

Untersuchung von Umweltsensorik für den Einsatz auf einen UUV (unmanned water vehicle)

Thilo Kaupisch

AG Robotik, Universität Bremen

26.09.2007 12:00Uhr

Die Erfassung von Umweltdaten in unzugänglichen und weitläufigen Gebieten geschieht heutzutage in der Regel von Flugzeugen oder Satelliten aus. Dabei werden die Daten immer nur für einen bestimmten Zeitraum (dem des Überfluges) aufgezeichnet. Zudem findet eine Verifizierung der Daten am Boden normalerweise nur manuell und an wenigen Punkten statt.

Eine kontinuierliche Messung der Umweltdaten hingegen würde ein großes Netz an Sensoren in dem jeweiligen Gebiet erfordern. Eine Alternative dazu stellt ein autonomes mobiles Messsystem dar, das sich dauerhaft in dem zu beobachtenden Gebiet aufhält und kontinuierlich Messungen vornimmt. Dazu muss das System eine sehr lange Einsatzdauer haben. Welche Messsysteme beziehungsweise Messverfahren dieser Anforderung genügen, soll in dieser Arbeit untersucht werden. Exemplarisch soll eines der potentiell geeigneten Systeme implementiert und im Einsatz validiert werden.