

Sicherheit bei autonomem Traktor



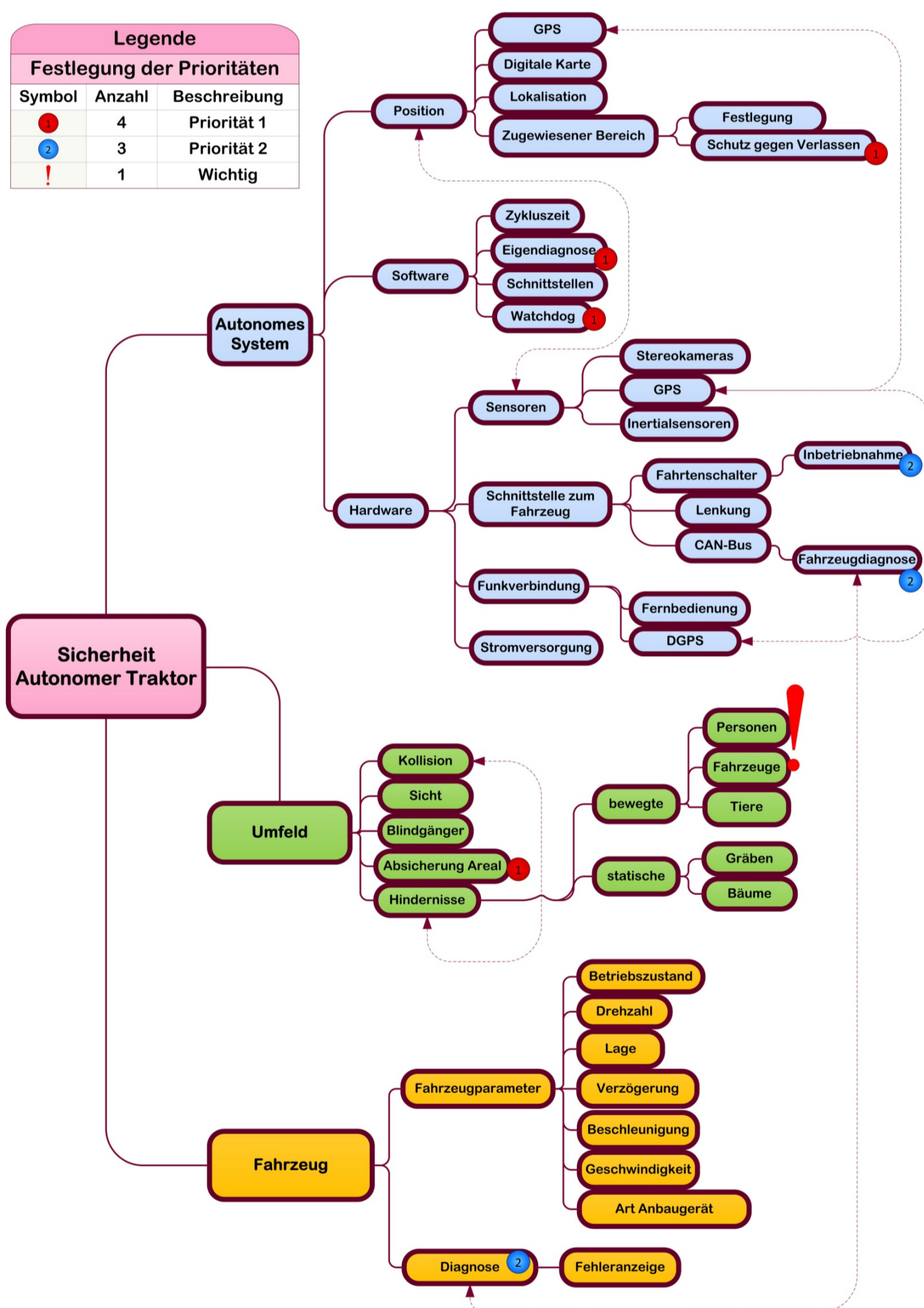
David Neumann

Amt für Rüstung und Wehrtechnik, A-1020 Wien, Vorgartenstraße 225

Durch eine Kooperation zwischen **Bundesheer (ÖBH)** und **Austrian Institute of Technology (AIT)** entsteht derzeit eine **autonome Steuerung** zum Aufsetzen auf einen Traktor. Hintergrund ist eine künftige Verwendung in blindgängergefährdeten Bereichen der Schieß- und Übungsplätze des ÖBH.



Legende		
Festlegung der Prioritäten		
Symbol	Anzahl	Beschreibung
●	4	Priorität 1
○	3	Priorität 2
!	1	Wichtig



Im Zuge des Praktikums beim **Amt für Rüstung und Wehrtechnik (ARWT)** sollten **Aspekte der Sicherheit** für eine künftige Betriebsfreigabe beleuchtet werden. Dazu wurden die verwendeten und geplanten Hard- und Softwarekomponenten in ihrer Funktion beschrieben und Schwachstellen analysiert. Lösungsansätze wurden gesucht.

Wesentlichste Erkenntnis ist, dass ein vollautonomer Betrieb nach dem heutigen Stand der Technik aus Sicherheitsgründen noch nicht realisierbar ist. Das Ziel aller Entwickler weltweit bleibt dies jedoch. Für das laufende Projekt ist die Einführung eines begleitenden **Risikomanagements** wichtig. Die Grundlagen dafür konnten geschaffen werden.



Grundvoraussetzungen für einen Betrieb:

1. Jederzeit Möglichkeit der Einflussnahme durch Operator mittels Fernbedienung
2. Selbstdiagnose- und Watchdog-Funktionalität der autonomen Steuerung