



© nikkytok –stock.adobe

BESCHREIBUNG

In der Lehrveranstaltung „Praktikum Produktionsintegrierte Messtechnik“ am wbk ist der praktische Einsatz moderner Sensorik essenziell, um Bauteile präzise zu erfassen. Ein Schwerpunkt liegt dabei auf dem Modul Roboter messtechnik, in dem eine Hand-Eye-Kalibrierung durchgeführt wird, sodass ein Roboter, der ein Messsystem führt, entsprechende Bauteile vermessen kann.

Im Rahmen dieser Arbeit soll ein Code entwickelt werden, der es Studierenden ermöglicht, auch mit geringer Vorerfahrung unterschiedliche Messaufgaben praxistauglich durchzuführen. Neben der eigenständigen Hand-Eye-Kalibrierung ist dabei das systematische Auswählen passender Roboterposen von großer Bedeutung, um optimale Messergebnisse zu erzielen. Zudem sollen mithilfe eines individuellen Prüfplans verschiedene Abläufe automatisiert werden. Ein weiterer Schwerpunkt wird sein, mithilfe integrierter Funktionen den Radius von Bohrlöchern an einem Demonstratorbauteil zu bestimmen.

Bei Interesse freue ich mich über deine Bewerbung inklusive Notenspiegel. Für Rückfragen zum Ablauf kannst du mich gerne jederzeit telefonisch kontaktieren.

AUFGABEN

- Konzeptionierung von sinnvollen Lehraufgaben
- Coding der notwendigen Funktionen
- Integration und testen des Lehrkonzepts

WEITERE INFORMATIONEN

- Motivation und Interesse, sich in neue Themen einzuarbeiten
- Zuverlässige und eigenständige Arbeitsweise
- Gute Deutsch- oder Englischkenntnisse

WEITERE INFORMATIONEN

- Beginn: ab September
- Fachrichtung: Maschinenbau, Wirtschaftsingenieurwesen, Mechatronik o.Ä.
- Benötigt: Lebenslauf, Notenauszug

KONTAKT



Dominik Koch, M.Sc.
Gebäude 50.36, Raum 116
Tel.: +49 1523 9502626
E-Mail: dominik.koch@kit.edu