

Institut für Regelungs- und Steuerungssysteme

Dauer: 3-4 Monate

Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann Wilhelm-Jordan-Weg, Geb. 11.20 76131 Karlsruhe | www.irs.kit.edu



Ansprechpartner:



Dr.-Ing. Balint Varga

IRS, Raum 105 Tel.: 0721/608-42467 balint varga2∂kit edu

	9				
\boxtimes	experimentell		anwendungsorientiert		theorieorientiert
Ihre Interessen:					
\boxtimes	Robotik		☐ Identifikation		
\boxtimes	Modellbildung		☐ Optimierung		

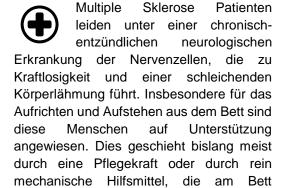


Bachelorarbeit

Aufbau eines medizintechnischen Laborversuchs zur Entwicklung einer kooperativen Patienten-Aufstehhilfe

Beginn: ab sofort

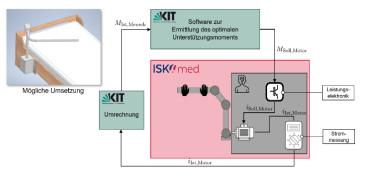
Motivation:



entwickelnden Krankheitsverlaufs und der

Aufarund

des sich



Schematische Darstellung des Aufstehhilfesystems mit den beteiligten Software- und Hardwarekomponenten

steigenden Körperlähmung müssen solche Systeme jedoch häufig gewechselt werden, was hohe Kosten verursacht.



Eine vielversprechende Lösung zur personalisierten Unterstützung eines Multiple Sklerose Patienten ist ein robotisches Aufstehhilfesystem, das den Unterstützungsbedarf des Patienten individuell ermittelt und bedarfsgerecht einstellt. Damit lassen sich Kosten senken und Kraftaufwand für Pflegepersonal sparen, was wiederum eine bessere Patientenpflege ermöglicht.

Aufgabenstellung:

aber keine Voraussetzung.

befestigt werden.



In dieser Bachelorarbeit soll die Sensorik und Aktorik für das Aufstehhilfesystem entworfen und realisiert wrden. Dies umfasst die Recherche nach passenden Elektromotoren sowie die dafür benötigte Leistungselektronik und die Suche nach Kraft-Moment-Sensoren. Danach sollen die einzelnen Komponenten über ROS2 in das Gesamtsystem integriert werden.

