Konzept Grundwassermessung

Die LINEG erschafft momentan ein neues Experimentiergebiet im Süden von Kamp-Lintfort. In diesem Bereich soll es zunächst vor allem um die Entwicklung günstiger Methoden zum Messen von Pegelständen in Flüssen und des Grundwassers gehen.

Skizze

Hier zu finden ein erstes Konzept für die Messung von Grundwasserpegelständen.

Generelle Beschreibung

An diversen Punkten entlang der Flüsse und Kanäle sind senkrechte Rohre mit einer Tiefe von bis zu 30 Metern verteilt. Diese Rohre können benutzt werden um den Grundwasserpegel zu bestimmen. Oben sind die Rohre mit einer Kappe abgedichtet. Momentan gibt es keine automatische Messung.

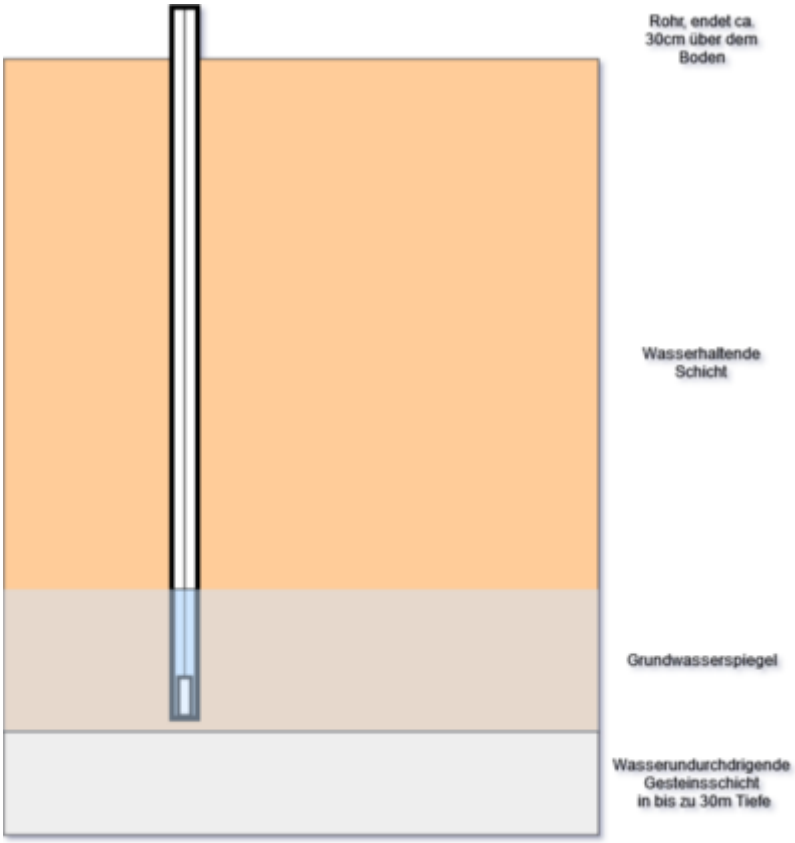


Fig. 1: Grundwasser-Pegelrohr

Die grundsätzliche Idee ist in Fig. 1 dargestellt. Die Kappe, welche momentan das Rohr verschließt, soll ausgetauscht werden, gegen eine Kappe, welche eine LoRaWAN Sensor Node enthält. An diese Node ist eine Wasserstandssonde angeschlossen. Diese Wasserstandsonde hängt an einem Kabel am Boden des Rohres, wo sie den Wasserdruck misst. Über den Wasserdruck kann dann die Höhe der Wassersäule ermittelt werden.

Der Atmosphärendruck beträgt ca. 1 bar. Für jede 10 Meter Unterwasser in salzhaltigem Wasser kommt 1 weiteres bar hinzu. In Süßwasser jede 10,2 Meter. Am Boden eines vollständig mit Salzwasser gefüllten Rohres, welches 30 Meter Tief ist, würde folglich ein hydrostatischer Druck von 3 bar und ein absoluter Druck von 4 bar gemessen werden. Fig. ##



Diese Art von Sensoren wird meist über die Stromschnittstelle “4 .. 20mA” betrieben. Dabei muss die Node den Strom messen, welcher der Sensor verbraucht. Dieser liegt dann zwischen 4mA und 20mA. Der Messbereich des Sensors muss dann auf den Bereich 4mA bis 20mA übertragen werden. Ist der Messbereich des Sensors bspw. mit 0m bis 100m angegeben, würde bei einer 0m Messung 4mA an Strom fließen und bei 100m 20mA.

