



# Dronesystemer, driftssikkerhed og dokumentation

## Kort fortalt

Kurset giver kompetencer til fejlsøgning på droner med fokus på software, elektronik, mekanik og kalibrering, samt inspektion og vedligehold af droner. Kursisten lærer endvidere om service- og testdokumentation, sporbarhed, ændringsstyring og konfigurationskontrol samt relevant lovgivning og regulering.

## Kontakt

ZBC  
55788888

## Fag: Dronesystemer, driftssikkerhed og dokumentation

<b>Fagnummer:</b> 24096	<b>Varighed</b> 5 dage
<b>AMU-pris:</b>	<b>Uden for målgruppe:</b>

**Målgruppe:** Kurset henvender sig til faglærte teknikere og andre med tilsvarende kvalifikationer, der skal eller ønsker at arbejde med service, fejlfinding og reparation af droner (UAV, UGV, USV og AUV/ROV). Det anbefales, at deltageren inden kursusstart har grundlæggende kendskab til elektronik.

## Kursuspris

**AMU-målgruppe:**  
DKK 0,00

**Ikke AMU-målgruppe, fremmøde:**  
DKK 0,00

## Tilmelding



**Beskrivelse:** Deltageren kan efter kurset:

Fejlsøge på droner, hvor fejl kan skyldes både software, elektronik, mekanik og/eller kalibrering.

Udføre basisinspektion og vedligehold af strukturer og miljøbeskyttelse: korrosion, tæthed, beskyttelse af kabler/stik og sensorhuse (på tværs af luft/land/maritimt).

Udarbejde og vedligeholde service- og testdokumentation, fx logbøger, testprotokoller, serviceplaner og reservedelsstyring.

Redegøre for hovedlinjerne i regulering EU 2019/945 (produkt/CE) og EU 2019/947 (drift/kategorier).

Redegøre for hovedlinjerne i den danske dronebekendtgørelse

Arbejde efter principper for sporbarhed, ændringsstyring (change management) og konfigurationskontrol.

Identificere relevante tekniske risici i en droneoperation og levere input til SORA-risikovurdering, herunder systemdata, failsafe-funktioner og operationelle begrænsninger.

Arbejde med human factors, safety mindset og fejlrapportering.

Samarbejde tværfagligt med kolleger inden for elektronik, mekanik og software med henblik på at identificere og udbedre systemfejl.