



Bachelor-, Studien-, Masterarbeit

Treasure Hunt Challenge

Wettbewerb IMAV17 / September 2017 in Toulouse

Einordnung der Arbeit:

Die Fähigkeit zur Detektion oberflächennaher metallischer Objekte ist zentral in zahlreichen praktischen Anwendung (Entfernung Altlasten/Mienen, Lokalisierung Trümmerteile etc.). Zur Zeit werden hierfür entweder schwere bemannte Fahrzeuge oder Handgeräte eingesetzt. Beide sind nur begrenzt automatisierbar (und somit skalierbar) oder in unwegsamem Gelände einsetzbar. Abhilfe können automatisierte unbemannte Fluggeräte schaffen. Diese können automatisiert und unabhängig vom Gelände in definierter Flughöhe Gebiete abfliegen und mittels geeigneter Sensorik metallische Objekte selbstständig erkennen.

Informationen zur Challenge: www.imavs.org

Mögliche Teilaufgaben:

- Entwicklung eines Konzepts zur Lösung der gestellten Aufgabe
- Ausrüstung eines UAVs mit passender Sensorik
- Implementierung einer automatisierten Auswertung
- Test des Gesamtsystems
- Teilnahme am Wettbewerb (im Team)

Kontakt:

Markus Bobbe
m.bobbe@tu-bs.de
0531 391 9816
Raum 016 am IFF