

Studien-/Diplomarbeit

Kraftregelung vollaktuierter Multikopter

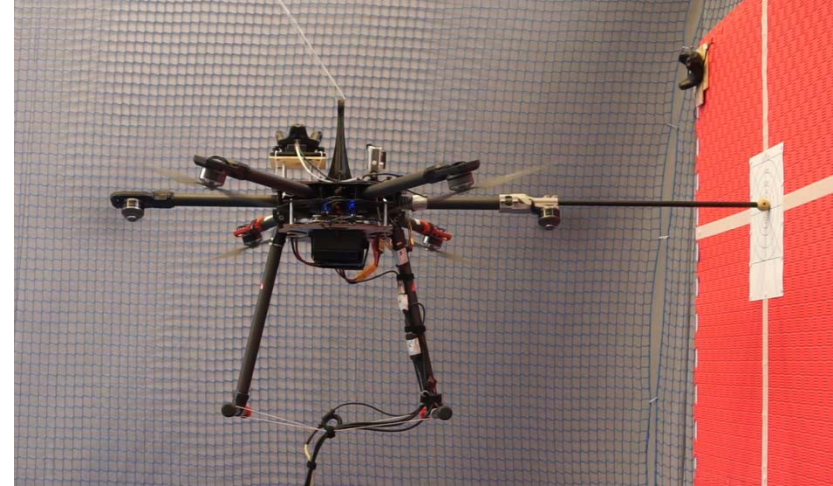
Hintergrund

An der Professur für Dynamik und Mechanismentechnik werden vollaktuierte Multikopter für taktile Interaktionsaufgaben entwickelt.

Ein Fokus dabei liegt auf der Entwicklung und Inbetriebnahme von Reglern und Regelungskonzepten zur Kraftregelung. Dabei ergeben sich je nach Projektstand verschiedene mögliche Themen für Studien- oder Diplomarbeiten.

Themengebiete

- (Weiter-)Entwicklung von Modellen und Beobachtern zur Bestimmung der Interaktionskräfte und -momente
- (Weiter-)Entwicklung von Reglern zur Positions- und Kraftregelung
- Inbetriebnahme und Erprobung am aktuellen Prototyp



Ansprechpartner:

Dipl.-Ing. Micha Schuster

E-Mail: micha.schuster@tu-dresden.de

Benötigte Vorkenntnisse

- Grundlagen (mobile) Robotik & Regelungstechnik
- Matlab/Simulink