Ultraschall-Telerobotersystem

Zielsetzung und Ihre Aufgaben:

Ein US-Telerobotersystem besteht aus einem Arbeitsarm, der ein Ultraschallgerät trägt, und aus einem Bedienarm, mit dem der Arzt den Arbeitsarm aus der Ferne steuert. Der den Arzt kann die auf den Patienten ausgeübte Kraft dabei am Bedienarm „fühlen“.

Ihre Aufgaben:

- **Grundlegende regelungstechnische Untersuchungen an einem Einachs-Aufbau**
- **Realisierung des Telerobotersystems auf der Basis kommerzieller Komponenten**
- **Untersuchung der praktischen Einsatzmöglichkeiten anhand von Mensch-Maschine-Experimenten**

Ansprechpartner (Erstbetreuer): Prof. Dr.-Ing. Arif Kazi

E-Mail: Arif.Kazi@hs-aalen.de

Tel.: +49 7361 576 - 3361