

- Ansteuerung eines Laserscanners mittels eines Rapid Control Prototyping Systems unter Nutzung einer EtherCAT-Kommunikationsschnittstelle (BA)
- Untersuchung und Bewertung von Dynamikfiltern (FIR- und nichtlineare Filter) für FineMove in der Simulation und am realen Roboter (BA)
- Entwicklung einer automatisierten Auswertung der Messerwerte für ein kamerabasiertes 6D-Positionsmesssystem (Rodym) mittels Matlab (BA)
- Untersuchungen verschiedener Ansätze zur Drehmomentregelung eines Industrieroboters in der Simulation mittels Matlab/Simulink sowie am realen Roboter (BA oder MA)
- Untersuchung und Optimierung des Timings des Lage-, Drehzahl- und Stromregelkreise der Reis-Steuerung (BA oder MA)