Das Senden der gemessenen Daten übernimmt dann die LoRaWAN Node in der Kappe des Rohres. Bei LoRaWAN handelt es sich um eine Übertragungs- und Netzwerktechnologie, welche es ermöglicht mit geringem Energieaufwand, kleine Datenpakete über lange Distanzen (mehrere Kilometer) zu senden. Bei richtiger Konzeption und Umsetzung einer solchen Node können Laufzeit im reinen Batteriebetrieb von mehreren Jahren erreicht werden.

Erster Prototyp

Auf Basis der Mikrocontroller-Entwicklungsplatform Heltec CubeCell Dev-Board Plus wurde ein erster Prototyp entwickelt. Dieser misst mit Hilfe eines “4-20mA”-Modul den Grundwasserstand. Dabei wandelt das Modul den gemessenen Strom, in ein für den Mikrocontroller verständliches analoges Signal (Spannung) um. Der Mikrocontroller liest dieses aus und sendet es über LoRaWAN an bspw. das The Things Network.

Der Prototyp dient zunächst einmal der Evaluierung der Technik. Sollte diese sich in der Praxis bewähren, kann die Elektronik noch weiterentwickelt und auch verkleinert werden. Danach lassen sich auch die Kosten eines solchen Systems evaluieren.

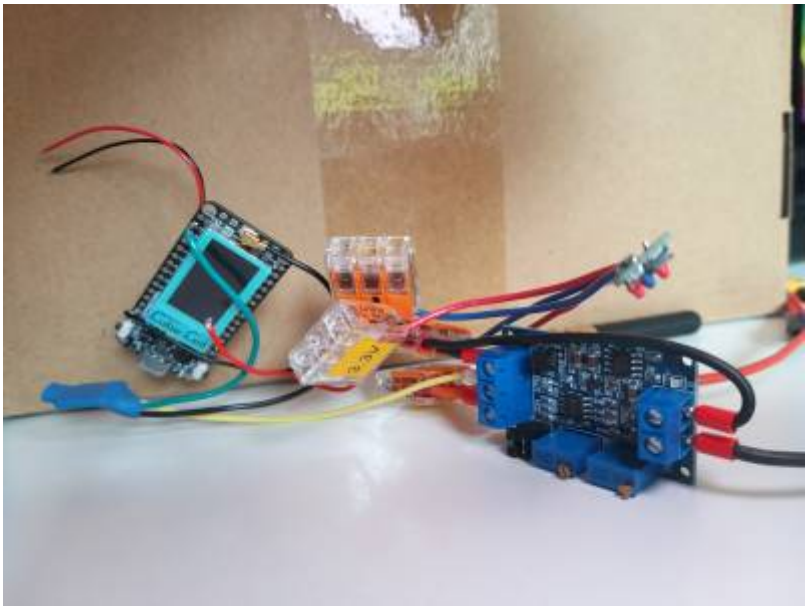


Fig. 7: Prototyp 1

Der Aufbau ist bewusste einfach und modular gestaltet um im Notfall Komponenten schnell auswechseln zu können.



Fig. 8: Prototyp 1-Sonde

Die Sonde kann bis zu einer Tiefe von Metern messen. Die Hardware ist aber auch kompatibel zu

anderen Längen. Lediglich die Berechnung vom analogen Signal, hin zu einer Tiefe in cm müsste angepasst werden. Die Klebebandmarkierungen wurden genutzt um den Sensor zu Evaluieren. Jede Markierung entspricht einer Tiefe in 1 Meter Schritten. So haben erste Tests gezeigt, dass der Sensor durchaus linear reagiert.

From:
https://wiki.eolab.de/ - **HSRW EOLab Wiki**

Permanent link:
https://wiki.eolab.de/doku.php?id=eolab:lineg:groundwater:start&rev=1654674454

Last update: **2022/06/08 09:47**