, daß die Erfassungseinrichtung (20) hochminiaturisiert zur Minimierung des Wasserwiderstandes der Trägervorrichtung (10) ausgebildet ist.

Claims

1. A carrier device to accommodate measuring, monitoring, data storage and telemetry means and the like and connected by a tow cable and/or a connecting cable to a vehicle by which it is towed in a condition in which it is immersed in the water, characterised in that the body (14) of the carrier device (10) consists at least partly of a metal having a specific weight greater than 15 g/cm³.
2. A carrier device according to Claim 1, characterised in that the metal is tungsten, tantalum or uranium.
3. A carrier device according to one or both of Claims 1 or 2, characterised in that the metal consists of mixtures of different metals.
4. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 3, characterised in that the metal is sintered.
5. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 4, characterised in that the body (14) comprises a rotary spinner means (15) via which the body (14) is connected to the tow cable (12) and/or the connecting cable.
6. A carrier device according to Claim 5, characterised in that the rotary spinner means (15) comprises a slip-ring arrangement.
7. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 6, characterised in that the body is of substantially parallelepiped construction.
8. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 7, characterised in that the device is formed by a plurality of adjacently disposed or superposed bodies (14, 114).
9. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 8, characterised in that the body

(14) has passing substantially through it an aperture (16) for accommodating the measuring, monitoring, telemetry and data storage means (17) and the like.

10. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 9, characterised in that there is on the body (14) a guide means (19) projecting from it in the towing direction (18).
11. A carrier device according to Claim 10, characterised in that the guide means (19) is substantially constructed in the form of a guide baffle.
12. A carrier device according to one or both of Claims 10 or 11, characterised in that the guide means (19) has a plurality of apertures passing through and extending transversely to it.
13. A carrier device according to one or more of Claims 1 to 12, characterised in that it has at least one device (20) for recording hydrographic standard parameters of water (temperature, conductivity, sound velocity, pressure, speed, x , y , z , inclination, direction, depth, acceleration etc.).
14. A carrier device according to Claim 13, characterised in that the recording means (20) is of highly miniaturised construction to minimise the water resistance of the carrier device (10).

Revendications

1. Dispositif de support destiné à recevoir des moyens de mesure, d'observations, de mémorisation de données et de télémetrie et analogues, qui est raccordé à un véhicule au moyen d'un câble de remorquage et/ou d'un câble de raccordement et est remorqué à l'état immergé dans l'eau par ce véhicule, caractérisé en ce que le corps (14) du dispositif de support (10) est formé au moins en partie par un métal possédant un poids spécifique > 15 g/cm³.
2. Dispositif de support selon la revendication 1, caractérisé en ce que le métal est du tungstène, du tantale ou de l'uranium.
3. Dispositif de support selon l'une des revendications 1 ou 2 ou ces deux revendications, caractérisé en ce que le métal est formé par un mélange de métaux différents.
4. Dispositif de support selon une ou plusieurs des revendications 1 à 3, caractérisé en ce que le métal est fritté.

5. Dispositif de support selon une ou plusieurs des revendications 1 à 4, caractérisé en ce que le corps (14) comporte un dispositif de rotation libre (15), au moyen duquel le corps (14) est relié au câble de remorquage (12) et/ou au câble de raccordement. 5
6. Dispositif de support selon la revendication 5, caractérisé en ce que le dispositif de rotation libre (15) est un dispositif à bague coulissante. 10
7. Dispositif de support selon une ou plusieurs des revendications 1 à 6, caractérisé en ce que le corps possède une forme sensiblement parallélépipédique. 15
8. Dispositif de support selon l'une des revendications 1 à 7, caractérisé en ce qu'une multiplicité de corps (14,140) juxtaposés ou superposés forment le dispositif. 20
9. Dispositif de support selon l'une des revendications 1 à 8, caractérisé en ce que le corps (14) possède une ouverture (16), qui le traverse essentiellement complètement et sert à loger les moyens (17) de mesure, de contrôle, de télémétrie et de mémorisation de données et analogues. 25
10. Dispositif de support selon l'une des revendications 1 à 9, caractérisé en ce que sur le corps (14) est disposé un dispositif d'orientation (19) qui fait saillie à partir de ce corps dans la direction de remorquage (18). 30
11. Dispositif de support selon la revendication 10, caractérisé en ce que le dispositif d'orientation (19) est réalisé essentiellement sous la forme d'une dérive. 35
12. Dispositif de support selon l'une des revendications 10 ou 11 ou ces deux revendications, caractérisé en ce que le dispositif d'orientation (19) comporte une multiplicité d'ouvertures traversantes qui s'étendent transversalement par rapport au dispositif d'orientation. 40
13. Dispositif de support selon une ou plusieurs des revendications 1 à 12, caractérisé en ce que ce dispositif comporte au moins un dispositif (20) pour enregistrer des paramètres hydrographiques standards de l'eau (température, conductivité, vitesse du son, pression, vitesse_{x,y,z}, inclinaison, direction, profondeur, accélération, etc). 45
14. Dispositif de support selon la revendication 13, caractérisé en ce que le dispositif d'enregistre-

ment (20) est extrêmement miniaturisé de manière à réduire la résistance opposée par l'eau au dispositif de support (10).

