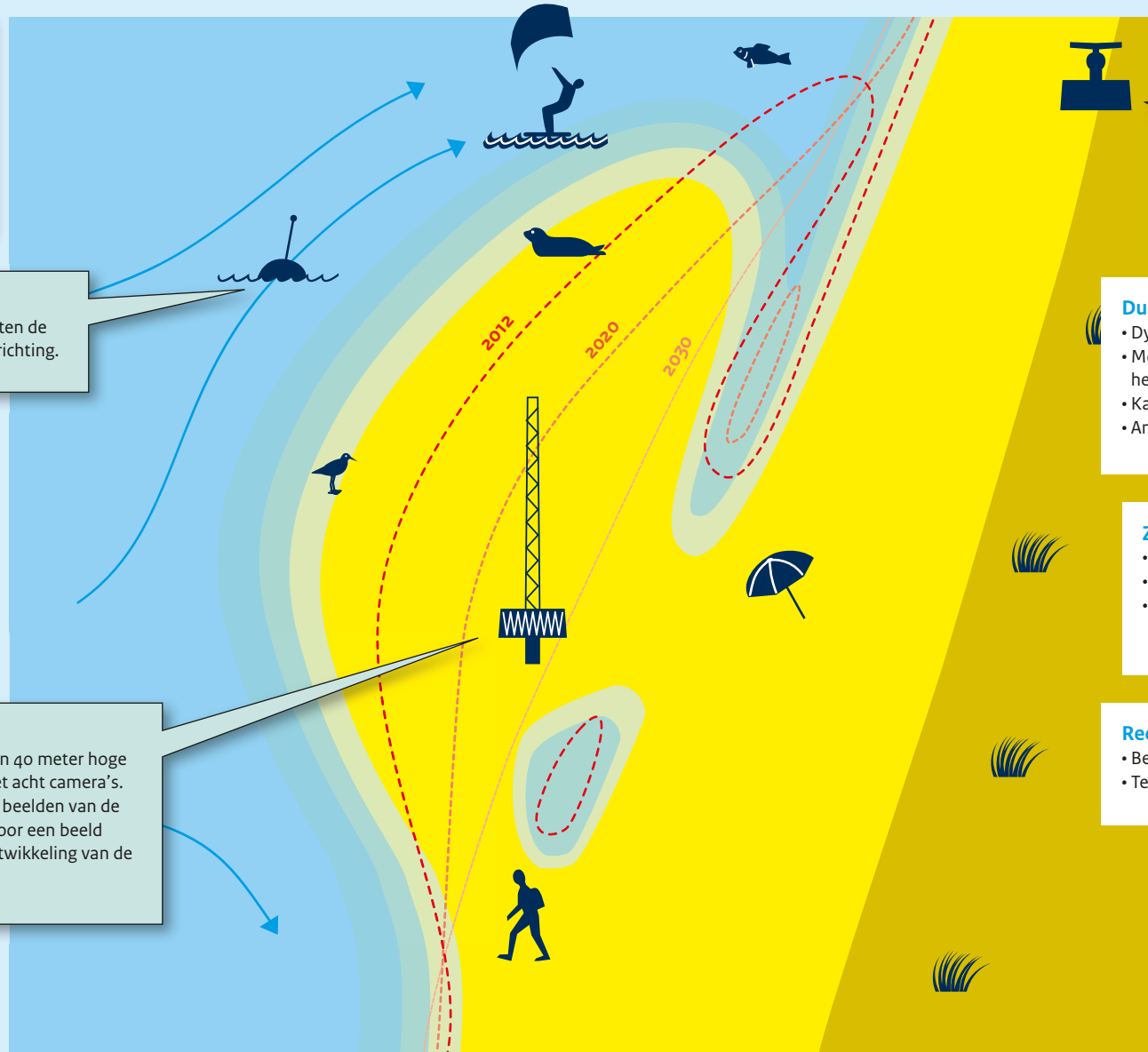


Kennisontwikkeling Zandmotor Delflandse Kust



Meetboei

Meetboeien meten de golfhogte en -richting.

Stroming en vormverandering:

- Metingen van waterstand, golven en bodemsamenstelling
- Hoog-frequente bodemmetingen
- Analyse van reguliere JARKUS-metingen
- Kustlijnveranderingen, duinontwikkeling en zeestromingen

De Argusmast

De Argusmast is een 40 meter hoge observatiemast met acht camera's. Die maken continu beelden van de Zandmotor, waardoor een beeld ontstaat van de ontwikkeling van de Zandmotor.

Ecologie vooroever en strand:

- Bemonstering en analyse van bodemdieren in kustzone en strand
- Meting en analyse van juveniele vis en epi-benthos
- Observatie van zeehonden
- Opstellen van ecotopenkaarten

De Zandmotor is een pilotproject. Zeestroming, wind en getij verspreiden het zand de komende jaren op natuurlijke wijze langs de kust. In de pilot wordt kennis opgebouwd over de mogelijkheden en effecten van kustonderhoud door te bouwen met de natuur.

De radar

De radar meet de stroomsnelheid en stroomrichting van het water rond de Zandmotor. Onder meer om een betrouwbaar voorspellingsmodel voor zwemveiligheid te ontwikkelen. De radar staat op het terrein van het hoogheemraadschap van Delfland.

Duinontwikkeling:

- Dynamische geomorfologie
- Meting van sand- en saltspray in het veld
- Kartering van duinvegetatie
- Analyse van broedvogels

Zwemveiligheid:

- Analyse van indicatoren voor zwemveiligheid
- Monitoring zeestromingen
- Ontwikkeling van voorspelstelsel voor zwemveiligheid

Recreatief gebruik:

- Belevingsonderzoek
- Tellingen recreanten

Grondwater:

- Grondwaterontwikkeling en vernatting in Natura2000-gebied Solleveld
- Grondwaterstanden en -stromingen
- Zoutinvasie
- Kwaliteit zwemwater in duinmeer

Ontwikkeling:

- In 2012 is 2 miljoen kuub zand in beweging gekomen
- 500.000 kuub = verspreid over duinen en diepe zee (buiten meetgebied)
- 600.000 kuub = verplaatst op de Zandmotor zelf
- 900.000 kuub = verspreid binnen het meetgebied

Meer info: www.rws.nl/zandmotor

