

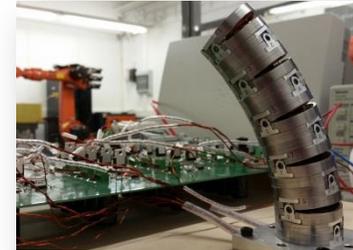
Schlangenartiger Roboter als Basis für ein neuartiges Endoskopsystem

Aufgabe:

Am Institut für Mechatronische Systeme wird in Zusammenarbeit mit dem Institut für Antriebssysteme und Leistungselektronik (IAL) ein neuartiges vollaktuiertes, hyperredundantes Endoskop-System entwickelt. Durch die Aneinanderreihung einzelner diskreter, elektromagnetischer Aktoren soll das Endoskop nicht nur entlang der gesamten Struktur aktiv bewegbar sein, sondern auch gleichzeitig eine stabile Manipulationsbasis bieten.

Beispielhafte Arbeitspunkte umfassen...

- Konstruktion
- Bewegungsplanung
- Modellierung
- Synthese



... für aktuelle Themen
einfach kurz nachfragen!



Ansprechpartner:
M.Sc. Svenja Tappe
Appelstr. 11a / 3. Etage
svenja.tappe@imes.uni-
hannover.de
0511-762-19598

Voraussetzungen und Rahmenbedingungen (abhängig vom Thema):

- Interesse am Forschungsgebiet
- Gute Vorkenntnisse im Bereich Robotik I/II, Mechatronische Systeme sowie Matlab/ Simulink
- Regelmäßiger, offener Informationsaustausch mit Diskussion der Zwischenergebnisse
- Bereitschaft zum engagierten, selbstständigen und termintreuen Arbeiten

Termin:
ab sofort