Fig. 1

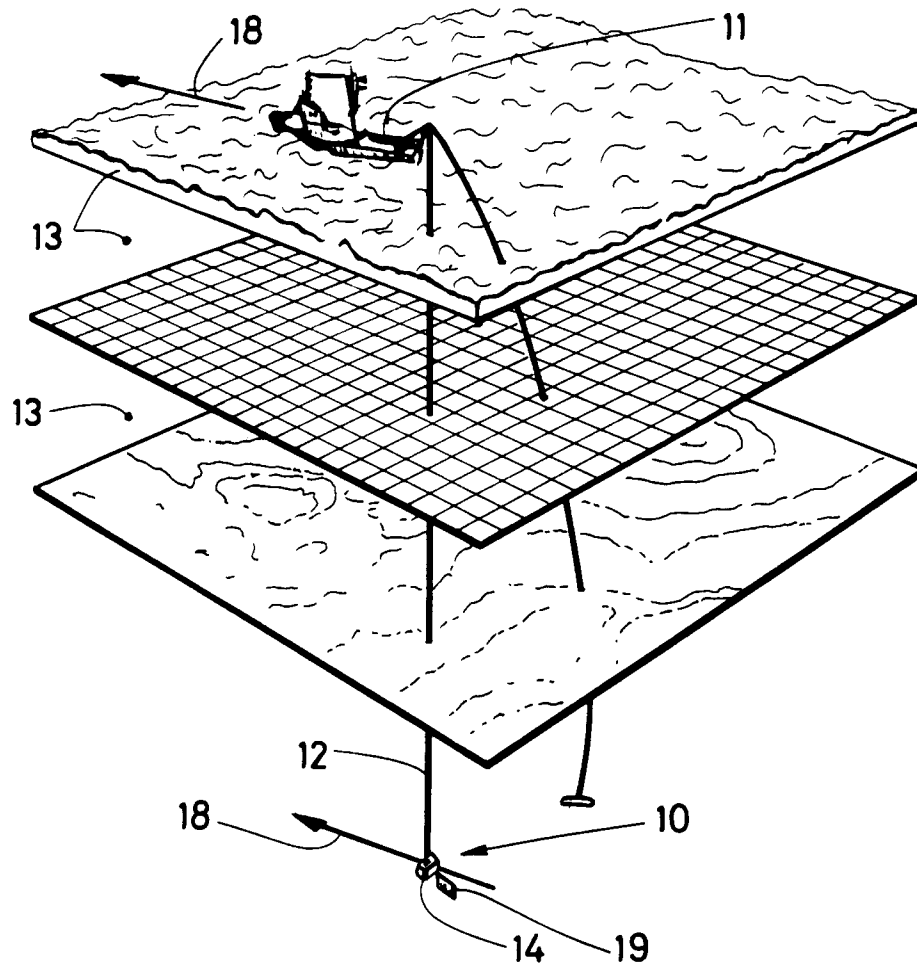


Fig. 2

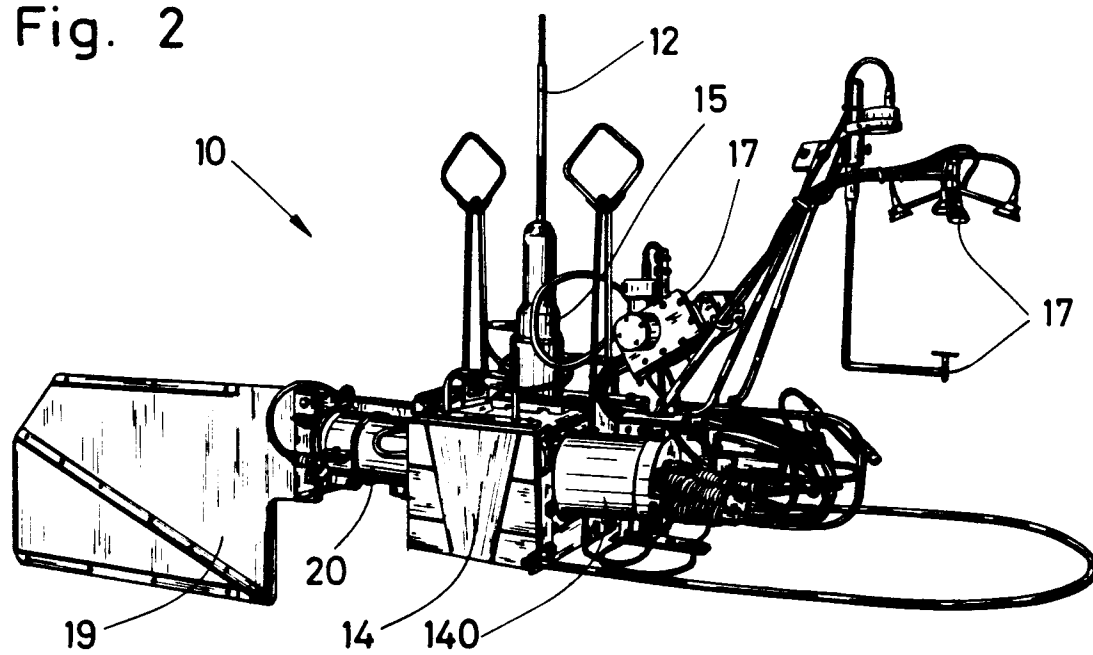


