Modulbeschreibungen Masterstudiengang Mechatronik

Alle Angaben vorbehaltlich Aktualisierungen und Änderungen. Bitte regelmäßig die üblichen Aushänge beachten. Als rechtsverbindlich gelten die kurzen Modulbeschreibungen in der Anlage 2 zur SPSO in den Amtlichen Bekanntmachungen Nr. 05/2015 vom 09.03.2015.

Kategorie	Inhalt				
Modulbezeichnung	Additive Fertigungsverfahren				
Untertitel	MSF 3 025				
Modulbezeichnung	Additive Manufacturing Processes				
(englisch)	-				
Leistungspunkte und	6				
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden				
Modulverantwortlich	MSF/Fluidtechnik/Mikrofluidtechnik				
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Fluidtechnik/Mikrofluidtechnik und Mitarbeiter				
Ansprechpartner					
Sprache	Deutsch				
Zulassungsbeschränkung	keine				
Madulahaa	Mastautudianaan waterfilmand				
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend				
Zwingende Teilnahmevoraussetzung	keine				
Empfohlene	keine				
Teilnahmevoraussetzung	Kelile				
Teimailinevoraussetzung					
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik				
-	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09				
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09				
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09				
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12				
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09				
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Fertigungstechnik"				
Folgemodulen/fachlichen	zugeordnet.				
Teilgebieten					
Dauer des Moduls	1 Semester				
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester				
Moduls	Journal of Million of				
Lern- und Qualifikationsziele	Nach Abschluss des Moduls besitzen die Studierenden das Grundlagenwissen				
(Kompetenzen)	über Materialien und Anlagen im Bereich der Additiven Fertigungsverfahren und				
	und werden befähigt, diese Verfahren in der Produktentwicklung (Rapid				
	Prototyping), zur schnellen Werkzeugherstellung (Rapid Tooling) und zur				
	Produktherstellung (Rapid Manufacturing) anzuwenden.				
Lehrinhalte	1. Einleitung				
	2. Merkmale Additiver Fertigungsverfahren				
	3. Verfahren und Werkstoffe				
	4. Folgeprozesse				
	5. Anwendungsbereiche				
Literaturangahan	6. Additive Fertigungsverfahren in der Medizintechnik				
Literaturangaben					
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS				
nach Form der	Seminar 1 SWS				
	1 0110				

Lehrveranstaltung	Praktikumsveranstaltung 1 SWS
	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Laborpraktikum/Generative Fertigungsverfahren Seminar/Generative Fertigungsverfahren Vorlesung/Generative Fertigungsverfahren (LSF)
Lernformen	Gruppenarbeit, Halten von Referaten, Literaturstudium, Selbststudium, Laborpraktika
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std. Praxisphase 21 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std. Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Praktikumsbericht und Präsentation			
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten) oder Klausur (90 Minuten)			
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.			
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.			
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.			

Hinweise	keine
Modulnummer	1551020

Kategorie	Inhalt			
Modulbezeichnung	Aktive Systeme im Kraftfahrzeug			
Untertitel	MSF 3 004			
Modulbezeichnung	Active Systems in Motor Vehicles			
(englisch)	Nouve dystems in Motor Verilloes			
Leistungspunkte und	6			
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden			
Modulverantwortlich	MSF/Mechatronik			
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Mechatronik und Mitarbeiter			
Ansprechpartner	Letiistuni iui iviechationik unu iviitardeitei			
Sprache	Deutsch			
Zulassungsbeschränkung	keine			
Zulassungsbeschlankung	Relife			
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend			
Zwingende	keine			
Teilnahmevoraussetzung				
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Regelungssysteme im Zustandsraum"			
Teilnahmevoraussetzung				
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09			
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09			
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Mechatronik"			
Folgemodulen/fachlichen	zugeordnet.			
Teilgebieten				
Dauer des Moduls	1 Semester			
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester			
I reminin/Angenotatumua uca	Jedes Sommersemester			
	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,			
Moduls				
	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der			
Moduls				
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf,			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme,			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden,			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace)			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen.			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011.			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011. Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen; 2. Aufl., Springer-Verlag,			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011. Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen; 2. Aufl., Springer-Verlag, 2007.			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011. Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen; 2. Aufl., Springer-Verlag, 2007. Heimann, B., Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik - Komponenten, Methoden,			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011. Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen; 2. Aufl., Springer-Verlag, 2007. Heimann, B., Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik - Komponenten, Methoden, Beispiele; 3. Aufl., Hanser-Verlag, 2007.			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011. Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen; 2. Aufl., Springer-Verlag, 2007. Heimann, B., Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik - Komponenten, Methoden, Beispiele; 3. Aufl., Hanser-Verlag, 2007. Kiencke, U.; Nielsen, L.: Automotive Control Systems for Engine, Driveline and			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, aktive Systeme im Bereich der Fahrzeugmechatronik modellgestützt zu entwickeln: - Kenntnisse von Methoden zum modellbasierten Steuerungs-, Regelungs- und Beobachterentwurf, - Kenntnisse zur Beschreibung stochastischer Regelungssysteme, - Kenntnisse der wichtigsten Minimalmodelle aus den Teilgebieten der Fahrzeugmechatronik und Anwendung der obigen Synthesemethoden, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung und Überblick 2. Modellbasierter Systementwurf 3. Motormanagement 4. Antriebsstrang- und Längsdynamikregelung 5. Regelung der Vertikaldynamik 6. Aktive Lenksysteme und Querdynamikregelung 7. Überwachung, Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz Aschemann, H.: Aktive Systeme im Kraftfahrzeug; Skript zur Vorlesung, 2011. Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen; 2. Aufl., Springer-Verlag, 2007. Heimann, B., Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik - Komponenten, Methoden, Beispiele; 3. Aufl., Hanser-Verlag, 2007.			

Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS				
nach Form der	Übung 2 SWS				
Lehrveranstaltung	<u> </u>				
	Gesamt 4 SWS				
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Aktive Systeme im Kraftfahrzeug (LSF)				
_	Übung/Aktive Systeme im Kraftfahrzeug				
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium				
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std.				
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.				
	Strukturiertes Selbststudium 49 Std.				
	Lösen von Übungsaufgaben 21 Std.				
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.				
	• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •				
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.				
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.				
0.4	Übaraafaabaa				
Ggf.	Übungsaufgaben				
(Prüfungs)Vorleistungen					
(Art, Umfang)					
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)				
Voraussetzungen für einen					
erfolgreichen Modul-					
abschluss (Art, Umfang)					
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-				
	und Studienordnung.				
Danie utina	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und				
i Bewertung					
Bewertung	Studienordnung.				

keine

1550120

Hinweise

Modulnummer

Kategorie	Inhalt			
Modulbezeichnung	Alternative Antriebssysteme			
Untertitel	MSF 3 013			
Modulbezeichnung	Alternative Drive Systems			
(englisch)	Alternative Drive Systems			
Leistungspunkte und	6			
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden			
Modulverantwortlich	MSF/Getriebetechnik und Antriebstechnik			
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Getriebe- und Antriebstechnik und Mitarbeiter			
Ansprechpartner	London for Collision and Anthopotosimic and Anthopotos			
Sprache	Deutsch			
Zulassungsbeschränkung	keine			
Zalassangsbessmankang	ROMO			
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend			
Zwingende	keine			
Teilnahmevoraussetzung				
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Fahrzeugantriebe."			
Teilnahmevoraussetzung				
7d	M.Co. Maaakinanhay, 2012 07 00			
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09			
Daniah				
Beziehung zu Folgemodulen/fachlichen	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Antriebstechnik"			
Teilgebieten	zugeordnet.			
Teligebletell				
Dauer des Moduls	1 Semester			
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester			
Moduls	<u> </u>			
10 151 (1 1 1				
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, elektrifizierte Antriebssysteme für Maschinen			
(Kompetenzen)	und insb. für Fahrzeuge zu entwerfen und zu modellieren. Sie erlangen			
	Kenntnisse zur Auslegung eines Fahrzeuggesamtsystems unter Beachtung der spezifischen Eigenschaften insb. der elektrischen Komponenten und der			
	Verkopplungen mit den weiteren Antriebsstrangkomponenten.			
Lehrinhalte	Verkopplungen mit den weiteren Anthebsstrangkomponenten. Linführung			
Lemmate	Grundlagen der Fahrzeugtechnik			
	3. Thermische Antriebe			
	4. Elektrische Antriebe			
	5. Hybrid- und Elektrofahrzeuge			
	6. Optimierung, Fahrzeugsteuerung und Energiemanagement			
Literaturangaben	Hofmann, P.: Hybridfahrzeuge; Springer, 2010.			
Laboration OMO difference is t				
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS			
nach Form der	Übung 2 SWS			
Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS			
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Alternative Antriebssysteme/ (LSF)			
	Übung/Alternative Antriebssysteme/			
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Ubungsaufgaben, Selbststudium			
Lernformen Arbeitsaufwand für die	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium Präsenzzeit 60 Std			
Lernformen Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 60 Std.			
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.			
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std.			
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.			

