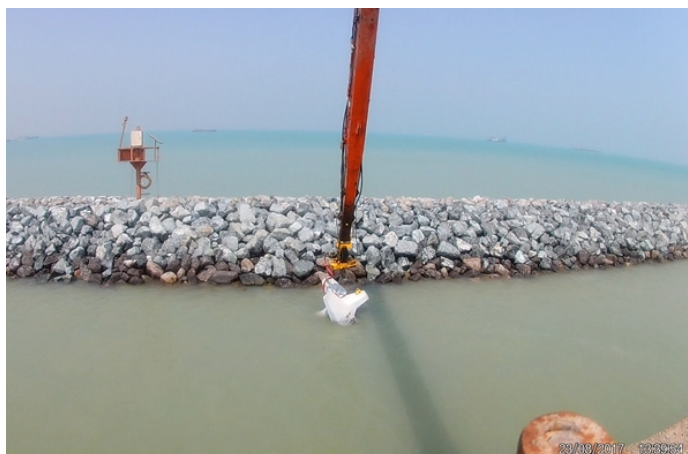


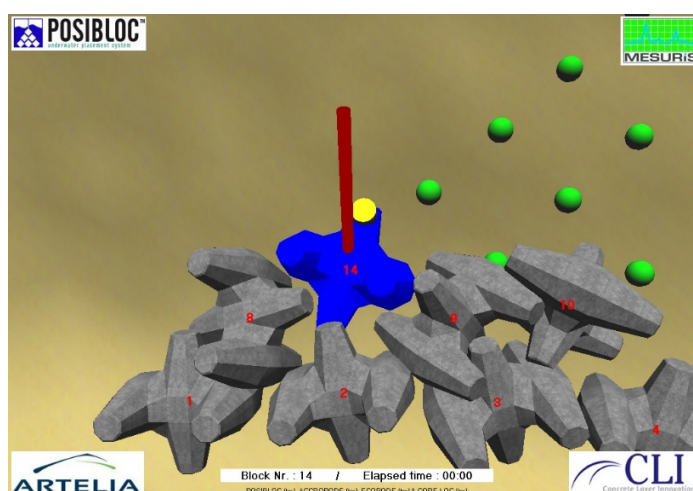
Concrete Layer Assistance & Survey

POSIBLOC™

Система POSIBLOC™ была внедрена компанией ARTELIA с партнёрами и предлагается на рынке компанией MESURIS.



Принцип работы POSIBLOC™ основывается на измерениях. Работает на программном обеспечении VISIBLOC™ (виртуальная 3D визуализация), которое позволяет визуализировать в реальном времени информацию, передаваемую измеряющим оборудованием.



CONCRETE LAYER ASSISTANCE & SURVEY

RES. PRAT DE BAIX D'ENVALIRA - EDIFICI F PORTA 2 - AD100 SOLDEU CANILLO - ANDORRA



Concrete Layer Assistance & Survey

VISIBLOC™ PROCESSING может быть использован после установки блока, чтобы проанализировать все операции и манипуляции из сохранённых данных. Информации о положении блока передаётся на компьютер по кабелю, соединённому с сенсором, прикреплённым на блоке.

Точность - плюс минус 15 см.

Наши инспекторы работали с системой POSIBLOC™ на проектах: RAS LAFFAN в Катаре с блоками ACCROPOD™, KALIFA в Абу-Даби с блоками ACCROPOD™, BARAKAH в Абу-Даби с блоками CORELOC™ и ALFAW в Ираке с блоками CORELOC™.

Система POSIBLOC™ позволяет мониторить динамику установки блока в реальном времени. Другие блоки показываются на экране в позиции, которая была зафиксирована.

CLAS сделал полный анализ системы POSIBLOC™ в августе 2017.

Lien évaluation POSIBLOC™ et vidéos

Инспектор CLAS присутствовал в течение месяца на проекте ALFAW в Ираке, где используются 3 системы POSIBLOC™.

