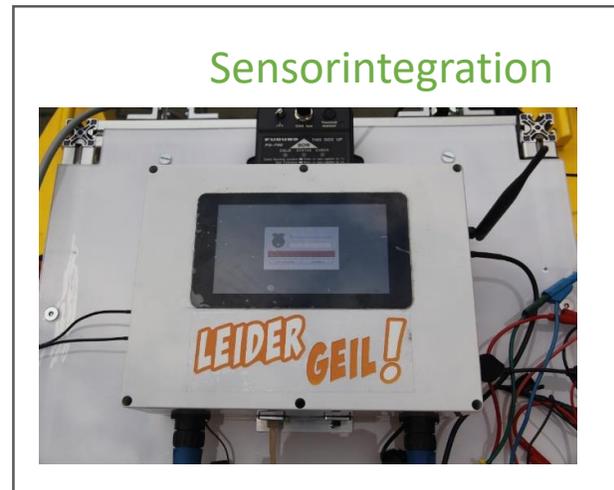


Modulare maritime Sensor-Kommunikations-Plattform

08.06.2021

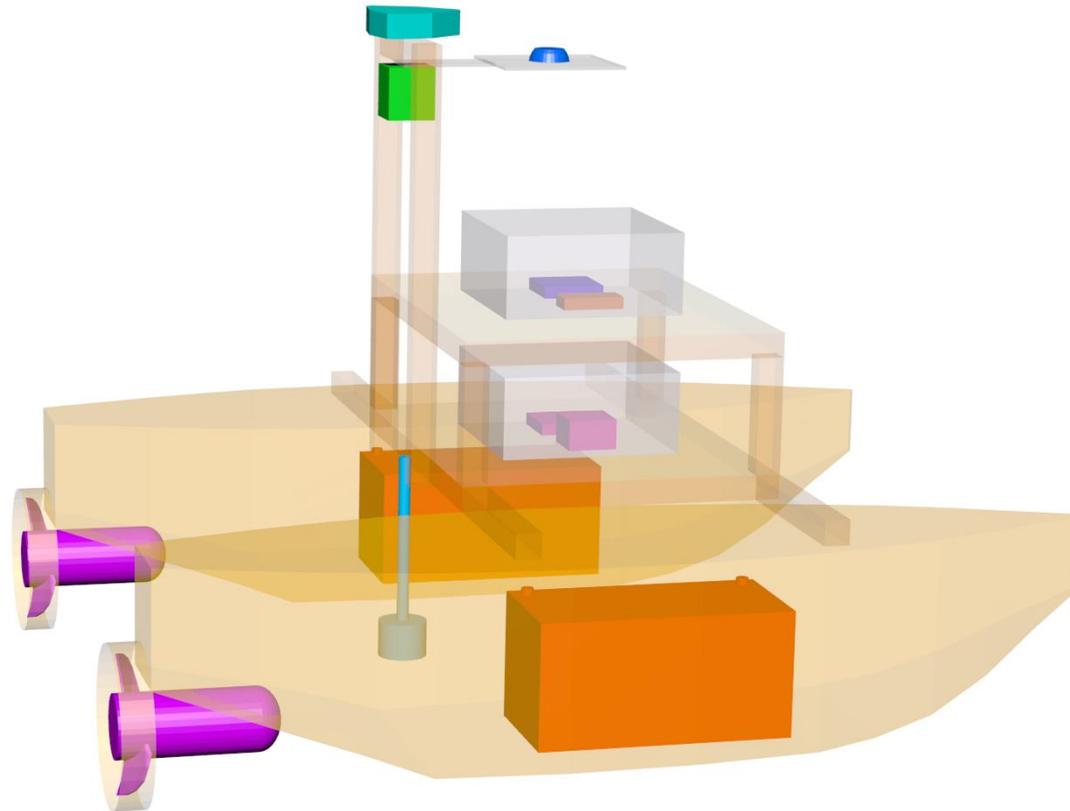
Timotheus Kisselbach, M.Sc.
timotheus.kisselbach@jade-hs.de



Diskussion



Wie könnte eine modulare maritime Sensor-Kommunikations-Plattform aussehen?