Fig. 3

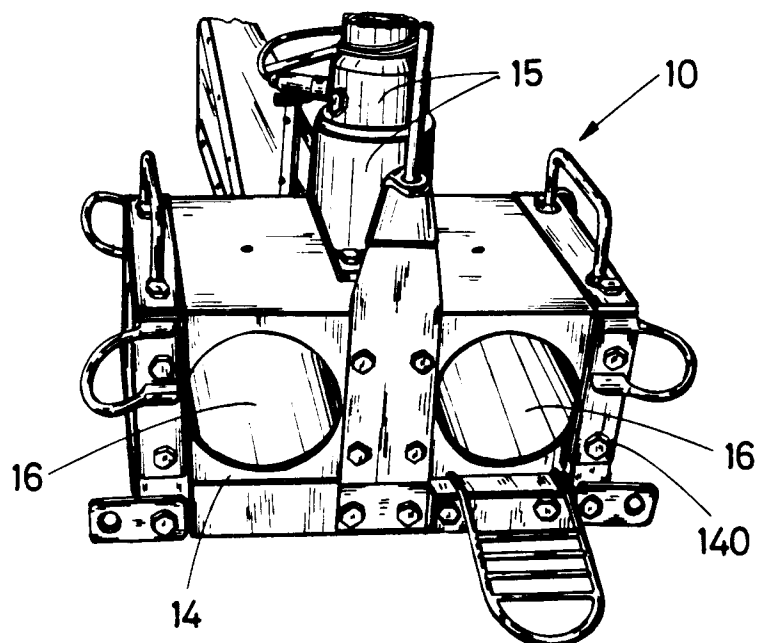


Fig. 4

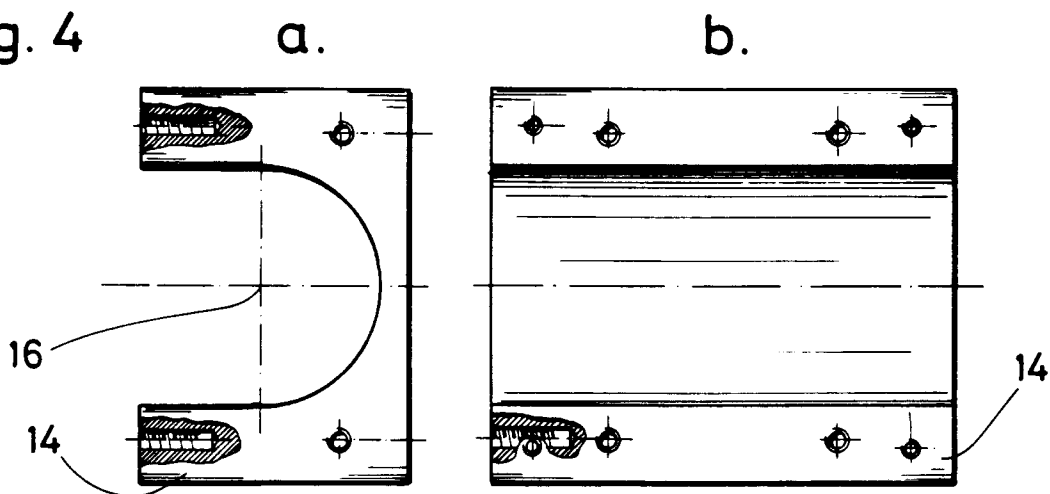


Fig. 5

