

# Danube-Klasse

## Inhaltsverzeichnis

- [1 Allgemeine Informationen](#)

Spezifikation der Danube-Klasse

## 1 Allgemeine Informationen

**In Dienst gestellt:** 2368

**Klassifikation:**Runabout

### Mission

Kleiner als viele Raumschiffe, aber größer als ein typisches Shuttle, erfüllen die Runabouts eine wichtige

Rolle innerhalb der Sternenflotte. Das Projekt der Danube-Klasse war die Folge einer Reihe von Studien, die 2363 vom [Advanced Starship Design Bureau](#) (ASDB) auf der Suche nach einem Schiff durchgeführt wurden, das eine große Bandbreite von Wissenschafts-, Nachschub- und Personentransportmissionen erfüllen konnte. Laut Benennung ist das Schiff technisch gesehen kein Shuttle (daher also die Kennzeichnung mit "U.S.S." und die Verwendung einer individuellen NCC-Registrierung für jeden Runabout). Das Runabout der Danube-Klasse kann die Flotte bei speziellen Aufgaben hervorragend ergänzen. Viele vorangegangenen Raumschiffkonzepte flossen in den Bau der Danube-Klasse mit ein - mit dem Ziel, das wendigste und beste Kurzstreckenschiff zu entwickeln, das bestimmte, zeitlich begrenzte Aufträge unterstützen sollte. Die spezifischen Missionsziele und Fähigkeiten des Runabouts der Danube-Klasse umfassen u.a.:

- Kurze Reaktionszeiten beim Transport wissenschaftlicher Expeditionen
- Orbitale oder planetarische Basis für wissenschaftliche Missionen
- Transport von Versuchs- und Frachtmodulen
- Notfalleinsätze und taktische Missionen

Die Missionsziele werden lediglich durch begrenzte Treibstoffvorräte und Verbrauchsgüter eingeschränkt.

### Charakteristika

Die verhältnismäßig große Vielseitigkeit des Runabout der Danube-Klasse geht auf eine einzigartigen Multimissionsmodulbauweise zurück: Ein austauschbares Bauteil, bestehend aus vier Modulen, die mittschiffs zwischen den Antriebssystemen platziert sind, kann aus dem Fahrzeug herausgenommen und durch das für eine Mission erforderliche Bauteil ersetzt werden. Das Fahrzeug kann so konfiguriert werden, dass es eine große Bandbreite von Missionsparametern erfüllen kann. Ein anderes einzigartiges Kennzeichen der Danube-Klasse ist die Cockpitsektion, die im Notfall als Rettungsboot vom Schiff abgetrennt werden und in einem stark begrenzten Umfang selbstständig im All operieren oder auf einem Planeten notlanden kann. Mikrotorpedorampen unterstützen die Verteidigungsvorrichtungen des Schiffes. Zusätzlich spezialisierte Trägeregehäuse, die auf dem Runabout platziert werden, stehen für verschiedene spezifische Missionsziele zur Verfügung. Dazu zählen Kommunikationsgehäuse, ECMs (Elektronische Gegenmaßnahmen), Depots für Phaser, Photonentorpedos und Sensoren.

### Hintergrund

Erste Testflüge der Runabouts der Danube-Klasse erwiesen sich als so erfolgreich, dass man unmittelbar nach Vollendung der Testphase mit der Produktion begann. 2368 in Dienst gestellt, wurden die Runabouts aus der ersten Produktionsreihe der Station Deep Space Nine im bajoranischen Sektor zugeteilt. Diese ersten Runabouts zeichneten sich selbst schnell in einer Reihe von Missionen aus. Die wohl herausragendste Mission war der Erstkontakt mit den bajoranischen Wurmlochwesen. Bemerkenswerterweise ist nach sieben Jahren nur noch ein Runabout von den ursprünglich vier auf DS9 stationierten im Dienst: Die USS Rio Grande NCC-74252. Alle anderen Runabouts, die damals DS9 zugewiesen wurden, sowie zahlreiche Nachfolgerunabouts wurden entweder stark beschädigt oder zerstört.

Die Produktion der Danube-Klasse hält noch immer an, auch wenn die Sternenflotte mittlerweile dabei ist, mögliche Nachfolgeschiffe zu entwerfen.

### **Allgemeine Spezifikationen - Basis**

**Stand:** 2368

#### **Abmessungen:**

Länge: 23,1 Meter

Breite: 13,7 Meter

Höhe: 5,4 Meter

**Masse:** 158,7 metrische Tonnen

#### **Besatzung:**

Gesamt: 1 Pilot + zusätzliche Mannschaft, falls erforderlich

**Außenhülle:** Leichte Duranium-/Tritanium Doppel-Verbundshülle

#### **Antriebssysteme:**

Warpantriebssystem: (2) LF-7X2 verbesserte lineare Warpfeldgondeln

Impulsantriebssystem: (2) FIB-3 fusionsbetriebene Impulsantriebssysteme

#### **Warpgeschwindigkeiten:**

Reisegeschwindigkeit: Warp 4,0

Höchstgeschwindigkeit: Warp 4,7 für 36 Stunden

#### **Bewaffnung:**

Primärbewaffnung: (6) Typ-VI Phaserbänke

Sekundärbewaffnung: (2) Mk-25

Mikrophotonentorpedorampen, 2 Rohre

Standardbelastung von 20 Gehäusen

**Verteidigungssysteme:** FSQ-2 Primäres Deflektorschildsystem

**Computersystem:** M-15-III Isolineares Computersystem

#### **Missionsdauer:**

Standardmission: 1-2 Wochen

Empfohlene Generalüberholung: Nach 15 Monaten

### **Allgemeine Spezifikationen - Torpedomodul**

**Stand:** 2368

#### **Abmessungen:**

Länge: 23,1 Meter

Breite: 13,7 Meter

Höhe: 6,7 Meter

**Masse:** 168,7 metrische Tonnen

#### **Besatzung:**

Gesamt: 1 Pilot + zusätzliche Mannschaft, falls erforderlich

**Außenhülle:** Leichte Duranium-/Tritanium Doppel-Verbundshülle

#### **Antriebssysteme:**

Warpantriebssystem: (2) LF-7X2 verbesserte lineare Warpfeldgondeln

Impulsantriebssystem: (2) FIB-3 fusionsbetriebene Impulsantriebssysteme

#### **Warpgeschwindigkeiten:**

Reisegeschwindigkeit: Warp 4,0

Höchstgeschwindigkeit: Warp 4,7 für 36 Stunden

#### **Bewaffnung:**

Primärbewaffnung: (6) Typ-VI Phaserbänke

Sekundärbewaffnung: (4) Mk-25

Mikrophotonentorpedorampen, 4 Rohre

Standardbelastung von 40 Gehäusen

**Verteidigungssysteme:** FSQ-2 Primäres Deflektorschildsystem

**Computersystem:** M-15-III Isolineares Computersystem

#### **Missionsdauer:**

Standardmission: 1-2 Wochen

Empfohlene Generalüberholung: Nach 15 Monaten