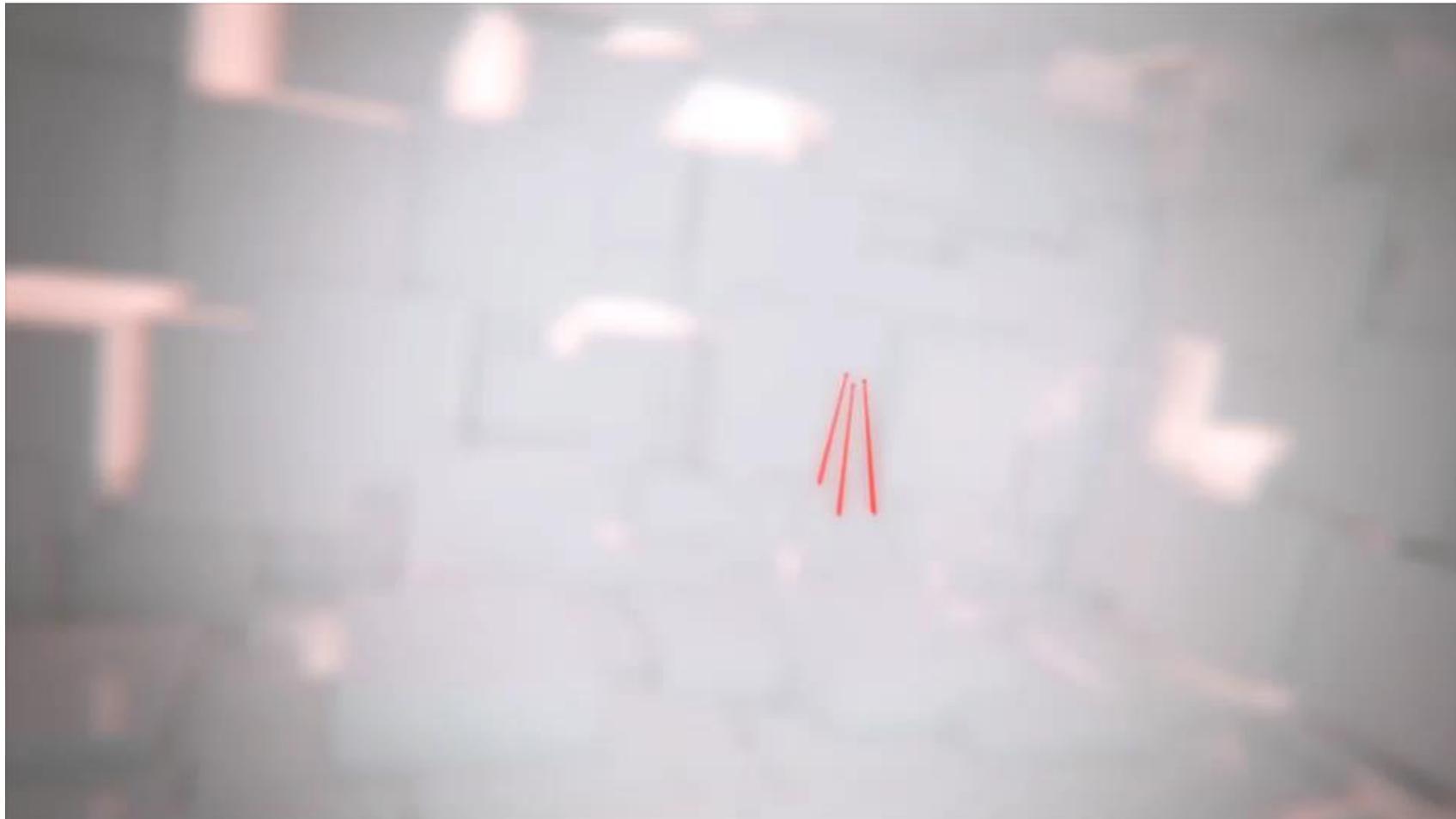
Was ist die richtige Dimension für eine F&E-Plattform?

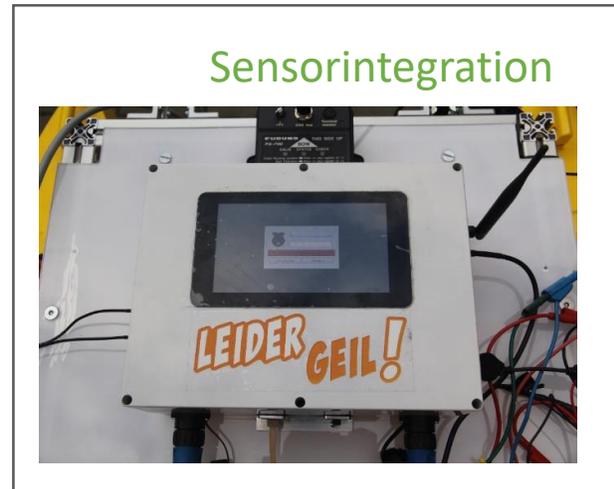


Was sind die Anforderungen an eine F&E Sensor-Kommunikations-Plattform?



