

Anmeldung Projektarbeit/Studienarbeit/Bachelorarbeit

☐ Modul T1000 (Praxis 1.+2. Semester)	⊠ Modul T3100 (Studienarbeit 1 / 5. Sem.)
Modul T2000 (Praxis 3.+4. Semester)	☐ Modul T3200 (Studienarbeit 2 / 6. Sem.)
☐ Modul T3000 (Praxis 5. Semester)	☐ Modul T3300 (Bachelorarbeit 6. Sem.)

Die Anmeldung der Arbeit muss bis 07.10.2019 *(per Mail an <u>marion.roeckle@dhbw-stuttgart.de)</u>* an der Dualen Hochschule vorliegen!

Name des Studierenden	Ansgar Eigk Stollburges	
Email	Et17024@lehre.dhbw-stuttgart.de	
Kurs, Matrikelnummer	TEL17GR3, 2572549	
Titel der Arbeit.	Entwicklung und Implementierung der Aktuatorik für ein autonom fahrendes Modellauto	
Firma	Robert Bosch GmbH	
Name d. betr. Betreuers	Wolfgang Förster	
akad. Grad/Titel	DiplIng.	
Telefon, E-Mail	0711/ 28040018, wf@inventronik.de	
Problemstellung und Ziel	Im Rahmen der Studienarbeit wird in einem Team zusammen ein autonom fahrendes	
der Arbeit (qualifizierte Erläuterung!)	Modellauto im Maßstab 1:10 für den Wettbewerb "CaroloCup" 2020 in Braunschweig	
(qualilizierte Eriauterung:)	entworfen und gebaut.	
	Für diesem Wettbewerb muss das Automobil einen vorgegeben Streckenkurs autonom	
	durchfahren und nebenbei verschiedene Aktivitäten absolvieren (autonom Einparken, mögliche Verkehrsteilnehmer überholen, usw.).	
	Folgende Aufgabenbereiche fallen auf das Themengebiet der Aktuatorik des Modelautos:	
	Ansteuerung eines Elektromotors	
	Ansteuerung eines Lenkservos	
	Ansteuerung der Lichtanlage (Scheinwerfer, Blinker, Bremslicht)	
	Entwicklung des Energiemanagements	
Geplantes Vorgehen (qualifizierte Erläuterung!)	Schnittstellen zwischen Aktuatorik, Sensorik und Regelung definieren	
	Recherche zu verschiedenen Elektromotor - Typen	
	 Entwicklung der Software und Leistungselektronik für die 	
	Ansteuerung des Elektromotors und des Servomotors	
	Entwurf und Fertigung der Steuerplatine	
	Ansteuerung der Lichtanlage	
	 Aufbau der Energieversorgung für die vorhandenen Bauteile 	
	 Testen der Steuerung hinsichtlich der Genauigkeit, Schnelligkeit und Zuverlässigkeit 	