

## Kontakt



Patrick Ahlborn



8111.002.220



0511/762-18163



ahlborn  
@ifw.uni-hannover.de

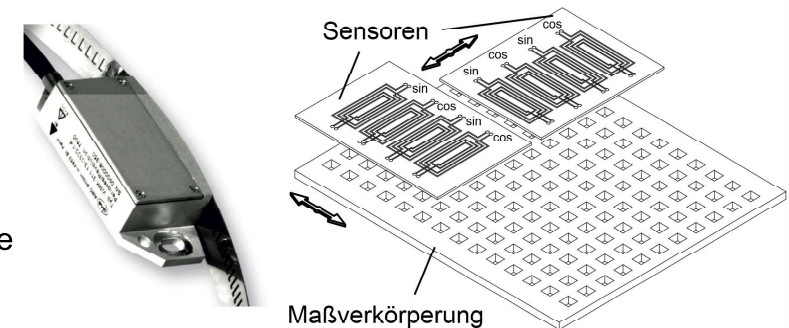
## Arbeitsinhalt

Im Rahmen eines Forschungsprojekts am IFW wird ein direkt angetriebener linear-rotatorischer Mehrkoordinatenantrieb entwickelt. Hierbei wird zur messtechnischen Erfassung der Position in zwei Freiheitsgraden in Kooperation mit der Firma Heidenhain erstmalig ein neuartiges induktives Inkrementalmesssystem verwendet.

Zur robusten Detektion der Referenzmarken der Maßverkörperung soll eine Referenzerroutine für beide Freiheitsgrade entwickelt und in eine Beckhoff-Steuerung implementiert werden. Zusätzlich soll die Messgenauigkeit des referenzierten Messsystems erhöht werden, indem eine Fehlerkompensation für das zweidimensionale Messsystem erforscht wird.

Dazu wird eine Sensorvorrichtung für eine Kalibrierereinheit entwickelt und abschließend das Messsystem mit den implementierten Verbesserungen z.B. mittels eines Laserinterferometers kalibriert.

Die wissenschaftliche Dokumentation der Ergebnisse schließt die Arbeit ab.



Franz Kessler

DMG MORI

## Art der Arbeit

Studien-/Masterarbeit

## Voraussetzungen

- Sehr gute Deutschkenntnisse
- Selbstständigkeit
- Interesse an Maschinensteuerungen
- Programmierkenntnisse von Vorteil

## Starttermin

Ab sofort