Wie könnte ein missionsgerechtes – modulares – adaptives Design aussehen?

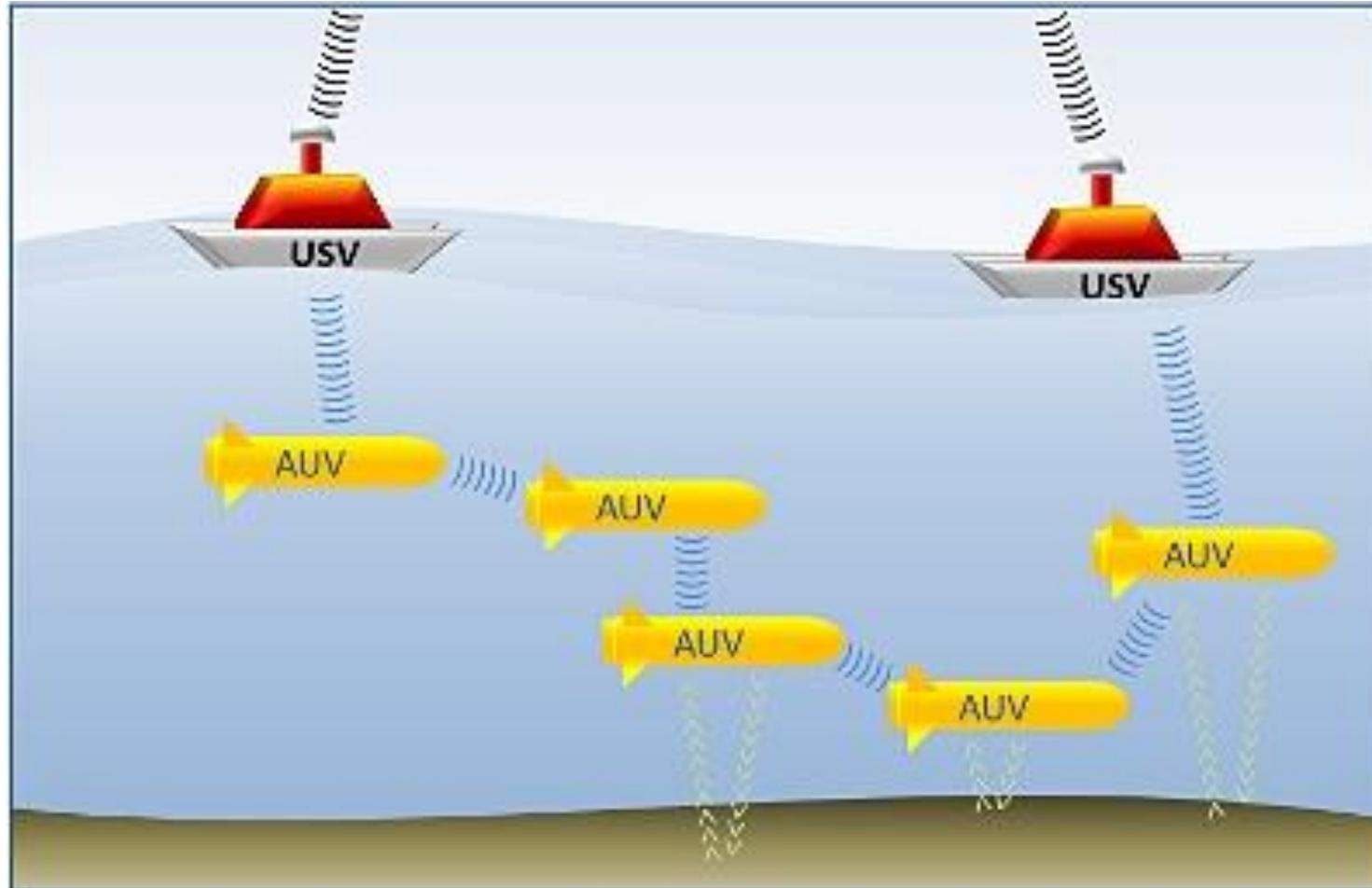




Diskussion



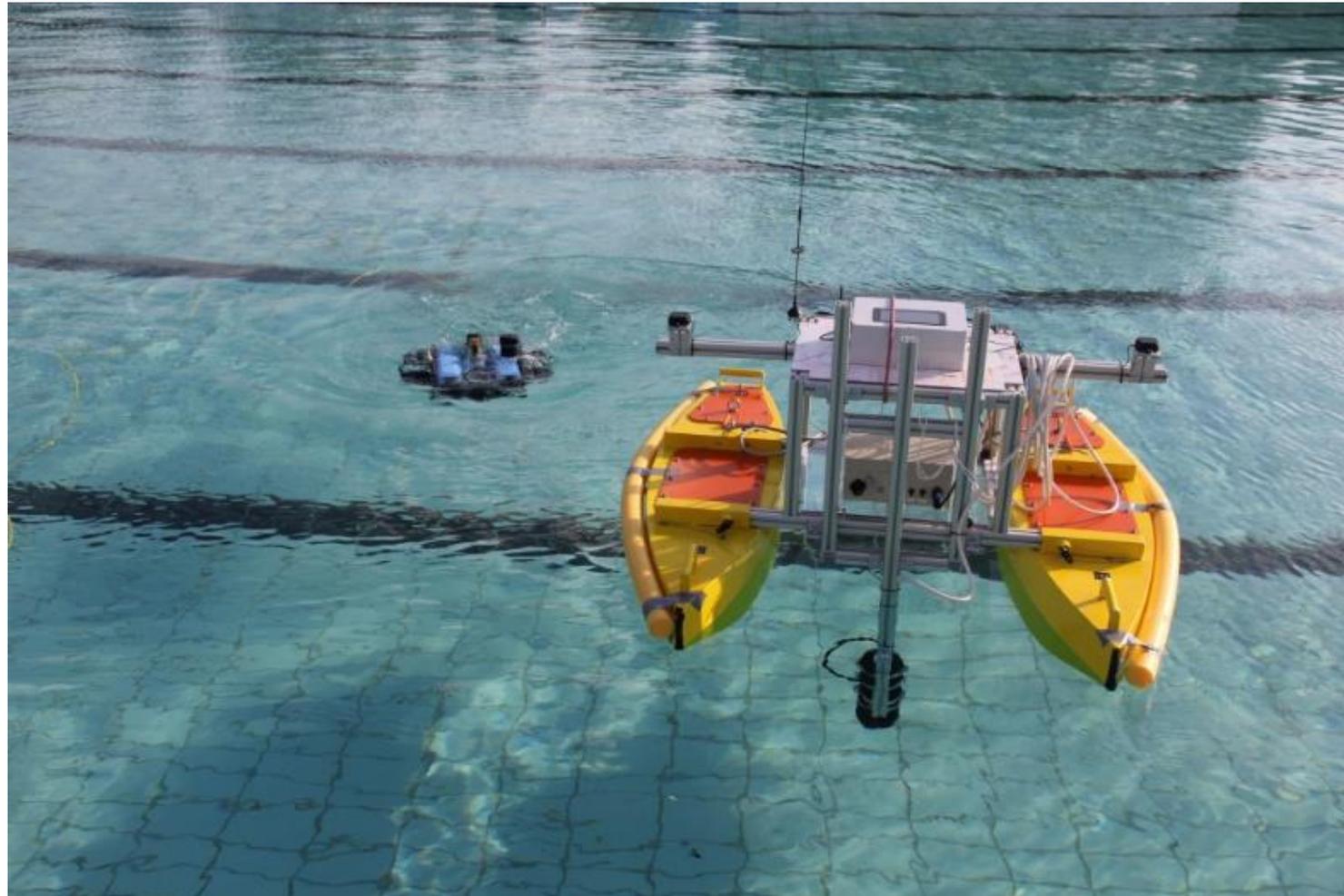
Wie könnte die Kommunikation im Schwarm aussehen?



Wie groß muss die Bandbreite sein?



Wie könnte die Kommunikation verbessert werden?

