



MISSION STATEMENT - 161800Z0126

MISSION: OPERATION RAVEN STRIKE

SITUATION: [REDACTED] er indsat i [REDACTED] og tasket til at nedkæmpe modstanderens logistik transporter på strækningen mellem [REDACTED], [REDACTED] og [REDACTED]. [REDACTED] har ikke kunne komme tæt nok på objekterne grundet antallet af modstandere og vurderer ikke at kunne løse deres opgave med nuværende kapaciteter. De har anmodet Special Activities Squadron om støtte til opgaven i perioden [REDACTED]

OPGAVE: Special Activities Squadron skal udvikle et edge-AI system som kan identificerer, tracke, og låse på forskellige måltyper i realtid via kamera, og styrer retningen via MAVLink. Systemet skal integreres på en flyvende drone og dermed fungere som et target-lock-system.

ENKELTOPGAVER:

- Identificere flg. måltyper: pansret køretøj, lastvogn og ATV vha. AI
- Tracke mål i realtid via EO og termisk kamera
- Beregne målposition i billede (pixel-space)
- Sende styresignal til Ardupilot (via MAVlink) for at justere retning og hastighed

Special Activities Squadron skal efterfølgende teste systemet med egne UxS piloter.

Vækker ovenstående interesse og har du idéer, løsningsforslag, evner til at kunne bygge droner og integrerer sensorer og software, eller kan du flyve droner? Så SØG!