

International projekt erfaring

Metrology for Moisture in Materials

koordineret af MIKES - etablere kalibreringsfaciliteter for primær kalibrering af vandindhold i materialer. www.metef.net

Metrology for Drug Delivery

koordineret af VSL – etablere kalibreringsfaciliteter for primær flowkalibrering 5 l/h – 1 µl/h. www.drugmetrology.com

Metrology for Meteorology

koordineret af INRIM – undersøgelse af ultralydsanemometre udsat for røg, regn eller is. www.meteomet.org

EURAMET project 1291 "Comparision between recently developed primary standards"

koordineret af VSL og DTI – sammenligning af nanoflow kalibreringsstationer.

EURAMET project 1065 "Survey & strategic planning in the field of measurement of moisture in materials"

koordineret af NPL – indledende arbejde for metrologisk infrastruktur til vandindhold i materialer.

EURAMET project 1050 "Airspeed Comparison"

koordineret af INRIM – undersøgelse af blokerings-effekten i forskellige vindtunneller.

EURAMET project 827 "LDA based intercomparison of anemometers"

koordineret af PTB – sammenligning af laser Doppler anemometre (LDA).

National projekt erfaring

VR projekt erfaring:

HoloWalk - Nyt lokomotion system til virtual reality

Projekt vejleder, 2018

Haptisk feedback eksoskelet til brug med Virtual Reality

Projekt vejleder, 2018

Craftio

I et 3-mands team udvikler vi en Virtual Reality simulering af en maskinpark med et mål om at gøre værkstedspraktik skalerbart

Projektleder, 2017-

Virtual Reality Workstation training platform

Projekt vejleder, 2017

Engineering Holodeck - Opbygning af Virtual Reality laboratorium

Laboratorieleder, 2017-

CAD VR Viewer - Et program til VR visning af CAD filer for forbedret review

Udviklingsingeniør og projektleder, 2016

Droner og andre flyvende robot platforme

Methan sniffer Drone - Autonom Drone til at spore methangasudslip fra permafrosten

Projekt vejleder, 2018

Drillingdrone - Drone til at lave boreprøver af isbjerge og gletschere på svært tilgængelige steder

Projekt vejleder, 2018

LifeGuard Drone - Autonom drone til assistance af livredder ved drukneulykker

Projekt vejleder, 2018

3D scanning drone - Autonom indendørs drone til 3D scanning af produktionshaller til virtual reality

Projekt vejleder, 2017

Mobile robotter (indendørs og udendørs) projekt erfaring:

Automatisk fliselægger til byggebranchen

Projekt vejleder, 2018

FIRST AID - Autonom mini racerbil hjertestarter udbringer til lokalsamfund

Projekt vejleder, 2018

Wall-E - Autonom skraldindsamler robot til oprydning efter et festival

Projekt vejleder, 2018

SearchDogg - Semiautonom firbenet robot til search and rescue arbejde

Projekt vejleder, 2017

Oprydningsrobot - Autonom robot til oprydning på børneværelset

Projekt vejleder, 2017

Autodumper - Autonom go-fetch trillebør til byggepladsen

Projekt vejleder, 2017

AWESOMO - Autonom go-fetch robot med robotarm til lagerhal

Projekt vejleder, 2017

JaTanks - Autonom minefelt navigationsassistance robot

Projekt vejleder, 2016

Robotler - Autonom robot butler

Projekt vejleder, 2016

Vaskerobot - Automatisering af vaskeprocessen til redekasser

Projekt vejleder, 2015

Autonome sumo robotter til intern sumo robotics konkurrence

Projekt vejleder, 2015-2016

Weed destructor 2000 - Autonom ukrudtsfjerner til fliser

Projekt vejleder, 2015

Autonom Brandslukningsrobot - robot der finder og slukker mindre brande i bygninger

Projekt vejleder, 2014

Undervandsrobot projekt erfaring:

The Little Mermaid - En undervandsrobot til deltagelse i international konkurrence MATE ROV

Projekt vejleder, 2019

MeltmapROV - Semiautonom undervandsrobot til at 3D mappe smeltevandsudbredelse ved isbjerge

Projekt vejleder, 2018

Hot Water ROV - En fortrolig undervandsrobot til inspektion i næsten kogende vand

Projekt vejleder, 2018

ARCAB - Autonom båd til kortlægning af undervandsstrømninger

Projekt vejleder, 2018

AUV Killer - Autonom undervandsrobot til at dræbe Crown of Thorns søstjerner

Projekt vejleder, 2018

NorthROV - En undervandsrobot til 3D scanning af isbjerge under vand

Projekt vejleder, 2017

Fjernstyret undervandsrobot til undervandskonstruktion og vedligehold

Projekt vejleder, 2017

Variabelt opdriftssystem til undervandsrobotter i ekstreme miljøer til hasis forskning

Projekt vejleder, 2017

Robotarm med Haptisk feedback til undervands ROV

Projekt vejleder, 2017

Eftersøgnings AUV - Autonom undervandsrobot til eftersøgningsarbejde med ultralyd multibeam