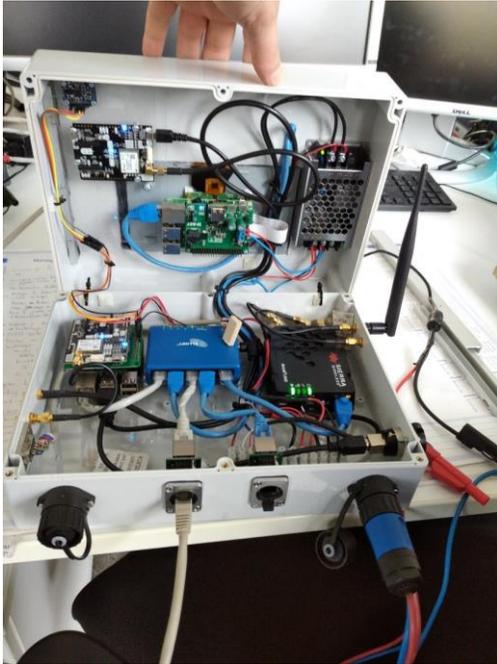




Diskussion



Wie könnte eine Sensorintegration gelingen?



Welchen Anforderungen du Aufgaben übernimmt ein Missionstisch?

pyEITAMS (2020-10-16)

Backend Extras

Msgs Position Plans Mission

Plan: Steg

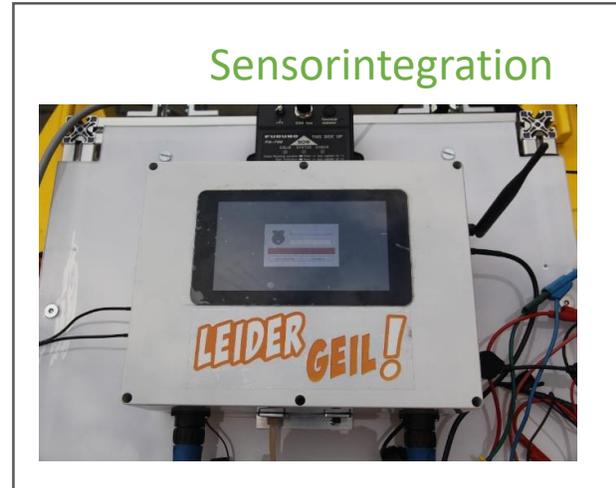
	Type	Lat [deg]	Lon [deg]	Speed	Speed Unit	Radius [m]	Length [m]	Bearing [deg]	Duration [s]	Tim
1	Goto	53.2513451312709	8.472967476086371	75.0	PERCENTAGE					300
2	Goto	53.25134766835517	8.472838364813699	75.0	PERCENTAGE					300
3	Goto	53.25136667415575	8.472667823521009	75.0	PERCENTAGE					300
4	Goto	53.25142775778754	8.472597297338956	75.0	PERCENTAGE					300
5	Goto	53.25147568305034	8.472572145571526	75.0	PERCENTAGE					300
6	Goto	53.25154412530534	8.472614402175783	75.0	PERCENTAGE					300
7	Goto	53.25159516327031	8.472665528355572	75.0	PERCENTAGE					300
8	Goto	53.25163202191072	8.472743849009333	75.0	PERCENTAGE					300
9	Goto	53.25165587306753	8.472863748736001	75.0	PERCENTAGE					300



Bus ● Announce ● Discover ● EvoModem ● USWrapper ●

Name	Addr	Type	Transp
asv-willi-1	37136	UUV	imc/udp
BNO055	6		
AngularVelocity			
EulerAngles			
Acceleration			
time	0.0		
x	-0.24		
y	-0.28		
z	9.86		
MagneticField			
Temperature			
EntityState			
Daemon	0		
WilliControl	1		
WilliPath	2		
Navigation	4		
EntityState			
state	ERROR		
flags	[]		
description	waiting for GPS fix		
Plan Database	5		
Cache	9		
Message Fragments	11		
Vehicle	7		
EntityState			
VehicleState			
op_mode	BOOT		
error_count	0		
error_ents			
maneuver_type	65535		
maneuver_stime	-1.0		
maneuver_eta	65535		
control_loops	[]		
flags	[]		
last_error			
last_error_time	-1.0		
Service Announcer	8		
Service Discovery	10		
WilliPath - Bottom Track	3		
UDP	12		

