

Laserspektroskopische Ferndetektion zur Erkennung von Gefahrstoffen auf Kleindrohnen

C. Kölbl*, M. Diedrich, E. Ellingen, D. Weigl, F. Duschek

Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt (DLR), Institute für Technische Physik, 74239 Hardthausen
*christoph.koebli@dlr.de

Motivation

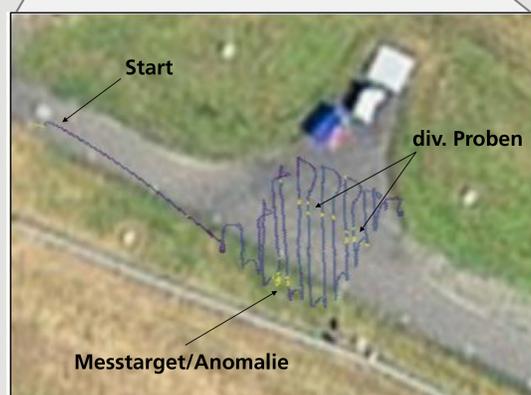
- Schnelle Lagefeststellung bei Großschadenslagen mit CBE-Gefahrstoffen und zur Gefahrenabwehr [1, 2]
- Schutz der Einsatzkräfte durch Vermeidung des direkten Kontakts mit einem CBE-Gefahrstoff [3]
- Weiterentwicklung existierender (meist passiver) UAV Sensortechnologien [4, 5]



Gesamtkonzept & Ziel:

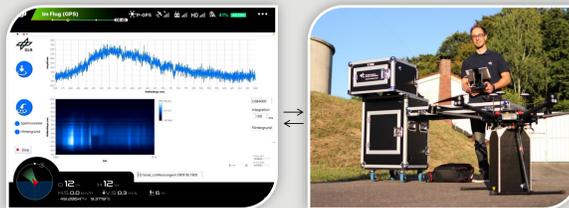
- Entwicklung eines UAV-basierten Sensorsystems zur berührungslosen Erkennung von Gefahrstoffen
 - Erfassung georeferenzierter, spektroskopischer Messdaten in Echtzeit
 - automatisierte Flug- & Messrouten
 - Bewertung der Einsatzfähigkeit

Falschfarbendarstellung einer LUCS Messung



| | | | |
|--------|------------|-----------|---------------------|
| System | LUCS | Fluggerät | DJI Matrice 600 Pro |
| Datum | 17.08.2022 | Ort | 49.2864 N, 9.3721 O |
| Zeit | 06:54 Uhr | | |

LUCS⁽¹⁾ – UAV getragenes Laserspektroskopiesystem



Benutzeroberfläche

Mobile Basisstation

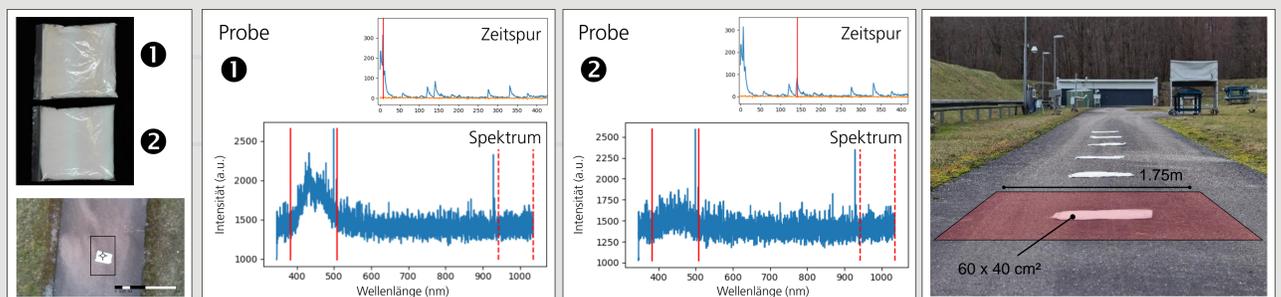
- Laserinduzierte Fluoreszenzspektroskopie:
 - berührungslose Erkennung und Klassifizierung von CBE-Gefahrstoffen auf Oberflächen
 - Signaturen unabhängig vom Tagesgang (Tag- & Nachtmessungen)
 - chemische Selektivität
- Rahmenbedingungen:
 - hohe Messempfindlichkeit für Detektion über große Distanzen
 - automatisierte Klassifizierung der detektierten Signaturen
 - niedrige Fehlalarmrate
 - Berücksichtigung von Richtlinien & Grenzwerten (z.B. OStrV)

Fernsteuerung
WLAN

LUCS Spektroskopiesystem

UAV basierte Detektion und Erkennung von CBE Gefahrstoffen

| | |
|-----------------|------------------------------|
| Technik: | Fluoreszenzspektroskopie |
| Arbeitsdistanz: | 8 – 12 m |
| Detektionsrate: | 100 Hz |
| Größe: | 17 x 25 x 46 cm ³ |
| Gewicht: | 6.0 kg |



Experimentelle Ergebnisse

- Machbarkeitsnachweis zur Erkennung von weißen Pulvern unter realistischen Bedingungen
 - Messdistanz: 10 m
 - Integrationszeit: 100 ms
 - stationärer UAV-Einsatz
- erreichte räuml. Auflösung ca. 30 cm
- Flughöhe zurzeit wichtiger Faktor (Downwash, Stabilität Positionierung)
- Unterscheidung der Pulver möglich

Ausblick

- Optimierung Sensitivität, sowie räumlicher und spektraler Auflösung
- Weiterentwicklung des Systems für ausgewählte Einsatzszenarien in Zusammenarbeit mit Einsatzkräften

Referenzen

- [1] Bundeszentrale für politische Bildung: *Vor einem Jahr: Explosion im Hafen von Beirut*; 2021; <https://www.bpb.de/kurz-knapp/hintergrund-aktuell/337504/vor-einem-jahr-explosion-im-hafen-von-beirut/>
- [2] Polizei Köln: *Explosion im Chempark Leverkusen*; 27.7.2021
- [3] Kemper, H.: *Durchführung des ABC-Einsatzes – Taktische Einheiten, Sonderausrüstungen, ABC-Einsatz, Dekontamination*; Ecomed Störck; 2019
- [4] Bundesministerium für Wirtschaft und Energie (BMWi): *... mit Drohnen – Unbemanntes Fliegen im Dienst von Mensch, Natur und Gesellschaft*; 2019
- [5] Natesan, S.; et al.: *Use of UAV-Borne Spectrometer for Land Cover Classification*; drones MDPI; 2018

(1) LUCS: Laser based UAV Classification System