	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Übungsaufgaben
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1550020

Kategorie	Inhalt			
Modulbezeichnung	Ausgewählte Anwendungen der Regelungstechnik			
Untertitel	Ausgewahlte Anwendungen der Negelungstechnik			
Modulbezeichnung	Control Applications			
(englisch)	Control Applications			
Leistungspunkte und	6			
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden			
Modulverantwortlich	IEF/IAT/Regelungstechnik			
	ů ů			
Ansprechpartnerinnen/	Prof. DrIng. Torsten Jeinsch			
Ansprechpartner				
Sprache	Deutsch			
Zulassungsbeschränkung	keine			
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend			
Zwingende	keine			
Teilnahmevoraussetzung				
Empfohlene	Grundkenntnisse der mathematischen Beschreibung dynamischer Systeme, der			
Teilnahmevoraussetzung	Analyse dynamischer Systeme und der Regelungstechnik, wie sie z.B. in den			
	folgenden B.Sc. Modulen an der Universität Rostock vermittelt werden:			
	- Grundlagen der Regelungstechnik			
	- Modellbasierte Automation			
	N.O. Elli, J. J. 3. 2040 07 04			
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31			
	M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09			
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09			
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09			
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12			
Beziehung zu	Advanced Control			
Folgemodulen/fachlichen				
Teilgebieten				
Dauer des Moduls	1 Semester			
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester			
Moduls				
Lern- und Qualifikationsziele	Ziel ist es, anspruchsvolle Anwendungen von Regelungs- und			
(Kompetenzen)	Ziel ist es, anspruchsvolle Anwendungen von Regelungs- und Optimierungstheorie in der industriellen Praxis im Detail kennen zu lernen. Die			
(Nonipetenzen)	Studenten sollen hierzu ein Verständnis für die speziellen Randbedingungen und			
	Funktionsweisen verschiedener Anwendungen entwickeln. Weiterhin soll			
	vermittelt werden, welche weiteren Aufgaben und Probleme neben der bekannten			
	Theorie zu bearbeiten sind. Die Studenten sollen weiter in der Lage sein,			
	Anwendungen auch wirtschaftlich zu bewerten.			
	Anwendung:			
	Fehlertoleranz			
	Analyse:			
	Analyse:			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese:			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese: Maritime Systeme, Automotive Control Systems			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese: Maritime Systeme, Automotive Control Systems Selbst- und Sozialkompetenz:			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese: Maritime Systeme, Automotive Control Systems Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese: Maritime Systeme, Automotive Control Systems Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung,			
	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese: Maritime Systeme, Automotive Control Systems Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren, Fachdiskurs in			
Lehrinhalte	Medical Automation, Fehlerdiagnose Synthese: Maritime Systeme, Automotive Control Systems Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung,			

	Automatisierung maritimer Prozesse,			
	Theoretische Modellbildung von Wasserfahrzeugen für 6 und für 3 Freiheitsgra			
	Systemidentifikation von maritimen Prozessen und Wasserfahrzeugen			
	Dynamikeigenschaften von Sensoren und Stellsystemen			
	Entwurf von Kurs- und Bahnregelsystemen			
	MIMO-Regelkonzepte			
	Elektronische Seekarte			
	Medical Automation			
	Physiologie: Grundlagen, Herz und Kreislauf, Atmung, Nieren-, Leberfunktion			
	Gehirn und Sinnesorgane			
	Messtechnik: EKG, Ultraschall, Blutdruck, Herz-Zeit-Volumen,Beispiele fü			
	physiologische Regelkreise			
	Automatisierung in der Anästhesie: Narkosegeräte, Monitoring, Intensivmedizin			
	Automatisierung in der Rehabilitation: Funktionelle Elektrostimulation,			
	Wiederherstellung von Funktionen: Nieren- und Leberfunktionen, Herz-Kreislauf-			
	Funktionen			
	Herzschrittmachertechnik			
	Automotive Control Systems			
	Thermodynamik für Verbrennungsmotoren, Motormanagement, Modellierung und			
	Regelung von Verbrennungsmotoren, Modellierung und Regelung des			
	Antriebsstrangs, Modellierung und Regelung der Fahrzeugdynamik,			
	Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz			
	Methoden der Fehlerdiagnose, Merkmalsextraktion, Signal-basierte Verfahren,			
	Modell-basierte Verfahren (Parameterschätzverfahren und weighted least			
	squares, Zustandsschätzverfahren, Parity-Space-Methode),			
	Merkmalsklassifikation, Grundlagen der Klassifikation, Bayes-Klassifikator,			
114 4 1	fehlertolerante Steuerungs- und Regelungssysteme			
Literaturangaben	R.C. Dorf, R.H. Bishop: Modern Control Systems, 2005.			
	Maritime Systeme			
	J. Majohr: Technische Systeme der Navigation, 1979.			
	G.N. Roberts, R. Sutton: Advances in Unmanned Marine Vehicles, The IEE 2006.			
	I. Thor, Fossen: Guidance and Control of Ocean Vehicles, 2001.			
	Automotive Control Systems			
	U. Kiencke, L. Nielsen: Automotive Control Systems, 2000.			
	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·			
	L. Guzzella, C.H. Onder: Introduction to Modeling and Control of Internal			
	Combustion Engine Systems. 2004.			
	J.B. Heywood: Internal Combustion Engine Fundamentals, 1988.			
	Medical Automation			
	St. Silbernagel, A. Despopoulos: Taschenatlas der Physiologie, 2012.			
	R. Larsen: Anästhesie, 2006.			
	R. Kramme: Medizintechnik, 2011.			
	Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz			
	S.X. Ding: Model-based Fault Diagnosis Techniques, 2013.			
	M. Blanke, M. Kinnaert, J. Lunze, M. Staroswiecki: Diagnosis and Fault-Tolerant			
	Control, 2006.			
	R. Isermann: Überwachung und Fehlerdiagnose technischer Systeme, 1993.			
	1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2			
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS			

Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung Übung Praktikumsveranstaltung Gesamt	2 1	SWS SWS SWS	
Lehrveranstaltungen	Praktikum/ControlApplications Vorlesung/ControlApplications Übung/ControlApplications			(LSF)

Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Projektarbeit, Lösen von Aufgaben, Literaturstudium, Gruppenarbeit, Halten von Referaten				
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium Praxisphase	40 30	Std. Std. Std. Std.		
	Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise gen				

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/	1. Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	2. Prüfungsleistung: Referat/Präsentation (Projektbericht in Form eines 15-minütigen Vortrages)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine

Hinweise	keine
Modulnummer	1350900

Kategorie	Inhalt				
Modulbezeichnung	Compact Modeling of Large Scale Dynamical Systems				
Untertitel	Ordnungsreduktion				
Modulbezeichnung	Compact Modeling of Large Scale Dynamical Systems				
(englisch)	January of Lange State Dynamical Systems				
Leistungspunkte und	6				
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden				
Modulverantwortlich	IEF/IGS/Mikro- und Nanotechnik elektronischer Systeme				
Ansprechpartnerinnen/	Dr. Tamara Bechtold, Prof. Dennis Hohlfeld				
Ansprechpartner	5.1. Talliana Boottoid, 1 for Bottino Hormon				
Sprache	Englisch				
Zulassungsbeschränkung	keine				
Zalassangssessmankung	Komo				
Modulniveau	Masterstudiengang - spezialisierend				
Zwingende	keine				
Teilnahmevoraussetzung					
Empfohlene	Erfolgreiche Teilnahme am Modul Modeling and Simulation of Mechatronic				
Teilnahmevoraussetzung	Systems				
7	M.O. O.				
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Computational Science and Engineering - 2015-04-13				
	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09				
Dominhum v	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09				
Beziehung zu	Erweiterung des Moduls Finite Elemente Methoden und Projekte				
Folgemodulen/fachlichen					
Teilgebieten					
Dauer des Moduls	1 Semester				
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester				
Moduls	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,				
Lern- und Qualifikationsziele	Wissenserweiterung und -vertiefung in Bereichen der				
(Kompetenzen)	- Modellierungs- und Simulationstechniken				
	- linearen numerischen Algebra				
	- Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen				
	- Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen:				
	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter 				
	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle 				
	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System- 				
	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System- Modelle 				
	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: 				
	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen 				
L ehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die sich für eine effiziente zeitliche Simulation nicht eignen. In dieser Veranstaltung 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die 				
Lehrinhalte	 Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die sich für eine effiziente zeitliche Simulation nicht eignen. In dieser Veranstaltung werden die Methoden der Ordnungsreduktion vorgestellt, deren Einsatz es 				
Lehrinhalte	- Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: - Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle - Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: - Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die sich für eine effiziente zeitliche Simulation nicht eignen. In dieser Veranstaltung werden die Methoden der Ordnungsreduktion vorgestellt, deren Einsatz es ermöglicht, automatisch viel kleinere Modelle zu gewinnen. Solche kompakten Modelle erlauben wesentlich schnellere Simulationen unter minimalen Verlusten				
Lehrinhalte	- Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: - Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle - Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: - Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die sich für eine effiziente zeitliche Simulation nicht eignen. In dieser Veranstaltung werden die Methoden der Ordnungsreduktion vorgestellt, deren Einsatz es ermöglicht, automatisch viel kleinere Modelle zu gewinnen. Solche kompakten				
Lehrinhalte	- Systemsimulation von multiphysikalischen technischen Systemen Kompetenzen: - Erstellung komplexer Systembeschreibungen unter Verwendung kompaktierter numerischer Modelle - Beherrschung von Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle Selbst- und Sozialkompetenz: - Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Umgang mit komplexen Datenmengen Die Simulation des zeitlichen Verhaltens räumlich verteilter Systeme, häufig mit gekoppelten physikalischen Feldern (z.B. mechanisch-elektrisch-thermisch) hat große Bedeutung. Durch die räumliche Diskretisierung z.B. mit der Methode der Finiten Elemente erhält man Differenzialgleichungen sehr hoher Dimension, die sich für eine effiziente zeitliche Simulation nicht eignen. In dieser Veranstaltung werden die Methoden der Ordnungsreduktion vorgestellt, deren Einsatz es ermöglicht, automatisch viel kleinere Modelle zu gewinnen. Solche kompakten Modelle erlauben wesentlich schnellere Simulationen unter minimalen Verlusten an Genauigkeit. Die Verfahren werden in konkreten Aufgabenstellungen aus den				