10.42.10.28 disconnect



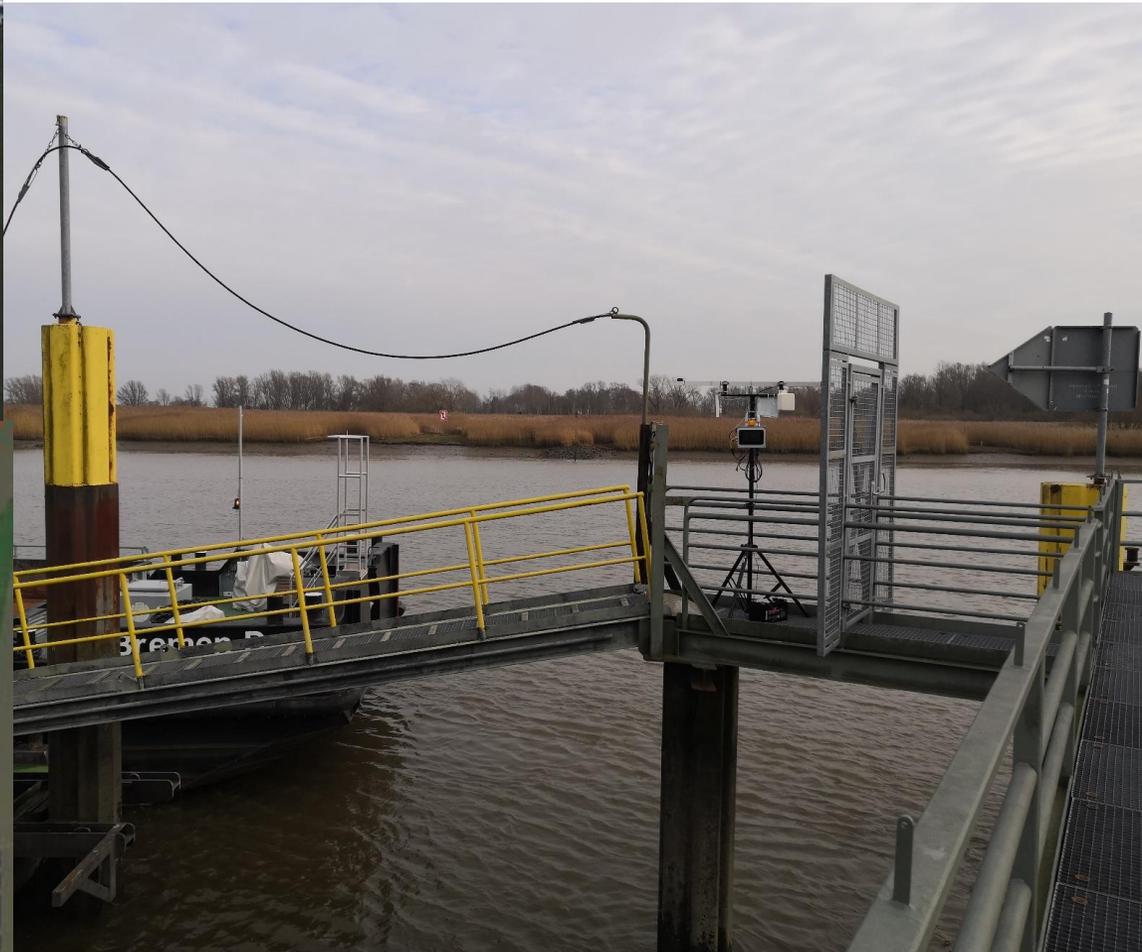
Diskussion



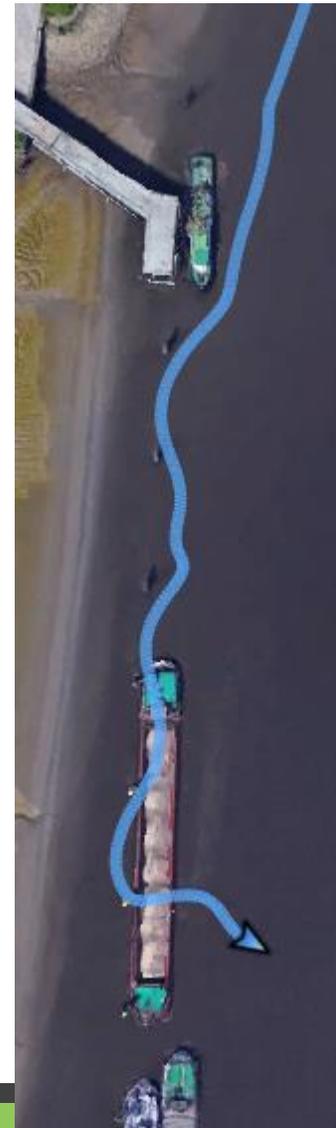
Wie könnte eine digitale Infrastruktur aussehen?

