

Zwei Flügel: Der Weißstorch kommt ohne Seitenleitwerk aus; gefeilte Einzelfedern an den Flügelspitzen stabilisieren seinen Flug.

© Roland Wittenberg

Flugtaugliche Kooperation



Eine Kooperationsvereinbarung zwischen dem Lehrstuhl für Flugsystemdynamik der TUM und dem Center for Unmanned System Studies des Bandung Institute of Technology (ITB) unterzeichneten im Januar 2010 deren Leiter, Prof. Florian Holzapfel und Prof. Muljo Widodo Kartidjo, sowie die Dekane der jeweiligen Fakultäten, Prof. Hans-Peter Kau und Dr. Andi Isra Mahyuddin. Die Vereinbarung sieht die gemeinsame Forschung auf dem Gebiet der Quadropter-Fluggeräte vor. Die Forschungsthemen betreffen die Bereiche Flugführung

und Navigation sowie Fluggeräteeinheit, Zusammenbau und Erprobung.

Ein weiteres Forschungsprojekt soll auf dem Gebiet der Bionik durchgeführt werden. Konkret sollen Untersuchungen des Vogelflugs bionische Erkenntnisse für die Nutzung in der Flugtechnik liefern. Basis da-



Vier Rotoren: Der Quadrocopter verfügt über ein Regelungssystem zur Stabilisierung des Flugs. Die Antenne für die manuelle Fernsteuerung wird bei automatischem Betrieb nicht benötigt.

für ist eine langjährige Zusammenarbeit von Prof. Gottfried Sachs, emeritierter Ordinarius für Flugmechanik und Flugregelung der TUM und TUM-Emeritus of Excellence, und Dr. Mochammad Agoes Moelyadi vom ITB, der gerade einen halbjährigen, vom DAAD und von der TUM finanzierten Forschungsaufenthalt an der TUM beendet hat. Die Unterzeichnung erfolgte im Rahmen der Verlängerung des 1998 vereinbarten und zwischenzeitlich ausgetauschten Memorandum of Understanding zwischen den beiden Universitäten.

© Lars Peter