

# SPÜRROBOTER

Potenzialanalyse kompakter Spürroboter für Einsatzkräfte

<b>Programm / Ausschreibung</b>	KIRAS, F&E-Dienstleistungen, KIRAS F&E-Dienstleistungen (FED) 2023	<b>Status</b>	laufend
<b>Projektstart</b>	01.10.2024	<b>Projektende</b>	31.03.2026
<b>Zeitraum</b>	2024 - 2026	<b>Projektlaufzeit</b>	18 Monate
<b>Keywords</b>	Potenzialanalyse, Sensorik für Schadstoff, Assistenzrobotik, Taktik, Ausbildung		

## Projektbeschreibung

Gefährliche Stoffe stellen eine Gefahr für Leben und Gesundheit von Einsatzkräften dar. Zwar sind zur Messung der Konzentration zur Gefahrenbeurteilung bei Feuerwehren verschiedene Handheld-Messgeräte von einfachen CO-Warnern bis hin zu komplexen Multisensormessgeräten verfügbar, allerdings bedingen diese eine Spezialausbildung und die Messung erfolgt manuell im Gefahrenbereich nach einem aufwändige Anlegen von Schutzanzügen. Mobile Assistenzroboter stellen hier eine Lösung zur Verringerung der Personengefährdung und Verbesserung der Effizienz dar.

In der vorliegenden Potentialstudie soll eine fundierte Basis für eine breite Einführung von kompakten und einfach zu bedienenden Spürobotern im Feuerwehrwesen erarbeitet und Handlungsanweisungen abgeleitet werden. Dafür werden mögliche Einsatzszenarien und die nötige Taktik für dieses neuen Einsatzmittel erarbeitet. Ferner werden Konzept für eine entsprechende Ausbildung und technische Vorgaben für die Beschaffung und Wartung abgeleitet.

Die entwickelte Einsatztaktik wird abschließend realitätsnah im Rahmen einer KHD Übung evaluiert. Für die praktische Erprobung wird ein kompakter und einfach zu bedienender Prototyp eines Spürroboter auf Basis einer Integration kommerziell verfügbarer Komponenten (mobile Roboterplattform, Sensorsystem, App für Steuerung) zur Verfügung gestellt.

Aus den Ergebnissen der Konzeptentwicklung und der praktischen Erprobungen werden abschließend Empfehlungen für eine mögliche praktische Einführung in das Feuerwehrwesen abgeleitet.

## Abstract

Hazardous substances pose a risk to the life and health of emergency personnel. Although various handheld measuring devices are available in fire departments to measure the concentration for risk assessment, from simple CO detectors to complex multi-sensor measuring devices, these require special training, and the measurement is carried out manually in the danger zone after donning protective suits. Mobile assistance robots represent a solution for reducing the risk to people and improving efficiency.

This potential study aims to develop a sound basis for the widespread introduction of compact and easy-to-use reconnaissance robots in fire departments and to derive instructions for action. To this end, possible deployment scenarios and the necessary tactics for this new operational resource will be developed. Furthermore, a concept for the corresponding training and technical specifications for procurement and maintenance will be derived.

Finally, the developed operational tactics will be evaluated realistically as part of a KHD exercise. A compact and easy-to-use prototype of a detection robot based on an integration of commercially available components (mobile robot platform, sensor system, app for control) will be made available for practical testing.

Finally, recommendations for a possible practical introduction to fire departments will be derived from the results of the concept development and the practical testing.

### **Projektkoordinator**

- Technische Universität Graz

### **Projektpartner**

- Disaster Competence Network Austria - Kompetenznetzwerk für Katastrophenprävention
- Landesfeuerwehrverband Steiermark
- FH OÖ Forschungs & Entwicklungs GmbH
- Landesfeuerwehrverband Oberösterreich