

## Studien-/Diplomarbeit

# Entwicklung eines Regelungskonzepts für den hybriden voll- und unteraktuierten Betrieb eines Hexakopters



Vollaktuierte Hexakopter zeichnen sich durch Ihre Fähigkeit aus, Kräfte in beliebige Richtungen zu erzeugen. Unteraktuierte Multikopter besitzen hingegen eine höher Energieeffizienz, sind jedoch eingeschränkt hinsichtlich der erzeugbaren Kräfte.

Ziel dieser Arbeit ist die Entwicklung eines Konzept zur Regelung eines vollaktuierten Hexakopters, welches die Regelungskonzepte voll- und unteraktuierter Ansätze kombiniert.

*Beginn:*

*Ansprechpartner:*

**Dipl.-Ing. Micha Schuster**

Professur für Dynamik und Mechanismentechnik  
Marschnerstraße 30, Zi 150, 01307 Dresden

Tel.: +49 (0) 351/ 463 - 36686

E-Mail: [micha.schuster@tu-dresden.de](mailto:micha.schuster@tu-dresden.de)

Homepage: [www.tu-dresden.de/mw/dmt](http://www.tu-dresden.de/mw/dmt)

