

## NIKE MATE

NIKE huMan mAchine navigation TEaming

<b>Programm / Ausschreibung</b>	KIRAS, Kooperative F&E-Projekte, KIRAS Kooperative F&E-Projekte 2022	<b>Status</b>	laufend
<b>Projektstart</b>	01.10.2023	<b>Projektende</b>	30.09.2025
<b>Zeitraum</b>	2023 - 2025	<b>Projektlaufzeit</b>	24 Monate
<b>Keywords</b>	Navigation, operation, urban		

### Projektbeschreibung

Einsätze im urbanen Umfeld sind für die Einsatzkräfte sehr fordernd. Durch die räumliche Beengtheit des urbanen Einsatzumfeldes müssen die Bewegungen der Einsatzkräfte optimal aufeinander abgestimmt werden. Die präzise Positionsbestimmung über alle Bewegungsebenen (supersurface - surface - subsurface) sowie bei eingeschränkter Sicht ist essenziell. Die collision-avoidance zwischen einzelnen Akteuren ist besonders beim Einsatz autonomer Systeme eine zentrale Herausforderung.

### Abstract

Operations in urban area are very demanding to the involved forces. Due to the spacial confinement of the urban operations area it is necessary to coordinate the movements of all involved forced both in space and time.

The determination of the precise position in all movement levels (supersurface - surface -subsurface) and restricted view is a key to success.

Collision-avoidance (blue on blue) between the involved forces the key challenge, especially when autonomous systems are also in operation.

### Projektkoordinator

- Montanuniversität Leoben

### Projektpartner

- IL-Ingenieurbüro Laabmayr & Partner ZT GesmbH.
- Helmut-Schmidt-Universität / Universität der Bundeswehr Hamburg Fakultät für Geistes- und Sozialwissenschaften (GeiSo)
- Bundesministerium für Landesverteidigung
- Technische Universität Graz
- OHB Digital Solutions GmbH