

UNDROMEDA

Unterirdisches Robotersystem für Überwachungs-, Evaluations- und Detektionsanwendungen



Die im Rahmen des Projekts entwickelte autonome Plattform und Drohne wird das Risiko für das Untertagepersonal durch den Ersatz manueller Messungen deutlich reduzieren. Die Automatisierung reduziert den Zeit- und Kostenaufwand für die Kartierung und Überwachung, während fortschrittliche Sensoren und deren Integration die Informationsdichte und -qualität drastisch verbessern.

Das Institute for Advanced Mining Technologies ist an der Bereitstellung eines UWB-Lokalisierungssystems für das Robotersystem in Hard- und Software beteiligt. Bis Ende 2019 sollen zunächst verschiedene Träger- und Sensorsysteme sowie eine autonome Software entwickelt werden. Diese werden dann in einen für 2020 geplanten Prototypen eingebaut. Das Team aus erfahrenen Projektpartnern wird dazu mehrere bestehende Teillösungen zu einem innovativen Hochleistungssystem mit Fähigkeiten für effiziente Überwachungs-, Auswertungs- und Erkennungsanwendungen zusammenfassen und weiterentwickeln.

[nach oben](#)