

Magnetadhäsiver Wandkletterroboter

Bachelor-/Masterarbeit

Magnetisch haftender Kletterroboter für ferromagnetische Oberfläche

Ziel der Abschlussarbeit ist der Entwurf, Aufbau und die Validierung einer mobilen Roboterplattform, die sich mittels magnetischer Adhäsion auf ferromagnetischen Oberflächen sicher fortbewegt. Die Plattform soll elektrisch aktuiert werden, mit geeigneten Sensoren ausgestattet sein und anhand definierter Testszenarien experimentell bewertet werden.

Kontakt

Karl Zimmermann

Tel. +49 381 49682-326

karl.zimmermann@igp.fraunhofer.de