



ABSCHLUSSARBEIT

TECHNOLOGIEMANAGEMENT IN DER DEMONTAGE: ROADMAPPING

© Adobe Stock

BESCHREIBUNG

Mit zunehmender Wichtigkeit der Kreislaufwirtschaft verändert sich die Menge an zurückgeführten Produkten kontinuierlich. Dies stellt Demontagesysteme vor Herausforderungen. Aufgrund der hohen Komplexität erfolgt eine Vielzahl an Demontageschritten derzeit noch manuell, doch es wird bereits intensiv an den Möglichkeiten zur Automatisierung dieser geforscht. Im Rahmen dieser Arbeit soll simulativ untersucht werden, wie ein sinnvolles Technologiemanagement erfolgen kann.

Im Vordergrund stehen hierbei Entscheidungen zur Automatisierung. Eine bestehende Simulation eines Demontagesystems soll um ein Feature zum Technologie-Roadmapping erweitert werden.

AUFGABEN

- Einarbeitung in bestehende Simulation (Python SimPy)
- Definition von Einflussfaktoren auf Automatisierungsentscheidung und Abbildung unterschiedlicher Szenarien
- Feature zum Technologie-Roadmapping

WEITERE INFORMATIONEN

- Studiengänge: WING, MACH
- Beginn ab jetzt möglich, spätestmöglicher Beginn Mitte März

KONTAKT

Julia Dvorak, M.Sc.
Gebäude 50.36, Raum 109
Tel.: +49 1523 9502584
E-Mail: julia.dvorak@kit.edu