

## PATH

Wege für moderne UGVs in die militärische Praxis.

<b>Programm / Ausschreibung</b>	FORTE, FORTE, Kooperative F&E Projekte (KFE_2022)	<b>Status</b>	laufend
<b>Projektstart</b>	01.01.2024	<b>Projektende</b>	31.12.2025
<b>Zeitraum</b>	2024 - 2025	<b>Projektlaufzeit</b>	24 Monate
<b>Keywords</b>	Unmanned Ground Vehicles, Automatisierung, Evaluierungsmethodik, Integration in die Truppe		

### Projektbeschreibung

Das Projekt zielt darauf ab, den Weg für einen praktischen Einsatz fortschrittlicher UGVs in Gefechtssituationen verschiedener militärischer Einsatzszenarien zu ebnen. Dies erfordert eine detaillierte Definition der relevanten Einsatzszenarien und technischen Anforderungen durch die Experten des österreichischen Verteidigungsministeriums. Auf der Grundlage einer fundierten Bewertungsmethodik für solche Einsätze soll eine Evaluierung der Einsatzszenarien unter Verwendung einer hochmodernen Roboterplattform durchgeführt werden. Ferner soll eine Erweiterung der Fähigkeiten solcher Plattformen entwickelt werden, um die vom österreichischen Verteidigungsministerium und dem Bundesheer geforderten spezifischen Fähigkeiten so weit wie möglich abzudecken.

### Abstract

The project aims to pave the way for practical deployment of advanced UGVs in combat situations of various military operational scenarios. This requires a detailed definition of the relevant operational scenarios and technical requirements by the experts of the Austrian Ministry of Defense. Based on a sound evaluation methodology for such missions, an evaluation of the mission scenarios using a state-of-the-art robotic platform is to be conducted. Furthermore, an extension of the capabilities of such platforms will be developed to cover the specific capabilities required by the Austrian Ministry of Defense and the Austrian Armed Forces as far as possible.

### Projektkoordinator

- Technische Universität Graz

### Projektpartner

- charismaTec OG
- Bundesministerium für Landesverteidigung
- JOANNEUM RESEARCH Forschungsgesellschaft mbH