

Posenschätzung optischer Komponenten

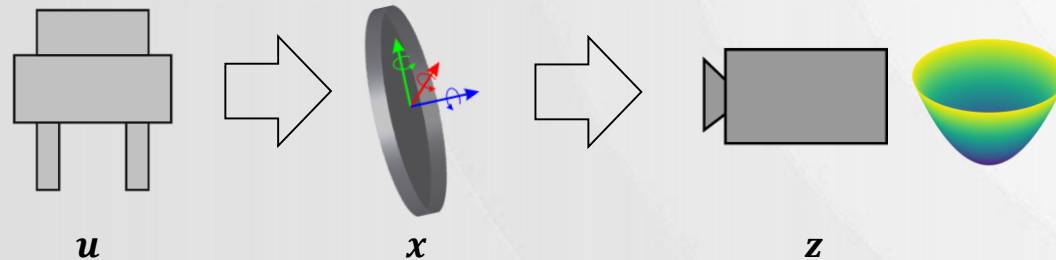
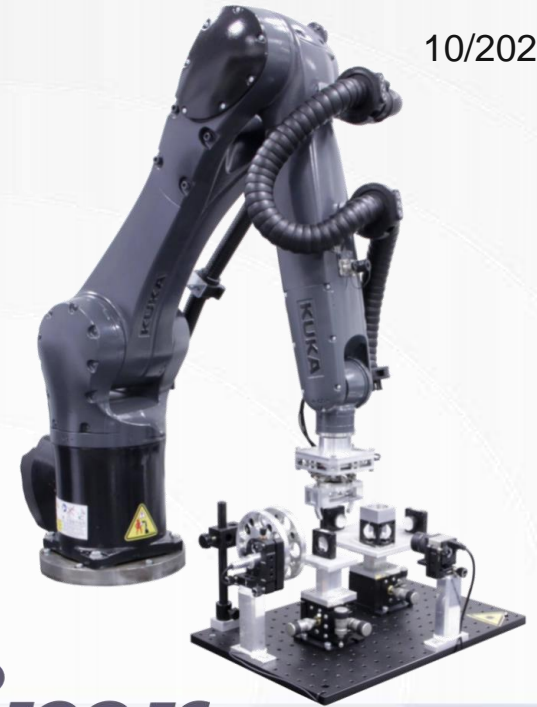
10/2021

Im Rahmen des robotergestützten Montage- und Justageprozesses optischer Systeme ist ein Ansatz die modellbasierte Posenschätzung einzelner optischer Komponenten. Dabei wird die Lage einzelner optischer Bauteile durch ein Hybrides Modell aus Simulation und Versuchsstand geschätzt.

Aktuell gibt es noch viel Forschungsbedarf und Ansätze, welche die Genauigkeit der Posenschätzung verbessern sollen. Im Rahmen eines Hiwijobs sollen diese Verfahren in der Simulation erprobt und anschließend am realen System implementiert werden.

Aufgaben und Voraussetzungen:

- Programmierung in MATLAB und/oder Python
- Theorieaffinität
- Begeisterung für die Regelungstechnik



M. Sc. Nils Melchert

Fertigungsmess- und Prüftechnik

+49 511 762 3236

nils.melchert@imr.uni-hannover.de