Мы отметили некоторые усовершенствования в системе, по сравнению с проектами RAS LAFFAN, KALIFA и BARAKAH, где POSIBLOC™ был полностью отвергнут контакторами.

Обнаруженные проблемы:

-- Софт VISIBLOC™ не позволяет точно высчитать плотность укладки и представляет разницу в 2,45 % по сравнению с подсчётами AUTOCAD, использующей те же данные.

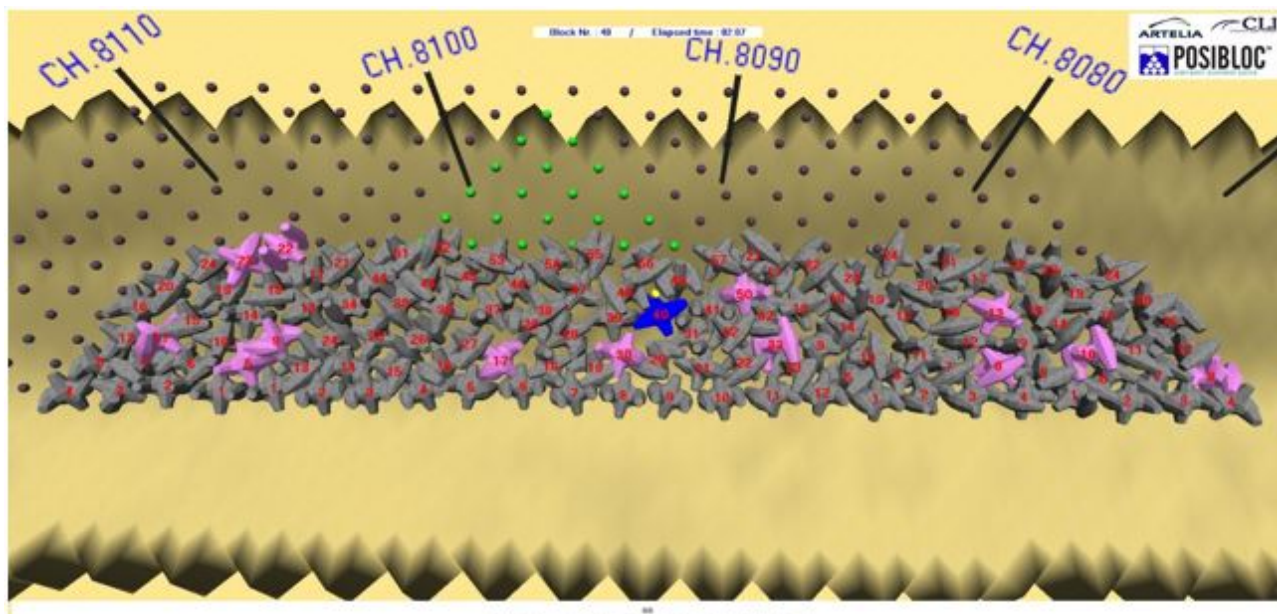
CONCRETE LAYER ASSISTANCE & SURVEY

RES. PRAT DE BAIX D'ENVALIRA - EDIFICI F PORTA 2 - AD100 SOLDEU CANILLO - ANDORRA

www.clascertification.com

-- Система не позволяет увидеть блоки вне профиля. Показывает очень много неправильно уложенных блоков, которые в реальности установлены хорошо.

Блоки, помеченные розовым цветом идентифицируются системой VISIBLOC™ как “вне контакта”, но только один из них реально должен быть переустановлен.



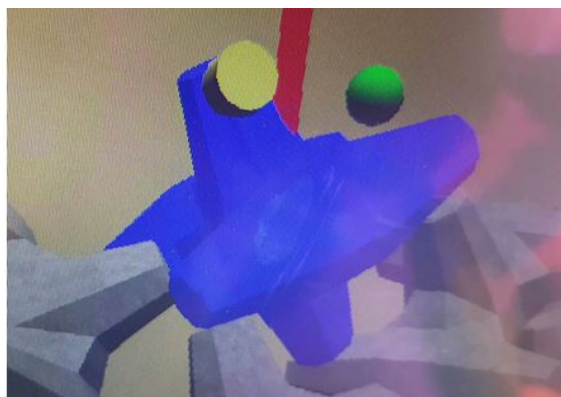
-- Контакт между блоками не может быть правильно оценен, так как софт показывает несуществующие дефекты и не показывает реально существующие.

