

# Entwicklung und Aufbau eines 6DoF HiL-Simulators

## Motivation

- Mit Hilfe eines parallelkinematischen Aktors können Bewegungen in bis zu sechs Freiheitsgraden realisiert werden
- Ziel ist der Aufbau und die Entwicklung eines Hardware-in-the-Loop-Simulators, um dynamische Phänomene und Fragestellungen zu erforschen



<b>Modellbildung</b>	<b>X</b>
<b>Programmierung</b>	<b>X</b>
<b>Experiment</b>	<b>X</b>
<b>Konstruktion</b>	<b>X</b>

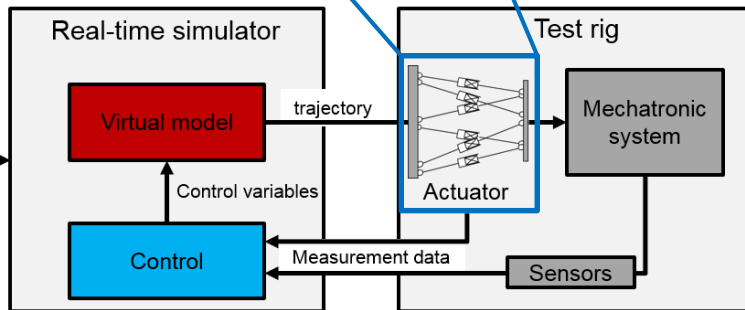
## Fragestellungen

- Konstruktion und Fertigung von Versuchseinrichtungen und –komponenten
- Entwurf und Programmierung von Regelalgorithmen für HiL-Simulationen
- Untersuchung von dynamisch angeregten Systemen
- Entwurf und Aufbau einer geeigneten Sensorik zur Beobachtbarkeit

## Mögliche Arbeiten:

Studien-/ Diplom-/ Bachelor-/ Masterarbeiten

**Ansprechpartner:** M.Sc. Christoph Hanne



Schematischer Aufbau einer HiL-Simulation