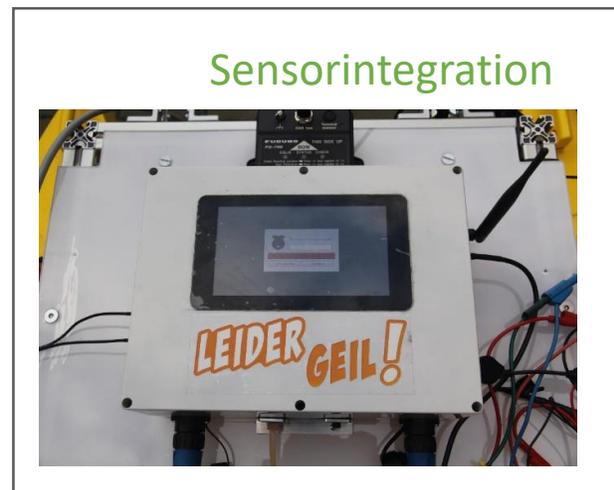


Was sind die Anforderungen an eine und welche digitale Infrastruktur wird benötigt?

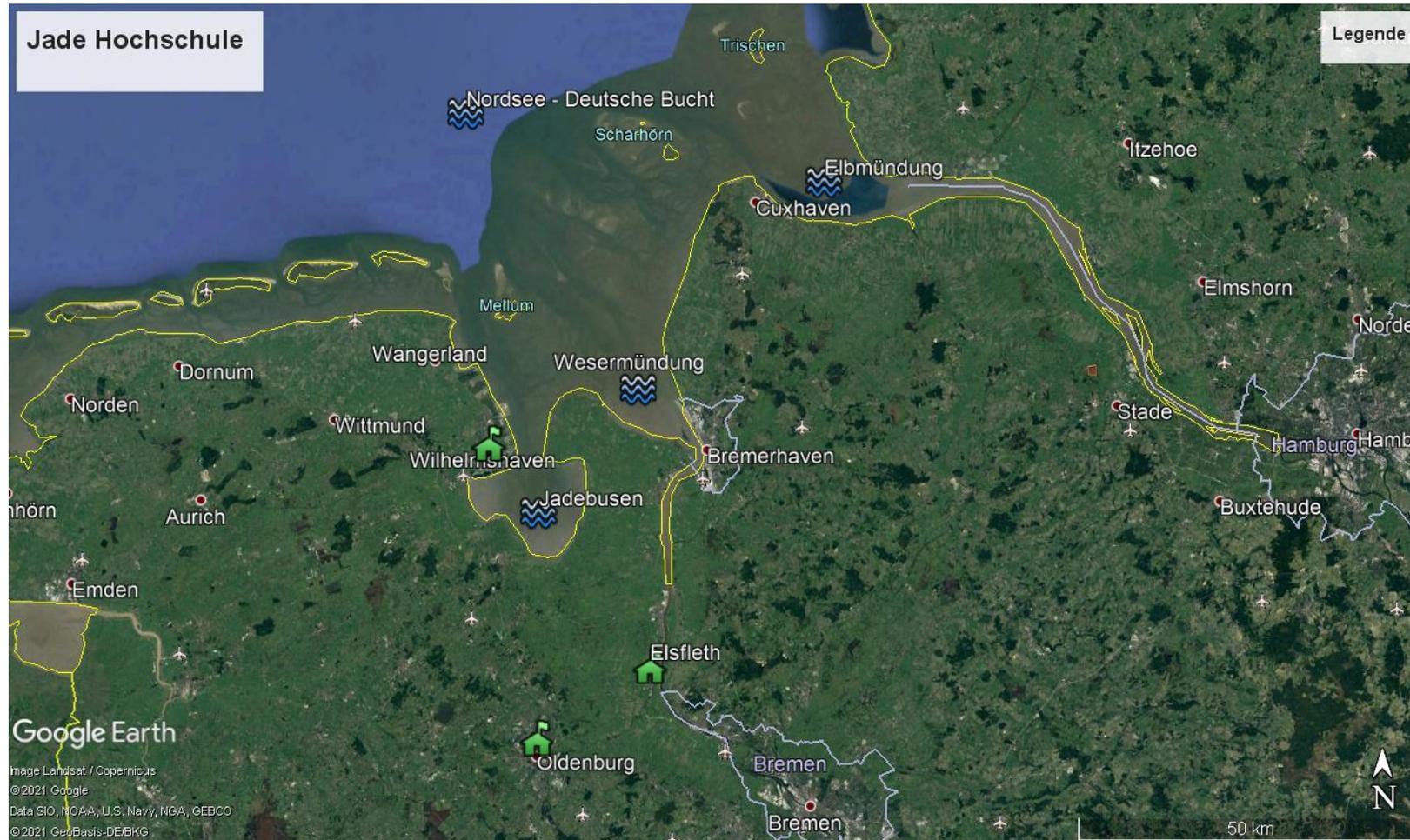


Gibt es Synergien und wie nutzen wir sie?

