

SAM - Smart AUV-based Magnetics

Im Rahmen des Projektes **SAM** werden Systeme zur Detektion von Objekten wie Munitionsaltlasten mit Autonomen Unterwasserrobotern (AUVs) entwickelt. Basierend auf magnetischen in-situ Messungen kontrollieren und berechnen die SAM-Routinen eigenständig die nächsten Navigationswegpunkte sowie komplette AUV-Suchmuster.



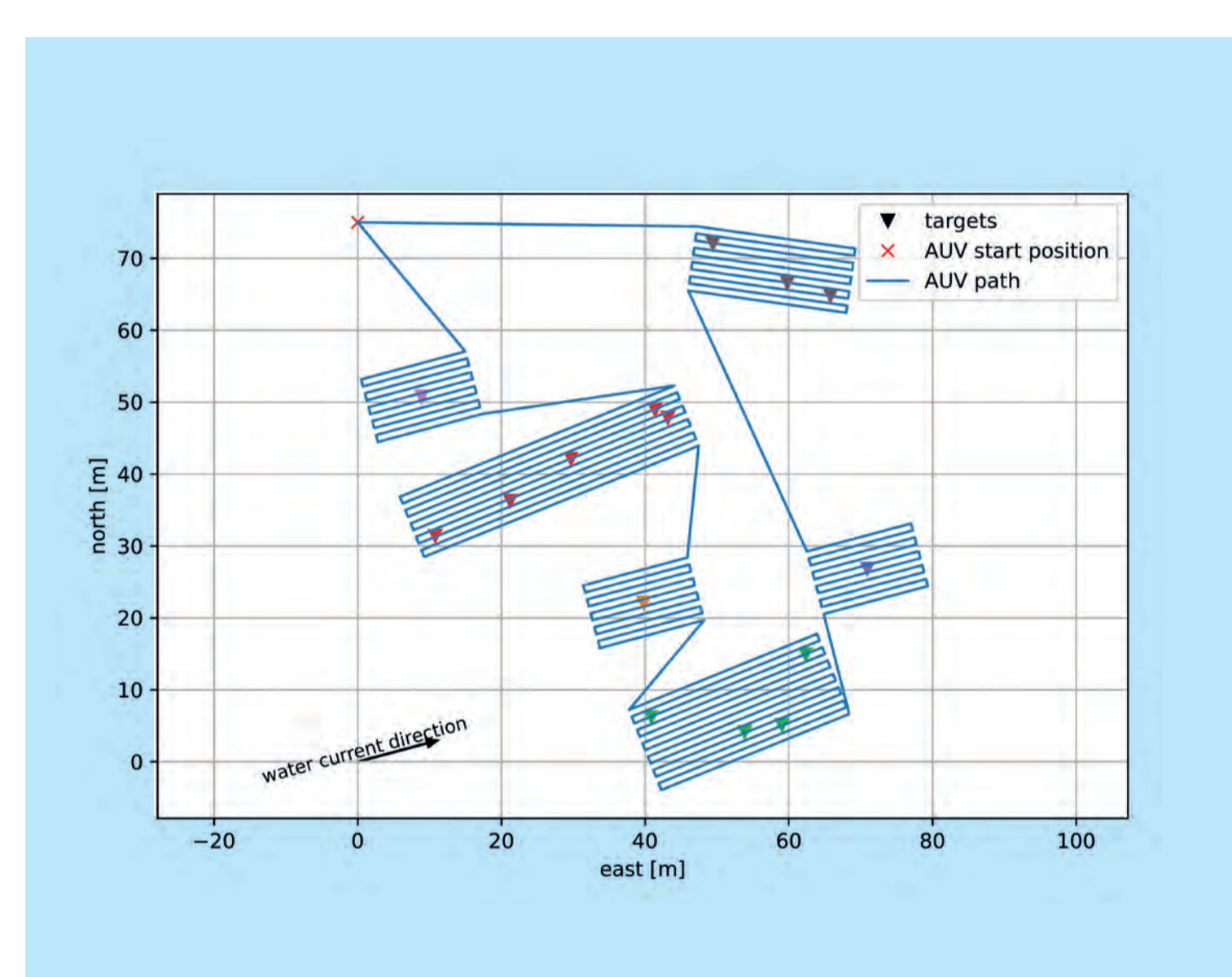
Ziel von **SAM** ist die vollständig automatisierte Detektion, Lokalisierung und Bewertung magnetischer Anomalien im Offshorebereich inklusive der Erstellung eines ausführlichen Berichts für jedes untersuchte Objekt.

