

**SomSe 2019**

Masterlabor Mechatronik I

Federführung: IRT

Block	Nummer	Institut	Fakultät	Versuchsbeneennung	Skript Status?	Ansprechpartner
A	1	IAL	ET+INF	Regelung eines permanentmagneterregten Gleichstrommotors (RPG)		Marc England
	2	imes	FM	Ein-Achs-Roboter - Lageregelung und Identifikation einer Roboterachse (ROB)		Elias Knöchelmann
	3	IPI	FBG	3D Datenerfassung aus Bildern (DAB)		Manfred Wiggenhagen
	4	imes	FM	Kinematische Kalibrierung eines planaren Parallelroboters (PKM)		Daniel Kaczor
B	1	IRT	ET+INF	Implementierung einer Impedanzregelung für ein Robotergetränk (IIR)		Marvin Becker
	2	IAL	ET+INF	Elektronisch kommutierte Motoren (ECM)		Marc England
	3	imes	FM	Schwingungsreduzierte Bahnplanung (SRB)		Johannes Zumsande
	4	IFW	FM	Prozessüberwachung bei spanenden Prozessen (PÜS)		Heiko Blech
C	1	ITA	FM	Automatisierung mit Pneumatik (AMP)* <b>Termine Donnerstags!</b>		Dr. Stock
	2	IDS	FM	Reibwertmessung von Oberflächen (RWO)		Dr. Wangenheim
	3	IKG	FBG	Mobile Laser Scanning (MLS)		Steffen Busch
	4	match	FM	Simulation einer Montagezelle (SIM)		Torge Kolditz
	5	IfE	FBG	Globales Navigationssatellitensystem (GNSS)		Dr. Tobias Kersten

\* nur Maschinenbau und Mechatronik-Studierende