

Projekt: Autonomer Apportiercopter

Kontakt

- **Termin:** Absprache über einen Slack Channel
- **Betreuung:** Dr. J. Groß
- **Status:** Projekt läuft
- **Kontakt:**
 - Gruppenmitglieder: [hexacopter.sfz\[at\]web.de](mailto:hexacopter.sfz[at]web.de)
 - Betreuer: [Joachim.Gross\[at\]sfz-bw.de](mailto:Joachim.Gross[at]sfz-bw.de)

Inhalt

Multirotor, oder umgangssprachlich "Drohnen" sind mittlerweile in aller Munde. Was 1923 mit höchst instabilen Systemen als Alternative zu Helikoptern begann konnte mithilfe von leistungsfähigen Mikrocontrollern mittlerweile bis zur Consumer-Ebene herunterskaliert werden. Dabei werden die meist sehr einfach zu kontrollierenden Copter für Kameraaufnahmen benutzt, nicht zuletzt immer im guten Sinn. Deshalb haben wir, **Marie Schurna**, **Marc Panse** und **Hannes Reichle** uns als Ziel gesetzt, eine Drohne zu entwickeln die den Menschen im Alltag hilft. Das Projekt "**Autonomer Apportiercopter**" war geboren. Ziel des Projektes ist es Gegenstände vollständig autonom aus schwer erreichbarem Gelände zu bergen, mithilfe eines Hexacopters. In unserem Fall sind dies Fußbälle/Basketbälle etc. von Turnhallendächern.

Erfolge

1. Preis bei „Jugend forscht“ Regionalentscheid in Donzdorf am 26.2.2018
2. 3. Preis bei „Jugend forscht“ Landesentscheid Baden-Württemberg in Stuttgart am 22.3.2018
3. Goldmedaille auf der internationalen Erfindermesse in Nürnberg 2018
4. Exklusiver Aussteller auf der Modell und Technik Messe in Stuttgart 2018

Unterstützer

1. Baden-Württemberg Stiftung
2. IDS Imaging Development Systems GmbH
3. m.s.- Veranstaltungstechnik