Literaturangaben Literaturangaben Literaturangaben Athanasios C. Antoulas: Approximation of Large-Scale Dynamical Systems, (Society for Industrial and Applied Mathematics), 2005. T. Bechtold, E. B. Rudnyi, J. G. Korvink: Fast Simulation of Electro-Thermal MEMS: Efficient Dynamic Compact Models, (Springer Verlag), 2006. T. Bechtold, G. Schrag, L. Feng (eds), System-Level Modeling of MEMS, (Wiley-VCH Verlag GmbH & Co. KGaA, 2013. Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die Studierenden Arbeitsaufwand für die Studierenden Arbeitsaufwand Für die Studierenden Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.						
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen	Literaturangaben	differential equations, for example using the finite element method, we obtain very large ordinary differential equation systems, which often cannot be solved efficiently. In this lecture students will be introduced to Model Order Reduction Methods, which allow to automatically obtain smaller/compact models, enabling so, efficient but accurate simulation of the same multi-physical phenomena. The methods will be demonstrated on a number of relevant microsystem applications. Athanasios C. Antoulas: Approximation of Large-Scale Dynamical Systems, (Society for Industrial and Applied Mathematics), 2005. T. Bechtold, E. B. Rudnyi, J. G. Korvink: Fast Simulation of Electro-Thermal MEMS: Efficient Dynamic Compact Models, (Springer Verlag), 2006. T. Bechtold, G. Schrag, L. Feng (eds), System-Level Modeling of MEMS, (Wiley-				
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen	Lehrzeit in SWS differenziert	Varianung 2 CMC				
Lehrveranstaltungen		1 "				
Lehrveranstaltungen (LSF) Lernformen Integrierte Lehrveranstaltung Arbeitsaufwand für die Studierenden Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 60 Std. Strukturiertes Selbststudium 40 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std. Gesamtarbeitsaufwand *Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Übungsaufgaben bzw. Programmieraufgaben Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang) Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung. Bewertung Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	Lehrveranstaltung					
Lernformen						
Arbeitsaufwand für die Studierenden Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung Std. Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
Studierenden Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 60 Std. Strukturiertes Selbststudium 40 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std. Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
Strukturiertes Selbststudium 40 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std. Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Prüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std. Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.	Studierenden					
Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten. Übungsaufgaben bzw. Programmieraufgaben mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich) Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung Bewertung Übungsaufgaben bzw. Programmieraufgaben Prüfungsaufgaben Prüfungs (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich) Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
(Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich)RegelprüfungsterminRegelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.BewertungBewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.		* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.				
(Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich)RegelprüfungsterminRegelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.BewertungBewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	Gaf	Ühungsaufgahen hzw. Programmieraufgahen				
(Art, Umfang)Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich)RegelprüfungsterminRegelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.BewertungBewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.		Obangodangaben bzw. i Togrammeradigaben				
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch als Gruppenprüfung möglich)RegelprüfungsterminRegelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.BewertungBewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang) Regelprüfungstermin Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung Bewertung	Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (max. 30 Minuten pro Student - auch				
abschluss (Art, Umfang)RegelprüfungsterminRegelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.BewertungBewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	Voraussetzungen für einen					
Regelprüfungstermin Gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung. Bewertung Gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.						
und Studienordnung. Bewertung Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	` '	Descharifus setempia semilo con il co				
Studienordnung.						
Hinweise keine	Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.				
	Hinweise	keine				

