

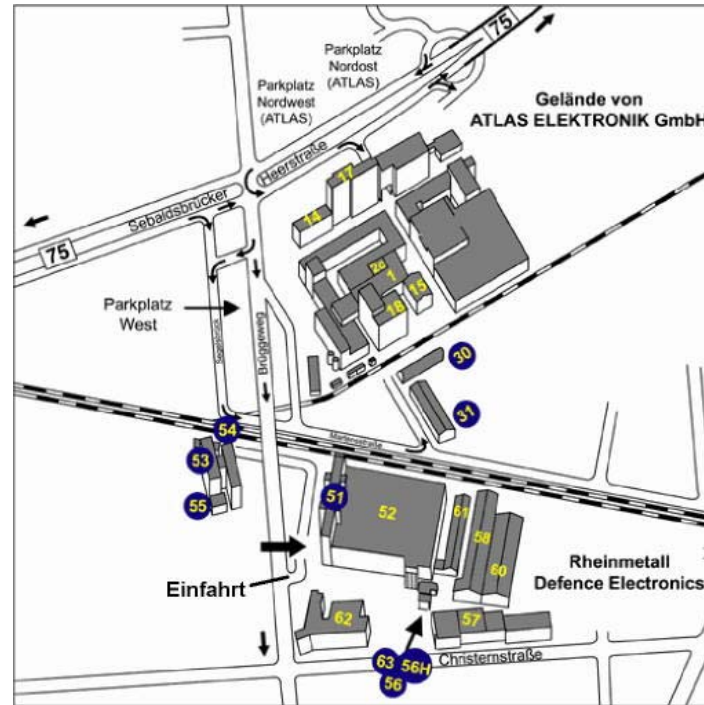
Veranstaltungshinweise

- Die Teilnahme an der Veranstaltung ist gebührenfrei
- Es besteht die Möglichkeit zum Mittagessen in der RDE-Kantine (BT 51, im gleichen Bauteil wie der Workshop)
- Zum Betreten des Firmengeländes ist eine Anmeldung in der Rezeption des RDE-Tores erforderlich. Der weitere Weg zum Workshop-Raum "Rügen" ist ausgeschildert.
- Details zur Anreise entnehmen Sie bitte der nachfolgenden Beschreibung sowie den Orientierungsplänen.

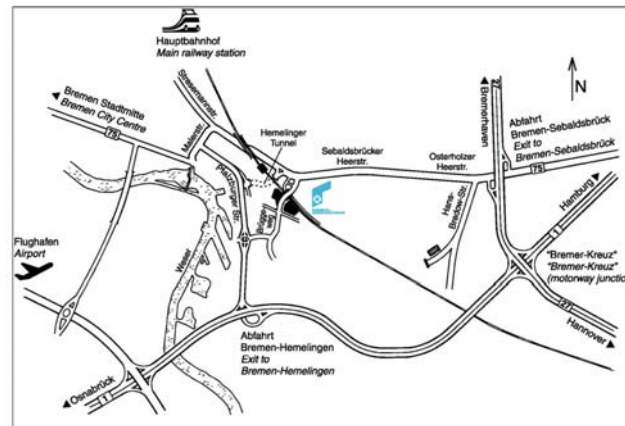
Die Rheinmetall Defence Electronics GmbH (RDE) liegt am Südostrand von Bremen im Ortsteil Hemelingen.

RDE ist zu erreichen per **Auto** über die A27, AS 21 (Bremen-Sebaldsbrück), Osterholzer Heerstr Richtung Stadtmitte bis zum Brüggeweg (ca. 5 km) über die Brücke hinweg zum RDE-Tor bzw. die A1, AS 55 (Bremen-Hemelingen), dem Autobahnzubringer Richtung Stadtmitte folgen bis zur ersten Abfahrt rechts, oben am Kreisell rechts abbiegen, dem Strassenverlauf über die 1. Ampel folgen unter der Bahnunterführung hindurch bis zur 2. Ampel. Dort nach links in die Schlegelstr. (Zone 30) einbiegen und über die nächste Ampel leicht nach links dem Brüggeweg folgen über die nächste Straßenkreuzungsampel hinaus. Nach ca. 80 m liegt dann das RDE-Tor auf der rechten Seite.

Bahn: Mit dem Taxi ab Hauptbahnhof ca. 10 km. Mit der Strassenbahn Linie 10 Richtung Sebaldsbrück bis zur Haltestelle "Segelsbrück", dann die Brücke überqueren (Brüggeweg 54) bis zum linksseitigen RDE-Tor.



