

Rektor der Eberhard Karls Universität Tübingen
Prof. Dr. Bernd Engler rektor@uni-tuebingen.de
mit der Bitte um Information des Senats und des AStA

Zivilklausel / Drohnenforschung Uni Tübingen

Sehr geehrter Herr Rektor,

in der Studie des Büros für Technikfolgenabschätzung beim Deutschen Bundestag „Stand und Perspektiven der militärischen Nutzung unbemannter Systeme“ TA-Projekt A-Drs. 17(18)179 vom 29.06.2011 wird die Universität Tübingen auf S. 263 unter der Rubrik „EU-Fördermaßnahmen für UAVs“ als Kooperationspartner von Rüstungsfirmen und Forschungs- und Entwicklungseinrichtungen für ein Projekt Mikrodrohnen (Anlage) aufgeführt. Für das Projekt sind 3,35 Mio. Euro im Zeitraum 2007-2009 ausgegeben worden. Dass das Projekt überwiegend militärischen Zwecken dient, u.a. „Sicherheits“-Anwendungen in unbekannter städtischer Umgebung z.B. Atomanlagen, und damit unvereinbar mit der Zivilklausel ist, dürfte außer Frage sein. Zum Status des Projekts ist in der Studie nichts ausgesagt. Die Homepage des Projektverantwortlichen Prof. Dr. Hanspeter A. Mallot, Lehrstuhl „Kognitive Neurowissenschaften“ am Institut für Neurobiologie der Universität, weist das Vorhaben Mikrodrohnen als weiter finanziertes laufendes Projekt aus.

Es wird Sie nicht überraschen, wenn ich Sie vor dem Hintergrund der begründeten Kritik am Umgang mit der Zivilklausel der Universität als Referent zur Eröffnung der Ringvorlesungsreihe am 18. Oktober zu eben jenem Thema um dringende Aufklärung über den Projektstatus bitte:

- Wann sind die Arbeiten an diesem Projekt Mikrodrohnen eingestellt worden?
- Gibt eine Fortsetzung an ähnlichen Projekten? Wenn ja, mit welcher Finanzierung / Laufzeit?
- Können diese am Lehrstuhl „Kognitive Neurowissenschaften“ erarbeiteten Kenntnisse für vernünftige zivile Zwecke angewendet werden? Wie sehen die Planungen dazu aus?

Meiner Kenntnis nach haben Sie als Repräsentant der Universität weder auf die Forderung

- des „Arbeitskreises Universität in ziviler Verantwortung“ vom 21. Juli „Honorarprofessur widerspricht der Zivilklausel – kein Kriegsbefürworter als Lehrkraft!“¹ und DGB-AK², noch des
- DGB-Arbeitskreises vom 2. August „Zivilklausel der Universität Tübingen: Geheimchutz für BMVg-finanzierte Forschung an der Universität Tübingen“³, noch auf die Forderung nach einer
- friedenspolitischen Kurskorrektur in dem von über 60 Gruppen und Personen unterzeichneten Offenen Brief zum Antikriegstag am 1. September „Hochschulen für den Frieden - Ja zur Zivilklausel ... Zivilklausel der Uni Tübingen schützen“⁴ reagiert.

Sie werden Verständnis dafür haben, dass in diesem Kontext das Anliegen der Dringlichkeit halber auch Ministerin Theresia Bauer, den genannten Gruppen, den Unterzeichnenden des Offenen Briefs und der Presse unmittelbar zur Kenntnis gebracht wird.

Mit der Bitte um Beantwortung verbleibt

mit freundlichen Grüßen

Dietrich Schulze

Anlage

Beirat NaturwissenschaftlerInnen-Initiative für Frieden und Zukunftsfähigkeit www.natwiss.de
Initiative gegen Militärforschung an Universitäten www.stattweb.de/files/DokuKITcivil.pdf
tel +49721 385403 hy +49160 9911 3131

¹ <http://akzivilklausel.blogspot.de/2011/07/21/honorarprofessur-widerspricht-der-zivilklausel-kein-kriegsbefuerworter-als-lehrkraft/>

² <http://www.hib-reutlingen.dgb.de/Themen/Hochschulpolitik/zivilklausel>

³ <http://www.stattweb.de/files/civil/Doku20110805.pdf>

⁴ <http://www.stattweb.de/files/civil/Doku20110827.pdf> PM <http://www.stattweb.de/files/civil/Doku20110828.pdf>

