



Bachelorarbeit

Systemintegration und Inbetriebnahme einer UAV Bodenstation

Im Fachbereich WE 8.6 „Flugmechanik und Flugregelung“ der Fakultät Maschinenbau der Universität der Bundeswehr am Ludwig Bölkow Campus in Ottobrunn werden Flugregelungsalgorithmen entwickelt und unter Verwendung von verschiedener fliegender Hardwaretypen in der Praxis getestet.

Um diese Algorithmen in der Praxis gut testen zu können, wird zurzeit eine UAV Bodenstation zur Planung von Missionen und zur Steuerung der unbemannten Systeme am Ludwig-Bölkow-Campus aufgebaut.

Ziel dieser Arbeit ist es, bereits vorhandene Systemkomponenten in die Bodenstation zu integrieren und das Gesamtsystem in Betrieb zu nehmen. Darüber hinaus soll die Anbindung der Bodenstation in eine Systemsimulation und an eine Quadrocopter-Drohne realisiert werden.

Aufgabenstellung

- Integration der Systemkomponenten und Aufbau der Netzwerkarchitektur
- Installation und Evaluierung verschiedener Missionsplanungstools (Missionplanner, o.ä.)
- Anbindung an Missionssimulation und Quadrocopter via MAVLink Protokoll
- Test und Erprobung des Systems
- Dokumentation der Ergebnisse

Kontakt:

Prof. Dr.-Ing. Stephan Myschik
Professur für Flugmechanik und Flugregelung
Fakultät für Maschinenbau (Ludwig Bölkow Campus)
Universität der Bundeswehr, München

Phone : +49 (0) 89 6004-7221

Mobile: +49 (0) 170 4345132

Email: stephan.myschik@unibw.de

Start: ab sofort

Dauer: 3 Monate

Einsatzort: LBC Ottobrunn

