

Aufbau und Untersuchung eines hybriden Prototyps

Abschlussarbeiten



Beschreibung

Für einen hybriden Prototyps, der die Simulation von Klappen und Türen mit haptischer Interaktion vereinen soll, wird ein Demonstrator, bestehend aus einem Industrieroboter mit Messsystem gekoppelt mit einer VR-Umgebung, aufgebaut und in einer Vergleichsstudie getestet und bewertet.

Arbeiten

- Planung und Umsetzung eines Sicherheitskonzeptes (Not-Aus-Schalter, sicherer Bereich, ...)
- Einbinden eines Kraftsensors in das bestehende Physik-Modell
- Planung und Durchführung einer Vergleichsstudie

Anforderungen

- Kenntnisse in Programmierung (Dymola)
- Verständnis von Grundlagen der Mechanik
- Verantwortungsvolles und sorgfältiges Arbeiten

Kontakt

Liesa Zimmermann

liesa.zimmermann@tu-berlin.de

Zeitraum: Mai. – September 2021