Auftraggeber/ Förderer	Projektname	Auftragnehmer	geplanter Zeitraumen	Fördersumme/ Projektkosten	Projekthalt
Europäische Kommission (FP6: IST127)	Micro Drone autonomous Navigation for environment sensing (DRONES)	Commissariat Energie Atomique CEA, Airrobot GmbH & Co. KG, Lysippos Meletes Technikon Ergon AE, Thales Security Systems SA, Eberhard Karls Universität Tübingen	2007–2009	3,35 Mio. Euro; 1,9 Mio. Euro durch die EU	Entwicklung der Technologie für vertikales Starten und Landen von kleinen UAVs, damit diese besser auf unerwartete Ereignisse wie Verbindungsab- bruch oder Hindernisse reagieren können, aber auch z. B. für die bessere Überwachung in urbanen Umgebungen

<http://cordis.europa.eu/fetch?CALLER=PROJ ICT&ACTION=D&CAT=PROJ&RCN=80493>

European Commission
ICT Research in FP7
a CORDIS service

European Commission > CORDIS > FP7 > ICT > Projects > Micro Drone autonomous navigation for environment sensing

ICT Information and Communication Technologies

MDRONES : Micro Drone autonomous navigation for
environment sensing



Project Objectives

Monitoring of public and private sites is increasingly becoming an important and critical issue in the field of security and surveillance.

Mobile multi-sensors surveillance systems able to be deployed quickly to analyse a situation will enhance the efficiency of the security team. In this context UAV (Unmanned Aerial Vehicle) provide new opportunities for research in environment sensing.

To answer to this need, the project aims to develop a small size VTOL (Vertical take Off and Landing) UAV designed for autonomous inspection and survey task in urban area or more generally in constraint outdoor environment (known and unknown with moving obstacle). The heart of the project is focused on the development of software and hardware modules for the autonomy of a small size drone in term of navigation, localization and robustness to unexpected events (avoid obstacle, RF communication loss, GPS loss, aerologic perturbation).

To reach these objectives, the project is divided into three fields of research and development:

- Development of a Mission Control System with an intuitive Man Machine Interface for mission preparation and control
- Perception and command for complete flight autonomy
- μUAV conception and development

Scenarios will prove the interest of this concept, such as security application in unknown urban environment, and automatic survey of sensitive site (e.g. nuclear sites).

The project gathers 5 partners for a duration of 3 years, with a budget of 3.3M: CEA List, technology research centre will be the coordinator of the project, and will work on multimodality embedded sensor for localisation and autonomous navigation. Univ. of Tübingen will develop the automatic obstacle avoidance. Thales security will have in charge the Mission Control System (MCS) with MMI. AirRobot SME in the field of μVTOL will design and develop the prototype. Lisippos, as end users, will participate in the definition of scenarios and the validation of the concept.

Contact Information
LEROUX, CHRISTOPHE
COMMISSARIAT ENERGIE ATOMIQUE CEA
RUE LEBLANC 25
75015
PARIS 15
FRANCE
Tel: +33-1-46549727
Fax: +33-1-46548980
Email: [Contact](#)

Participants

Coordinator: **COMMISSARIAT ENERGIE ATOMIQUE CEA, FRANCE**

Organisations	
AIRROBOT GMBH & CO. KG	GERMANY
LYSIPPOS MELETES TECHNIKON ERGON AE	GREECE
THALES SECURITY SYSTEMS SA	FRANCE
EBERHARD KARLS UNIVERSITAET TUEBINGEN	GERMANY

Record Control Number: 80493

Update Date: 2010-01-15

[Permalink](#)

[CORDIS RTD-PROJECTS /](#)
© European Communities

“Univ. of Tübingen will develop the automatic obstacle avoidance.”

μDRONES project consortium contact links

- ☞ [Christophe Leroux @ CEA-LIST \(μDRONES project management\)](#)
- ☞ [Manuel Carballeda @ Thales Security and Services Division](#)
- ☞ [Hanspeter A. Mallot @ UTUB-COG - Cognitive Neuroscience](#)
- ☞ [Contact @ AirRobot GmbH & Co. KG](#)
- ☞ [Vassilis Fotinopoulos @ Lisippos Consulting Engineers S.A.](#)
- ☞ [μDRONES project website webmaster](#)

<http://www.uni-tuebingen.de/cog/staff/ham/hpmallot.htm>

Prof. Dr. Hanspeter A. Mallot Cognitive Neuroscience
Dept of Zoology, Faculty of Biology
Eberhard-Karls-University Tübingen
hanspeter.mallot@uni-tuebingen.de

Hanspeter Mallot is currently the Dean of the University Faculty of Biology. He is a member of the editorial board of the journal "Spatial Cognition and Computation". In the past, he served as a president of the European Neural Network Society (ENNS), as president of the German Society for Cognitive Science (GK) and as a member of the Neuroscience review pannel of the Deutsche Forschungsgemeinschaft.

Funding: current projects

[EU Strep μDrones](#): Microdrone autonomous navigation for environment sensing