Kontakt SAM: Marc Seidel, mseidel@geomar.de

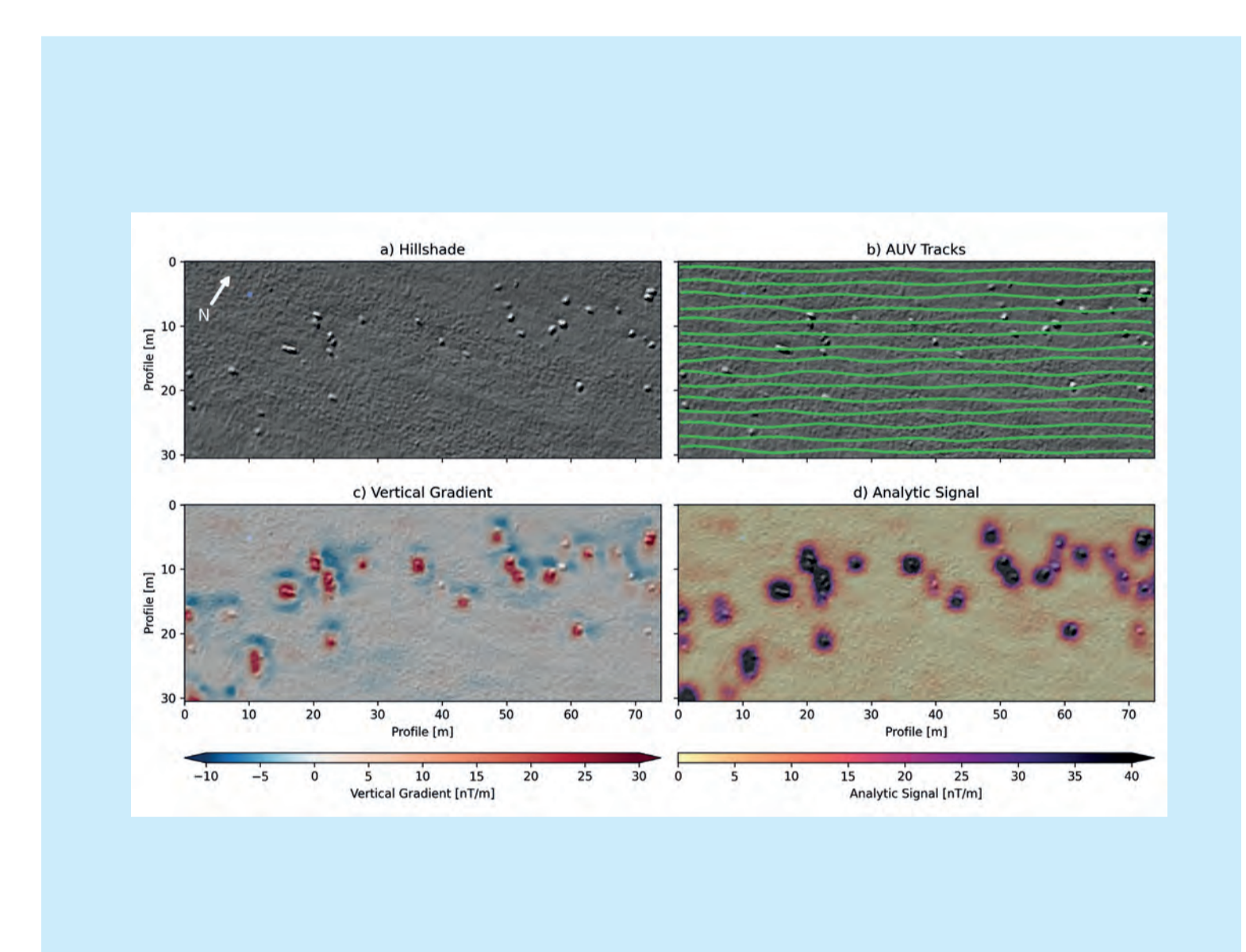
SAM Projekt-Highlights



► **Einsatzbereiche**
Automatisierte und autonome Detektion von Offshore- Munitionsaltlasten durch Unterwasserroboter (AUVs)



► **Smart Mission Design**
Gleichzeitiges Vermessen nahe beieinander liegender, magnetischer Anomalien (Clustering).



► **Smart Tracking**
Autonome Detektion bzw. Überwachung von Kabeltrassen, Pipelines, sowie Hafenanlagen und Seestraßen.

Technologietransfer und Industriekooperation am GEOMAR

Die Stabsstelle Forschungsförderung und Transfer am GEOMAR unterstützt Partner:innen aus Wirtschaft, Wissenschaft und Gesellschaft dabei, die passenden Kooperationsmöglichkeiten für ihr Vorhaben zu finden und gemeinsam innovative Forschungsergebnisse aus dem GEOMAR weiterzuentwickeln und in die Anwendung zu bringen.

Kontakt Technologietransfer: Kathrin Krüger-Borgwardt, kkrueger-borgwardt@geomar.de

