

DocumentID	241282
Vortragstitel	Missionsplanungs-Methoden zur Gebietssuche für kooperierende unbemannte Helikopter
Autoren	J. Seibold, P. Crocoll, T. Caselitz, G.F. Trommer
Preisträger	
Vortragssprache	deutsch
Seiten	9
Veranstaltung	Deutscher Luft- und Raumfahrtkongress 2011
Veranstaltungsort	Bremen
Veröffentlicht in	Deutscher Luft- und Raumfahrtkongress, Tagungsband - Manuskripte, 2011; Seite 1559 - 1568; DGLR e.V.; Bonn; 2011
Stichwörter	Missionsplanung Teamstrategie
Abstract	Diese Arbeit stellt Missionplanungs-Methoden für zusammenarbeitende Micro Aerial Vehicles (MAV) zur kooperativen Erkundung und Überwachung von Gebieten vor. Dabei werden Quadrocopter als Team- Mitglieder verwendet. Diese zeichnen sich sowohl durch ihre Fähigkeit zu schweben, als auch ihren mechanisch einfachen Aufbau aus. Die Team-Mitglieder und eine Bodenstation kommunizieren über Funkverbindungen miteinander um die Strategien zu koordinieren. Die entwickelten Methoden werden in einer Simulationsumgebung auf ihre Eignung für verschiedene Szenarien untersucht und bezüglich ihrer Effizienz bewertet.