1351310

Modulnummer

Kategorie	Inhalt			
	1.1			
Modulbezeichnung Untertitel	Digitale Signalverarbeitung			
	Digital Signal Processing			
Modulbezeichnung	Digital Signal Processing			
(englisch)				
Leistungspunkte und	6			
Gesamtarbeitsaufwand Modulverantwortlich	180 Stunden			
	IEF/INT/Signaltheorie und Digitale Signalverarbeitung Prof. Sascha Spors			
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Sascha Spors			
Ansprechpartner	Doutsch Englisch			
Sprache	Deutsch, Englisch			
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.			
Zulassungsbeschränkung	keine			
Modulniveau	Mostoratudiangang grundlagenerientiert			
	Masterstudiengang - grundlagenorientiert			
Zwingende	keine			
Teilnahmevoraussetzung	kojno			
Empfohlene Teilnahmevoraussetzung	keine			
reimanmevorausseizung				
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09			
3	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20			
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09			
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12			
Beziehung zu	keine			
Folgemodulen/fachlichen				
Teilgebieten				
Dauer des Moduls	1 Semester			
Dauer des Moduls	i Semester			
Tawasin/Amarahatatuwawa daa	index Wintersonactor			
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester			
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester			
	,			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz:			
Moduls	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz:			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen.			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen - Nichtrekursive und rekursive Filter			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen - Nichtrekursive und rekursive Filter - Multiratensysteme und Filterbänke			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen - Nichtrekursive und rekursive Filter - Multiratensysteme und Filterbänke - Adaptive Filter			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen - Nichtrekursive und rekursive Filter - Multiratensysteme und Filterbänke - Adaptive Filter - Verallgemeinerte Transformationen für Signale und Systeme			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen - Nichtrekursive und rekursive Filter - Multiratensysteme und Filterbänke - Adaptive Filter - Verallgemeinerte Transformationen für Signale und Systeme - Zeitvariante und nichtlineare Systeme			
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fachkompetenz: Grundlegende Zusammenhänge und Verfahren aus der zeit- und wertediskreten Signalverarbeitung. Bewertung bestehender Systeme und Entwurf neuer Systeme. Auswahl und Anwendung von Verfahren zur Analyse von Signalen. Selbst- und Sozialkompetenz: - Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit - Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation - Projektorganisation und -durchführung - Fachübergreifendes Denken - Signalquellen und Aquisation von Signalen - Diskrete Signale - Abtastung von Signalen - Quantisierung von Signalen - Beschreibung und Verarbeitung von Zufallssignalen - Spektrale Repräsentation von Signalen und Systemen - Nichtrekursive und rekursive Filter - Multiratensysteme und Filterbänke - Adaptive Filter - Verallgemeinerte Transformationen für Signale und Systeme			

	T				
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 3 SWS				
nach Form der	Übung 1 SWS				
Lehrveranstaltung	Praktikumsveranstaltung 1 SWS				
	Gesamt 5 SWS				
Lehrveranstaltungen	Praktikum/Digitale Signalverarbeitung (LSF)				
	Vorlesung/Digitale Signalverarbeitung				
	Übung/Digitale Signalverarbeitung				
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Projektarbeit, Lösen von Aufgaben,				
	Gruppenarbeit				
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 70 Std.				
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 40 Std.				
	Strukturiertes Selbststudium 30 Std.				
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 40 Std.				
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.				
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.				
Ggf.	Bestehen aller Praktikumsversuche				
(Prüfungs)Vorleistungen	Destenen dilei Fraktikumsversuche				
(Art, Umfang)					
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)				
Voraussetzungen für einen					
erfolgreichen Modul-					
abschluss (Art, Umfang)					
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-				
	und Studienordnung.				
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und				
Deweitung					
	Studienordnung.				
Hinweise	keine				
TIMITTOIGC	Konio				

