

Prioritätenliste SS2020 nach Themen sortiert,

Kandidat(in)1: _____, Kandidat(in)2: _____

| Nr. | Thema | Prof. | P1 | P2 | P3 | P4 | P5 | P6 | vergeben an Gruppe |
|-----|---|--------------|----|----|----|----|----|----|-----------------------|
| T1 | Optimierung und Implementierung einer Drohnen-Flugregelung incl. einer GPS gestützten Trajektorienregelung | Allmendinger | | | | | | | |
| T2 | Aufbau eines Laborversuchs zur Regelung einer Drosselklappe für Ottomotoren | Allmendinger | | | | | | | |
| T3 | Regelung von zwei balancierenden Stäben („Inverses Doppelpendel“) | Bank | | | | | | | |
| T4 | Ansteuerung und Regelung eines Quadrocopters für den Transport von Lasten | Bank | | | | | | | |
| T5 | Regelung eines balancierenden Stabes mit Hilfe eines Roboterarms | Bank | | | | | | | |
| T6 | urban gardening – Entwicklung eines LoRa-fähigen IoT-Hochbeets | Böker | | | | | | | |
| T7 | Adaptives Beamforming mit einem Mikrofonarray | Derr | | | | | | | |
| T8 | Ethernet-Labornetz mit Network Impairment Generator | Derr | | | | | | | |
| T9 | A/D-D/A-Wandlung für einen Audio-Laborversuch | Derr | | | | | | | |
| T10 | Untersuchung von Energieversorgungslösungen für energieautarke Sensor-Aktor-Systeme | Gölz | | | | | | | |
| T11 | Drehmomentmessplatz – Überarbeitung und Inbetriebnahme | Gölz | | | | | | | |
| T12 | Optimierung einer Arduino-basierten Regelung eines kippstabilisierten Zweirads | Lux | | | | | | | |

| | | | | | | | | | |
|-----|---|-------------|--|--|--|--|--|--|--|
| T13 | Eselsbrücken sind zum Lernen da: BLDC- und Schrittmotoren | Lux | | | | | | | |
| T14 | (Easy to use and low cost) multi purpose control platform | Lux | | | | | | | |
| T15 | Entwurf und Realisierung eines universell einsetzbaren Prüflings für die Analyse und Entstörung von Netzoberschwingungen | Münzner | | | | | | | |
| T16 | Entwicklung eines Microwave Front-End-Moduls für den FDD-Betrieb bei 5.8GHz | Münzner | | | | | | | |
| T17 | Entwicklung einer digitalen Kommunikation auf Basis des CAN-Bus für einen elektrisch autonomen Rennwagen | Schlick | | | | | | | |
| T18 | Entwicklung eines LoRa-fähigen IoT-Fahrradschloss | Schlick | | | | | | | |
| T19 | Entwicklung, Aufbau und Test einer Microcontroller basierten BLDC-Motorsteuerung mit LC-Touchscreen-Display | Schmidt | | | | | | | |
| T20 | Entwicklung, Aufbau, Programmierung und Test eines universellen E-Paper Türschilds | Schmidt | | | | | | | |
| T21 | Entwicklung des elektrischen Sicherheitskonzepts für einen Formula Student Driverless Rennwagen | Schmidt | | | | | | | |
| T22 | Untersuchung der Einflüsse einer Videocodierung auf Objekterkennungsalgorithmen | Terzis | | | | | | | |
| T23 | Aufbau und Inbetriebnahme eines Multi-Kamera- Systems mittels einer SoC-Entwicklungsplattform | Terzis | | | | | | | |
| T24 | Inbetriebnahme des humanoiden Roboters NAO und Realisierung eines Nutzungsszenarios | v. Schwerin | | | | | | | |