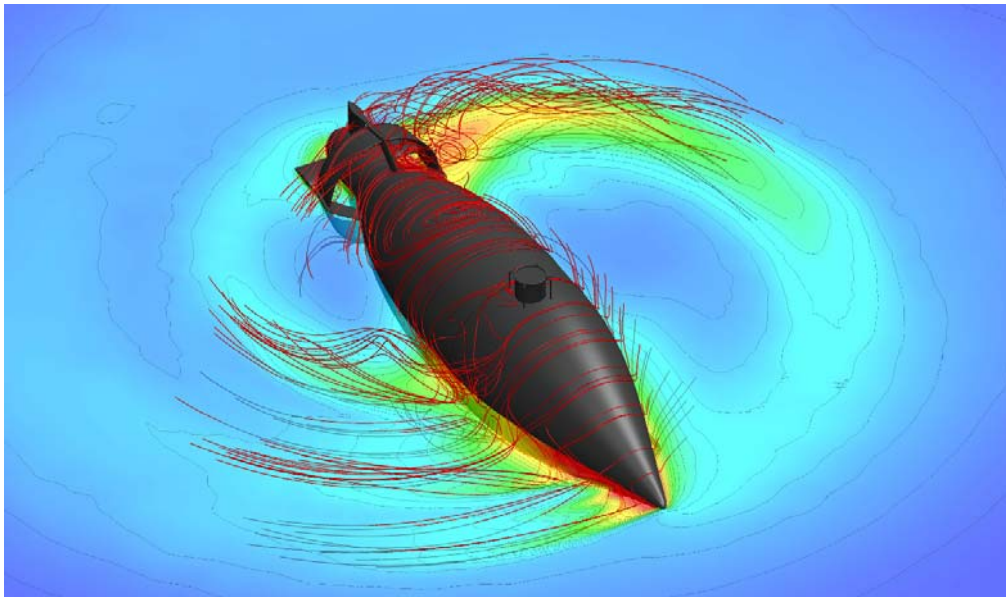


Entwicklung von Manövrier- und Steuereinrichtungen für ein druckneutrales Unterwasserfahrzeug

Dipl.-Ing. Eugen Olenew



Die Aktivitäten in der Meeres- und Tiefseeforschung nehmen weltweit zu, da die Tiefsee immer noch wenig erforscht ist. Allerdings verlangen die schwierigen Umgebungsbedingungen von den Geräten eine hohe Robustheit und Zuverlässigkeit. Die Königsklasse der Tiefsee-Forschungsgeräte bilden tiefseetaugliche autonome Unterwasserfahrzeuge, die ohne Verbindung zum Mutterschiff komplexe Aufgaben in extremer Tiefe durchführen. In dem vom BMWi geförderten Verbundprojekt „Druckneutrale Systeme Tiefsee“ entwickelten wir gemeinsam mit Projektpartnern aus der Industrie ein neuartiges autonomes Unterwasserfahrzeug, welches druckneutral gestaltet ist. Der Vortrag behandelt die Komponenten des AUV PreToS zum Manövrieren bei Fahrt, bzw. bei ausgeschaltetem Hauptantrieb.