Kategorie	Inhalt			
Modulbezeichnung	Dynamik von Mehrkörpersystemen			
Untertitel	MSF 3 012			
Modulbezeichnung	Dynamics of Multibody Systems			
(englisch)	Dynamico di Malabody Gyolomo			
Leistungspunkte und	6			
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden			
Modulverantwortlich	MSF/Technische Mechanik/Dynamik			
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Technische Mechanik und Dynamik und Mitarbeiter			
Ansprechpartner	25/16/ann fair 150/millios/16 Moonarink and Byhanink and Milansonor			
Sprache	Deutsch			
Zulassungsbeschränkung	keine			
gozoomamang	Tionic			
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend			
Zwingende	keine			
Teilnahmevoraussetzung				
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend der Module "Technische Mechanik 1: Statik",			
Teilnahmevoraussetzung	"Technische Mechanik 2: Festigkeitslehre", "Technische Mechanik 3: Dynamik",			
	"Maschinendynamik".			
7da	M.C. Diamadininiasha Tashaili. 2012-07-00			
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09			
	M.Sc. Biomedizinische Technik			
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09			
	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20			
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09			
Daniah was no	M.Sc. Schiffs- und Meerestechnik - 2013-07-09			
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtungen "Mechatronik",			
Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten	"Windenergietechnik" und "Strukturmechanik" zugeordnet.			
rengebieten				
Dauer des Moduls	1 Semester			
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester			
Moduls				
1	Die Obelienenden werden befühlich für mechanische Oortoore			
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, für mechanische Systeme			
(Kompetenzen)	aufgabenspezifische Modelle nach der Methode der Mehrkörpersysteme			
	aufzubauen, Simulationen mit Hilfe gängiger Softwarewerkzeuge durchzuführen			
Labella lab	und Simulationsergebnisse physikalisch zu interpretieren.			
Lehrinhalte	 Einführung: Mehrkörpermodelle Vektorrechnung: Vektoralgebra, Koordinatendarstellung von Vektoren, 			
	1 / Vektorreconting. Vektoralgebra koorginatengarstelling von Vektoren i			
	Koordinatentransformation			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung,			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor,			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten 6. Bindungen in Mehrkörpersystemen: Gelenke, Topologie, statische			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten 6. Bindungen in Mehrkörpersystemen: Gelenke, Topologie, statische Bestimmtheit, implizite und explizite Bindungen an Gelenken, Reaktionskräfte an			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten 6. Bindungen in Mehrkörpersystemen: Gelenke, Topologie, statische Bestimmtheit, implizite und explizite Bindungen an Gelenken, Reaktionskräfte an Gelenken			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten 6. Bindungen in Mehrkörpersystemen: Gelenke, Topologie, statische Bestimmtheit, implizite und explizite Bindungen an Gelenken, Reaktionskräfte an Gelenken 7. Offene Mehrkörpersysteme: Topologie, Kinematik, Dynamik,			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten 6. Bindungen in Mehrkörpersystemen: Gelenke, Topologie, statische Bestimmtheit, implizite und explizite Bindungen an Gelenken, Reaktionskräfte an Gelenken 7. Offene Mehrkörpersysteme: Topologie, Kinematik, Dynamik, Bewegungsgleichungen in den Gelenkkoordinaten, rekursive Verfahren, Beispiele.			
	Koordinatentransformation 3. Grundlagen der Kinematik: Bewegung des starren Körpers, Relativbewegung, Drehbewegung 4. Grundlagen der Dynamik: Impulssatz, Drallsatz, Trägheitstensor, Kraftwirkungen von Rotoren, Kreiseldynamik 5. Mechanische Systeme mit Bindungen: Bindungsarten, Formulierung der Bewegungsgleichungen in abhängigen Koordinaten und in Minimalkoordinaten 6. Bindungen in Mehrkörpersystemen: Gelenke, Topologie, statische Bestimmtheit, implizite und explizite Bindungen an Gelenken, Reaktionskräfte an Gelenken 7. Offene Mehrkörpersysteme: Topologie, Kinematik, Dynamik,			

	Gelenkkoordinaten und in den Minimalkoordinaten, Beispiele				
Literaturangaben	Woernle, C.: Mehrkörpersysteme; Springer, 2011. Schiehlen, W.; Eberhard, P.: Technische Dynamik; Vieweg+Teubner, 2012. Shabana, A.: Dynamics of Multibody Systems; John Wiley, 1989. Nikravesh, P.: Computer-Aided Analysis of Mechanical Systems; Englewood Cliffs: Prentice Hall, 1988.				
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS				
nach Form der	Übung 2 SWS				
Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS				
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Dynamik von Mehrkörpersystemen (LSF) Übung/Dynamik von Mehrkörpersystemen				
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium				
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std. Lösen von Übungsaufgaben 21 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.				
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.				
0.1	Liebe				
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine				
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten) oder Klausur (120 Minuten)				
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.				
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.				
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.				
	Otabienoraliang.				

