

Wolfgang Wiedmeyer

Studium und Schule

- 10/2013–7/2016 **M.Sc. Maschinenwesen**, *Technische Universität München*.
Masterarbeit „Entwicklung eines numerischen Human Motor Control Modells unter Verwendung eines redundanten haptischen Interfaces“
Semesterarbeit „Entwicklung eines Schrittplaners für humanoide Roboter“
- 10/2010–10/2013 **B.Sc. Medizintechnik**, *Technische Universität München*.
Bachelorarbeit „Dynamische Simulation eines biartikulären Antriebssystems mit variabler Steifigkeit“
- 9/2001–6/2010 **Allgemeine Hochschulreife**, *Pater-Rupert-Mayer-Gymnasium Pullach*.
Leistungskurse Latein und Mathematik

Tätigkeiten als studentische Hilfskraft

- 5/2015–8/2015 **Lehrstuhl für Angewandte Mechanik**, *Technische Universität München*.
Weiterentwicklung eines Schrittsequenzplaners für den humanoiden Roboter *LOLA*
Laufzeitoptimierung, Verbesserung der Abstandsberechnung zu Hindernissen und Implementierung einer adaptiven Heuristik für die verwendete A*-Suche
- 10/2013–2/2014 **Lehrstuhl für Numerische Mechanik**, *Technische Universität München*.
Tutor der Vorlesung Technische Mechanik III
Hilfe für Studenten bei der Hausaufgabenbearbeitung in einer wöchentlichen Sprechstunde und während der Vertiefungsübungen
- 11/2011–2/2012 **Lehrstuhl für Fördertechnik, Materialfluss und Logistik**, *Technische Universität München*.
Erstellung eines Videotutorials zur Konstruktion und Zeichnungsableitung in CATIA

Praktische Erfahrungen

- 9/2012–1/2013 **Werkstudent**, *Institut für Robotik und Mechatronik*, Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt e.V., Oberpfaffenhofen.
Statische Simulation eines biartikulären Antriebssystems
Untersuchung der kartesischen Steifigkeiten am Endpunkt eines planaren robotischen Arms mit biartikulären Antrieben und Vergleich mit einem rein monoartikulären System
zugehörige Veröffentlichung:
Höppner, H., Wiedmeyer, W., und van der Smagt, P. (2014). A new biarticular joint mechanism to extend stiffness ranges. In *IEEE International Conference on Robotics and Automation (ICRA)*
- 7/2010–9/2010 **Vorpraktikum**, *KraussMaffei Technologies GmbH*, München.
Lehrwerkstatt: Erlernen der spanenden und umformenden Fertigung
Technikum: Unterstützung bei Betrieb, Montage und Demontage von Spritzgießmaschinen