CONCRETE LAYER ASSISTANCE & SURVEY

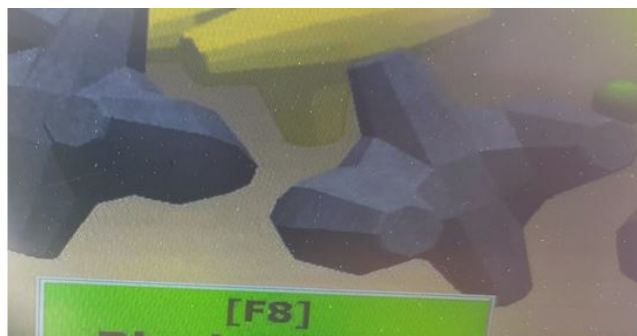
RES. PRAT DE BAIX D'ENVALIRA - EDIFICI F PORTA 2 - AD100 SOLDEU CANILLO - ANDORRA

Concrete Layer Assistance & Survey

CORELOC™, правильно установленный на экране, в реальности установлен не правильно. (Фото сделаны одновременно)



Тот же самый CORELOC™, уложенный некорректно на экране, в реальности уложен правильно.



-- Система POSIBLOC™ не различает также сломанные блоки. Сенсор веса предназначен регулировать натяжение троса во время записи данных. Он не был спроектирован, чтобы оценить вес в воде. Предел поломки блока, допустимый CLI для CORELOC™ составляет 2% веса.

-- Существующие провалы в армуре VISIBLOC™ не показывает, но показывает то, что в реальности не существует.

-- Не показывает дефекты контакта блоков с камнями основания.

CONCRETE LAYER ASSISTANCE & SURVEY

RES. PRAT DE BAIX D'ENVALIRA - EDIFICI F PORTA 2 - AD100 SOLDEU CANILLO - ANDORRA



Concrete Layer Assistance & Survey

Все эти проблемы были отмечены в отчете, предоставленном для компаний MESURIS и CLI, но абсолютно не были устранены, когда по истечении месяца тестирования инспектор CLAS покинул проект.

Мы рекомендуем не использовать систему POSIBLOC™, чтобы принять конструкцию ACCROPODE™, ACCROPODE™II, ECOPODE™, CORELOC™ и X-BLOC®.

Софт VISIBLOC™ PROCESSING позволяет модифицировать изображение блоков в плане ориентации или реальной позиции. Это не позволяет оценить реальную ситуацию на строительстве.

Если Вы желаете использовать POSIBLOC™ как инструмент помощи в установке блоков, мы рекомендуем, чтобы инспектор CLAS оценил эффективность этого прибора в контексте именно Вашего проекта.

Продуктивность системы POSIBLOC™, которую мы увидели в 2017 г. в среднем между 3 и 4 блоками в час.

Эта низкая продуктивность объясняется несколькими факторами:

- 1) Фиксирование сенсора на каждый блок, которое должно быть очень аккуратным, чтобы избежать повреждения самого сенсора и его кабеля.
- 2) Необходимость контроля точек контакта с софтом 3D визуализации
- 3) Ошибочная информация, данная софтом, которая в большинстве случаев обязывает переустанавливать один и тот же блок несколько раз.
- 4) Потеря и поломка сенсора, что вынуждает вынимать блок из воды для переустановки сенсора.
- 5) При каждой новой попытке установки блока необходимо снова выполнить 3D визуализацию.

CONCRETE LAYER ASSISTANCE & SURVEY

RES. PRAT DE BAIX D'ENVALIRA - EDIFICI F PORTA 2 - AD100 SOLDEU CANILLO - ANDORRA

www.clascertification.com