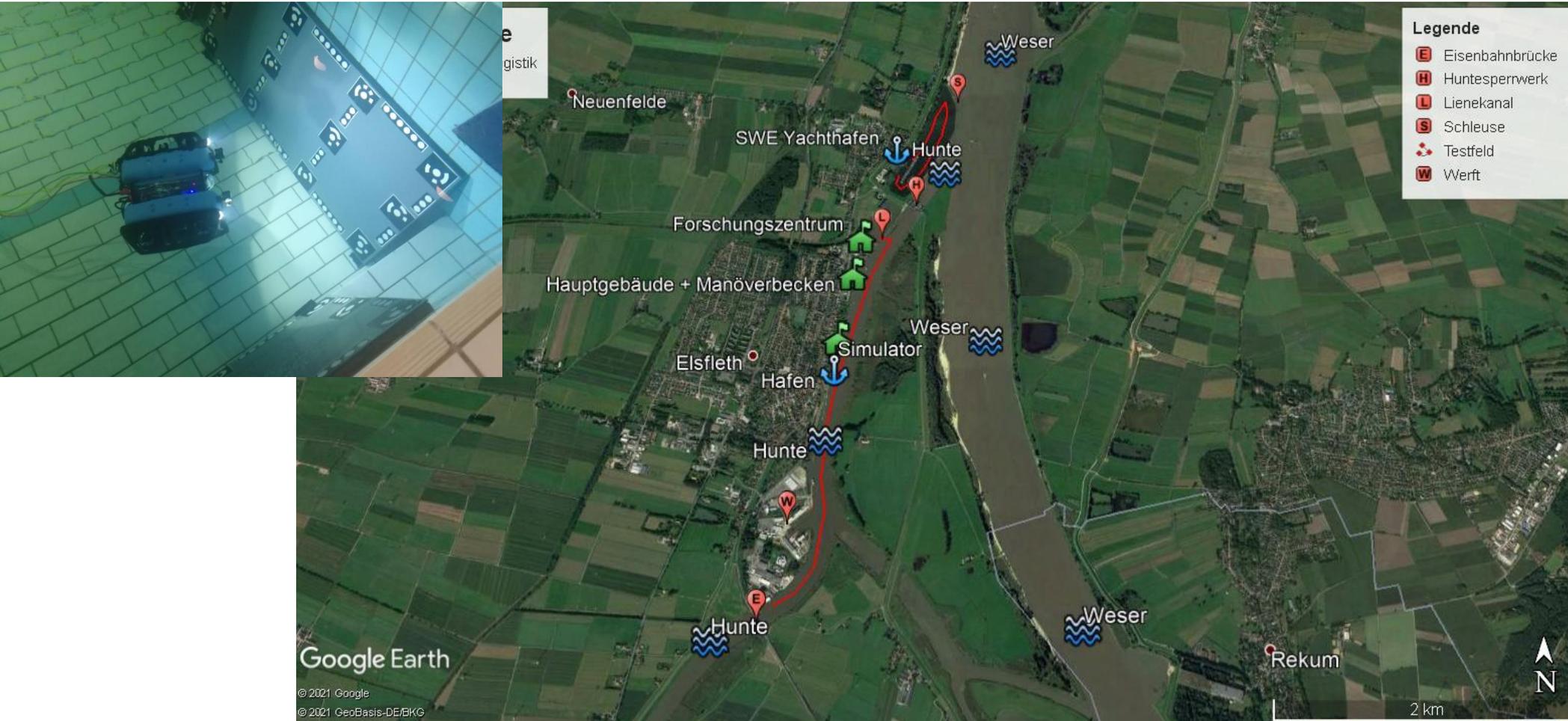




Diskussion: Welche Sensorik und Technik könnte die Anwendungen bedienen?



Diskussion: Welches Setting benötigen Sie in Ihrem Hausrevier?



Diskussion: Wie könnte eine Anwendung bei Search and Rescue umgesetzt werden?



Vielen Dank!



Alle Kontakte im Web: www.jade-hs.de/eitams