

Fernsteuerung eines Microlight-Flugzeugs

Bei der Überwachung von Infrastruktur aus der Luft wie Hochspannungsleitungen, Bahntrassen oder Straßen und bei Such- und Rettungseinsätzen kommen aktuell hauptsächlich Helikopter zum Einsatz. Diese benötigen viel Treibstoff, sind teuer und haben eine relativ geringe Luftausdauer. Eine Alternative zu Helikoptern sind kleine, autonom fliegende Starrflügler, die deutlich weniger Treibstoff verbrauchen, kostengünstiger sind und eine größere Luftausdauer haben.



Abbildung 1: Microlight-Flugzeug

Daher wurde bereits die Eignung eines Microlight-Flugzeugs der 120-kg-Klasse als Basis für das autonome Überwachungsflugzeug AURORA (Autonomous Unmanned Reconnaissance & Observation Research Aircraft) untersucht.

Daher wurde bereits die Eignung eines Microlight-Flugzeugs der 120-kg-Klasse als Basis für das autonome Überwachungsflugzeug AURORA (Autonomous Unmanned Reconnaissance & Observation Research Aircraft) untersucht.

Ziel der Arbeit: Das Microlight-Flugzeug soll nun zunächst mittels Fernsteuerung betrieben werden. Hierfür ist neben der Auswahl einer geeigneten Fernsteuerung auch die Auslegung entsprechender Steuerservos unter Berücksichtigung von Energieversorgung, Schwerpunkt etc. erforderlich.

Interessenten melden sich bitte bei:

Prof. Dr.-Ing. Rüdiger Haas → ruediger.haas@h-ka.de

Prof. Dr.-Ing. Reza Ahmadi → reza.ahmadi@h-ka.de

Malte Blum → malte.blum@h-ka.de

Hochschule Karlsruhe
University of
Applied Sciences

Institut für
Thermofluidynamik