

Semesterarbeit

Entwicklung und Konstruktion einer innovativen Tischkinematik für den Innenraum eines autonomen Taxis

Im Projekt UNICARagil entwickeln wir vier automatisierte Fahrzeug, darunter auch ein Taxi, auf dessen Innenraum du dich fokussieren darfst.

Du entwickelst ein innovatives Tischsystem für die Sitzumgebung in dem autonomen Fahrzeug. Das Klappsystem basiert auf ein Zwei-Achs-Gelenk, das in der Mittelkonsole der Sitzumgebung verstaut werden kann. Um Geschäftsleuten einen Arbeitsplatz bieten zu können, beinhaltet der Tisch eine vergrößerte Arbeitsfläche und einen Tablethalter. Ziel ist es, den vorhandenen Prototypen aus technischer und ergonomischer Sicht zu optimieren und in das fertige autonome Taxi einzubauen.

Deine Aufgaben:

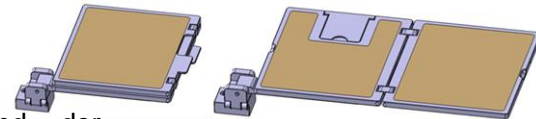
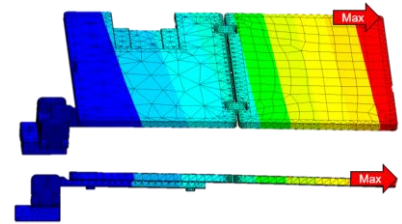
- Optimierung und Neuentwicklung der Kinematik für das Tischsystem
- Überprüfung der Kinematik und Festigkeit mit FEM in ANSYS
- Überprüfung mit dem Digitalen Menschmodell RAMSIS und der Kinematiksimulation in Catia
- Prototypische (seriennahe) Ausarbeitung, Fertigung und Evaluation des Konzeptes

Voraussetzungen:

- Sehr gute Kenntnisse in CATIA
- Grundkenntnisse in ANSYS und RAMSIS von Vorteil
- Spaß am Prototypenbau
- Eigenständigkeit und Kreativität

Beginn der Arbeit:
Ausschreibung am:

Ab sofort
12.01.2022



Kontaktperson Lfe:
Manuel Kipp, M.Sc.
manuel.kipp@tum.de
Tel: (089) 289 15378
Zimmer MW 0332

Kontaktperson FTM:
Philipp Hafemann, M.Sc.
philipp.hafemann@tum.de
Tel: (089) 289 15351
Zimmer MW 3510