



Untersuchung verschiedener Kraftübertragungsmittel zum Einsatz in einem aktiven Exoskelett

Projektbeschreibung:

Im Robotiklabor wird in einem Verbundprojekt ein modulares, aktives Exoskelett entwickelt. Expliziert betrifft dies die mechanische Konstruktion, sowie die Erforschung von Antriebseinheiten.

Die Kraftübertragungsmittel bilden die Schnittstelle zwischen Antrieb und Abtrieb. Erste Ideen zur mechanischen Realisierung liegt als Basis bereits vor.

Aufgabe:

Modulare, belastbare Konzeptionierung unter Berücksichtigung der anzubringenden Aktoren und Sensoren.

Die verschiedenen Möglichkeiten sollen in der Praxis auf ihre Funktion überprüft werden.

Anforderungen:

- Aneignen von fundiertem Wissen über Kraftübertragungsmittel.
- Systematische Arbeitsweise.
- Hohes Maß an eigenverantwortlicher- und selbstständiger Arbeit.



Ansprechpartner:

Projektmitarbeiter:	Christian Kallwass
E-Mail:	christian.kallwass@hs-aalen.de
Leiter Robotiklabor:	Prof. Dr. Matthias Haag
E-Mail:	matthias.haag@hs-aalen.de