



Studienarbeit

Analyse, Charakterisierung und Vergleich von Positionierungssystemen

Ziel:

- Charakterisierung von Positionierungssystemen (NDI Polaris, Metris, Kuka-Arme, HexaPOD) hinsichtlich verschiedener Kriterien wie Umgebungseinflüsse, Auflösung, Genauigkeit, Streuung der Messwerte

Aufgaben:

- Analyse der Positionierungssysteme anhand Datenblätter, Handbücher, Einsatzgebiete
- Entwicklung von Experimentier- bzw. Vergleichsszenarien
- Datenerfassung mit allen Positionierungssystemen
- Auswertung und Vergleich

Vorkenntnisse (wünschenswert):

- C++ / Java
- Vorlesung Robotik I
- Statistische Methoden, Fehlerrechnung

Bei Interesse bitte bei Christian Herrmann, Raum B115 melden.

E-Mail: herrmann@informatik.uni-wuerzburg.de

Tel.: 0931-31 86768