Anfahrtsweg
Rheinmetall Defence Electronics GmbH



EINLADUNG zum UAV-Workshop

UAV-/UCAV-/MAV- Aktivitäten in Deutschland

Veranstalter

DGLR Fachausschüsse

- S3.1 Unmanned Aerial Vehicles*
- T3 Antriebe*
- T5.1 Flugleistungen u. Bahnmechanik*
- T5.2 Flugeigenschaften u. Flugversuchstechnik*
- T5.3 Flugregelung u. Navigation*

21. und 22. April 2004

RDE Bremen
RDE-Tor, BT 51, 5.OG, Raum "Rügen"
Brüggeweg 54
28309 Bremen

PROGRAMM

Mittwoch, 21.04.2004 09:00 – 19:00 Uhr

- 09:00 Begrüßung
-
- Systeme**
- 09:10 *K.-H. Stahl, RDE Bremen*
Taktisches Zielortungssystem KZO
- 09:40 *B. Keidel, EMT, Penzberg*
Einsatzerfahrungen mit einem leichten Heeresdrohnensystem (LUNA)
- 10:10 *M. Ebersoldt, EADS Dornier*
CL-289 Bewährtes System im stetigen Wandel
- 10:40 Kaffeepause bis 11:00 Uhr
- 11:00 *T. Kordes, TU Braunschweig*
Das Mikroflugzeug-Projekt CAROLO
- 11:20 *F. Thielecke, DGLR Braunschweig*
Systemkonzept und Flugerprobung eines VTOL-UAV Demonstrators
- 11:40 *H. Grobecker, RDE Bremen*
ABC-Spüdrohnen
Einsatz- und Realisierungsvorstellungen
-
- Sub-Systeme**
- 12:00 *M. Kunz, EADS Ulm*
Der Datenlink - Eine Schlüsselkomponente für Realzeit-Aufklärungssysteme
- 12:30 *W. D. Teuchert, SensorVision*
Hochleistungssensorsysteme für Aufklärungsdrohnen
- 13:00 Mittagspause bis 14:00 Uhr
- 14:00 *B.-H. Kröplin u.a., Uni Stuttgart*
Systemkonzept für ein autonomes Gleitrettungssystem für LTA-Plattformen

- 14:20 *M. Zimmermann, TU München*
Auswirkungen aufwändiger Subsysteme auf Punkt- u. Missionsleistungen von Tactical UAV
-
- Mission**
- 14:50 *M. Lehnigk, RDE Bremen*
Alliance Ground Surveillance bemannt/unbemannt
- 15:10 *P. Stütz/A. Udovic, ESG/DFS, München/Langen*
Missionsmanagement für ein hochfliegendes, unbemanntes Luftfahrzeug im kontrollierten Luftraum
- 15:30 Kaffeepause bis 15:50 Uhr
- 15:50 *J. Engel, EADS LFK, Unterschleißheim*
Einsatzkonzepte und Flugkörper für UCAVs
-
- Auslegung**
- 16:20 *H.-J. Rossol, RDE Bremen*
HALE / MALE Randbedingungen und optimierte Systemauslegung
- 16:40 *H.-G. Deppner, RDE Bremen*
Ein pragmatischer Weg zur Auslegung der gestützten Inertialnavigation einer Aufklärungsdrohne
-
- Hardwarebesichtigungen**
- 17:15 Drohnensysteme und Komponenten bis 19:00 Uhr

Donnerstag, 22.04.2004, 9:00 – 12:45 Uhr

-
- Entwicklung**
- 09:00 *H. Quix, W. Alles*
Entwicklung und Automatisierung von Kleinstflugzeugen
- 09:20 *P. Koschnik, EMT, Penzberg*
Machbarkeitsstudie zur video-optischen Netzlandeführung von MAVs
- 09:40 *M. Arndt, BGT, Überlingen*
Technologien für ein Sense & Avoid System für taktische UAVs
- 10:00 *A. Herbe, EADS Dornier, Friedrichshafen*
Vermeidung von Mid Air Collisions für UAVs durch "Sense & Avoid-Technologie"
- 10:20 Kaffeepause bis 10:40 Uhr
- 10:40 *C. Ertl, A. Schulte, UniBw München*
Kognitiver Systemansatz für die Entwicklung eines Flugführungssystems für autonom und kooperativ agierende UCAVs
-
- Antriebe**
- 11:00 *N. Mundt, Thielert Aircraft Engines GmbH, Lichtenstein*
Jet-Fuel Kolbenmotore für unbemannte Luftfahrzeuge
- 11:20 *B. Göksel u.a., TU Berlin*
Widerstandsreduktion und Vortriebs-erzeugung durch polyphasige Plasma-Aktuatoren
- 11:40 *K.-H. Kurz, MTU Aero Engines GmbH*
Anforderungen an hochintegrierte UCAV-Antriebssysteme
- 12:00 Abschlußdiskussion**
- 12:45 Ende der Veranstaltung