Projekt vejleder, 2017

AEGIR - Autonom undervandsrobot med computer vision navigation

Projekt vejleder, 2017

FlexiROV - Flexibel testplatform til undervandsrobot projekter inkl. tryktank til dybdetests

Projekt vejleder, 2016

Borealis - Udvikling af undervandsrobot til inspektion af skibsskrog

Projekt vejleder, 2016

Mini Mermaid ROV - En undervandsrobot til deltagelse i international konkurrence MATE ROV

Projekt vejleder, 2016

Kraken - En undervandsrobot til deltagelse i international konkurrence MATE ROV

Projekt vejleder, 2016

ARA-SSS - Semiautomatisk sejlbåd

Projekt vejleder, 2015

Manipulatorarm til ROV - En 4-DOF ROV robotarm med 2 finger manipulator

Projekt vejleder, 2015

Deep Freeze ROV - En undervandsrobot til isalge forskning

Projekt vejleder, 2015

The Little Mermaid - En undervandsrobot til deltagelse i international konkurrence MATE ROV

Projekt vejleder, 2015

Øvrig robot relateret projekt erfaring:

Insektsorteringsrobot - Automatiseret setup til klassificering og sortering af insekter

Projekt vejleder, 2018

Værktøjsveksler - Næste generation type værktøjsvekslere til industrirobotter

Projekt vejleder, 2018

Custom robotgriber til automatiseret produktion af fiberforstærkede wet lay-up kompositter

Projekt vejleder, 2017

Robot realisering af Quantum Moves spil til udstilling på science museer

Projekt vejleder, 2016

Eksoskelet til rehabilitering af hemiplegiske patienter for Hammel Neurocenter

Projekt vejleder, 2015

Fortrolig custom robotgriber og optimering af robotcelle for Bila A/S

Projekt vejleder, 2014

Xlab - Opbygning af værksted til robot prototype opbygning

Laboratorieleder, 2014-2017

Sensor teknologi projekt erfaring:

Fortroligt projekt om opbygning af tilstandsovervågnings system til virksomhedens produkter for en større Dansk virksomhed

Projekt vejleder, 2017

In-line water activity sensor

I et 6 mands team udviklede vi en in-line måleopstilling der kan måle vandaktivitet

Udviklingsingeniør

Sensor til venøse bensår

I et 2 mands team udviklede vi en implementering af trykmåling til venøse bensår behandling.

Projektleder og udviklingsingeniør

Tilstands overvågning af vindmøller

I et 3 mands team udviklede vi et trådløst sensornetværk til tilstands overvågning af vindmøller.

Projektleder og udviklingsingeniør.

Bike-Buffer

I et 3 mands team, undersøgte vi effekten af et foreslået design til at reducere diesel forbruget af lastbiler ved at forbedre undervognsaerodynamikken.

Projektleder og udviklingsingeniør

Intelligente tekstilkanaler

Udvikle et tilstandsovervågnings system der automatisk melder når tekstilkanalen skal vaskes.

Udviklingsingeniør

Kalibreringsopstilling til nanoflow

Etablering af kalibreringsopstilling til nanoflow kalibreringer dvs. væskeflow kalibrering i området 15 ml/h – 1 µl/h med måleusikkerheden under 0,1 %.

Udviklingsingeniør

Kalibreringsopstilling til mikroflow

Europas første laboratorium der kan udføre DANAK akkrediterede mikroflow kalibreringer dvs. væskeflow kalibrering i området 5 l/h – 1 ml/h med måleusikkerhed ned til 0,05 %.

Udviklingsingeniør

National reference status på anemometri området

I et 2 mands team introducerede vi et laser Doppler anemometer og flywheel som primær reference. Derefter blev vi godkendt som national reference for anemometri.

Projektleder og udviklingsingeniør

Multisensor kalibreringsopstilling

Etablering af kalibreringsopstilling til simultan kalibrering af temperatur, luftfugtighed (dugpunkt), luftflow og gas sammensætning.

Udviklingsingeniør

Kalibreringsopstilling til luftfugtighedskalibrering

Etablering af kalibreringsopstilling til luftfugtighedskalibrering ned til frostpunkter på -65 °C.

Udviklingsingeniør

Ansættelse

Ingeniørdocent

Ingeniørhøjskolen Aarhus Universitet, Maskinteknik
2017-

Lektor

Ingeniørhøjskolen Aarhus Universitet, Maskinteknik
2016-2017

Adjunkt

Ingeniørhøjskolen Aarhus Universitet, Maskinteknik
2014-2016

Projektleder og konsulent

Specialiseret i metrologi
Teknologisk Institut, Energi og Klima
2008-2014

Uddannelse

M.Sc. Mechatronics Engineer

Specialiseret i matematisk modellering
SDU Sønderborg, Mads Clausen Institutet
2003-2008

Medlemskaber

Arctic Research Center

Leder af WP5: New technologies and innovation

Dansk Automationsselskab

Medlem

MADE Manufacturing Academy of Denmark

Medlem

UAS Denmark

Medlem