

Tutor für Seminar „Entwicklung modularer robotischer Systeme“

TUTOR · ROBOTIK · HARDWARE

Für das Masterseminar „Entwicklung modularer robotischer Systeme“ suchen wir Unterstützung bei der Kursdurchführung. In diesem Seminar werden verschiedene Grundlagen der Robotik anhand echter Hardware vermittelt. Im Fokus steht dabei die Arbeit mit kompakten Servomodulen, die sich mit MATLAB konfigurieren und ansteuern lassen. Zunächst lernen die Studierenden anhand von vier unterschiedlichen Roboterkonfigurationen (z.B. mobile Roboter, paralleler Zeichenroboter, serieller Roboterarm) den Umgang mit den Modulen, um das erlernte Wissen anschließend in einer Projektarbeit selbstständig anzuwenden.

AUFGABENSTELLUNG

- Aufbau und Vorbereitung der für die Bearbeitung der Kapitel notwendigen Roboter
- Betreuung des Kurses während der Regelabhaltung (1x wöchentlich, ca. 3,5h)
- Beratung und Hilfestellung für Studierende bei der Durchführung der Projektphase

VORAUSSETZUNGEN

- Interesse an Themen der Robotik, MATLAB, Arbeiten an echter Hardware
- Kenntnisse in MATLAB o.ä. hilfreich, Idealerweise Vorkenntnisse in Grundlagen der Robotik
- Selbstständige und strukturierte Arbeitsweise

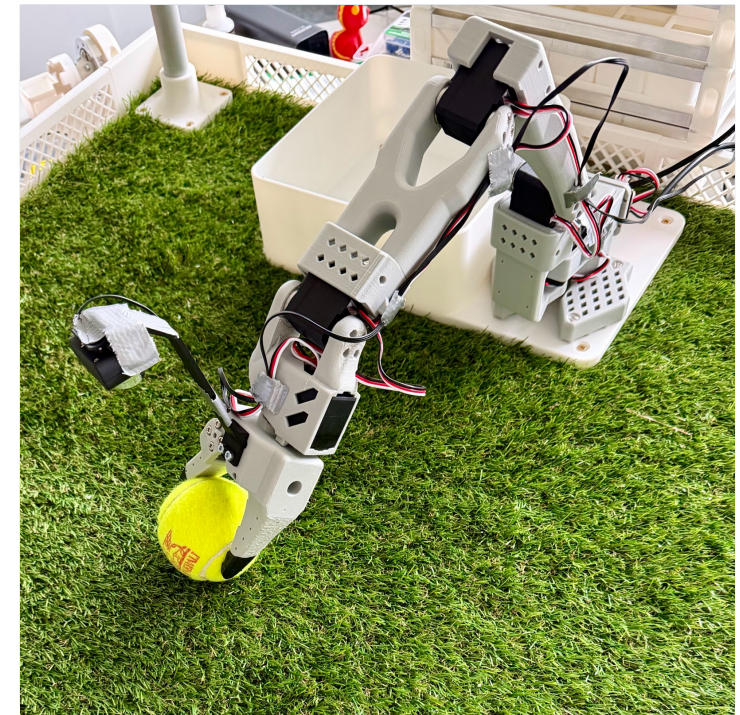


ABBILDUNG 1 LEROBOT SO-101 ROBOTERARM, DER IM KAPITEL „LERNBASIERTE VERFAHREN“ VERWENDET WIRD.

ANSPRECHPARTNER

Robin Schregle, M.Sc. · robin.schregle@tum.de · +49 89 289-15166 · MW 1128

Univ.-Prof. Dr. Tim C. Lüth