Hinweise

Modulnummer

keine

Kategorie	Inhalt			
•				
Modulbezeichnung Untertitel	Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme			
Modulbezeichnung	Embaddad Multi Draggagar Cyatama			
(englisch)	Embedded Multi-Processor Systems			
Leistungspunkte und	6			
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden			
Modulverantwortlich	IEF/IMD/Eingebettete Systeme			
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Haubelt			
Ansprechpartner	Prof. Haubeit			
Sprache	Deutsch			
Zulassungsbeschränkung	keine			
Zulassungsbeschlankung	Kellie			
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend			
Zwingende	keine			
Teilnahmevoraussetzung				
Empfohlene	keine			
Teilnahmevoraussetzung				
7	M.O. Flatial Francisco COAF 00 00			
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09			
	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31			
	M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09			
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09			
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12			
Beziehung zu	keine			
Folgemodulen/fachlichen	Kellie			
Teilgebieten				
rengebieten				
Dauer des Moduls	1 Semester			
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester			
Moduls				
I Larm und Ouglifikationa-iala	Fähigkeit mederne Multi Drozesser Cystemershitekturen hinsiehtlich ibrer			
Lern- und Qualifikationsziele	- Fähigkeit, moderne Multi-Prozessor-Systemarchitekturen hinsichtlich ihrer			
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung:			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse:			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse:			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese:			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren			
·	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft			
(Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft konkurrierender Zielgrößen optimiert und unterliegen dabei stringenten			
(Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft konkurrierender Zielgrößen optimiert und unterliegen dabei stringenten Beschränkungen z.B. bezüglich Größe, Kosten, Performance und			
(Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft konkurrierender Zielgrößen optimiert und unterliegen dabei stringenten Beschränkungen z.B. bezüglich Größe, Kosten, Performance und Energieverbrauch. Der Entwurf solcher Systeme wirft eine Reihe neuartiger			
(Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft konkurrierender Zielgrößen optimiert und unterliegen dabei stringenten Beschränkungen z.B. bezüglich Größe, Kosten, Performance und Energieverbrauch. Der Entwurf solcher Systeme wirft eine Reihe neuartiger Probleme auf, insbesondere 1) die Frage der Auswahl von Prozessor-, Speicher-			
(Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft konkurrierender Zielgrößen optimiert und unterliegen dabei stringenten Beschränkungen z.B. bezüglich Größe, Kosten, Performance und Energieverbrauch. Der Entwurf solcher Systeme wirft eine Reihe neuartiger Probleme auf, insbesondere 1) die Frage der Auswahl von Prozessor-, Speicher- und Kommunikationskomponenten, 2) die Partitionierung einer Spezifikation in			
(Kompetenzen)	Leistungsfähigkeit und Effizienz zu bewerten - Fähigkeit, Entwurfsverfahren für eingebettete Multi-Prozessor-Systeme hinsichtlich ihrer Leistungsfähigkeit und Grenzen zu bewerten, anzuwenden und zu erweitern Wiedergabe, Verständnis, Anwendung: Kommunikationssynthese, Verifikation Analyse: Multi-Prozessor-Systemarchitekturen, Entwurfsraumexploration Synthese: Entwurfsverfahren Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit Eingebettete Multi-Prozessor-Systeme werden bezüglich vieler und oft konkurrierender Zielgrößen optimiert und unterliegen dabei stringenten Beschränkungen z.B. bezüglich Größe, Kosten, Performance und Energieverbrauch. Der Entwurf solcher Systeme wirft eine Reihe neuartiger Probleme auf, insbesondere 1) die Frage der Auswahl von Prozessor-, Speicher-			

	- Überblick und Vergleich von Architekturen für heterogene Einchip-Mehrkernprozessorsysteme (engl. MPSoC, Multi-Processor System on Chip) und On-Chip-Netzwerke (engl.NoC, Network on Chip) - Verfahren zumEntwurf eingebetteter Multi-Prozessor-Systeme: o Hardware/Software-Partitionierung bzw. Verfahren zur Taskverteilung o Schätzungsverfahren o Performanceanalyse - Kommunikationssynthese o Kommunikationsarten o Synchronisation o Synthese - Entwurfsraumexploration - Verifikation und virtuelle Prototypisierung
Literaturangaben	keine
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 3 SWS Übung 2 SWS Gesamt 5 SWS
Lehrveranstaltungen	Vorlesung /Eingebettete Multiprozessorsysteme (LSF) Übung /Eingebettete Multiprozessorsysteme
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Konsultation
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 70 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 40 Std. Strukturiertes Selbststudium 30 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 40 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.

Hinweise

Modulnummer

keine

Kategorie	Inhalt					
Modulbezeichnung	Elastische Mehrkörpersysteme					
Untertitel	Education monitorpologicomo					
Modulbezeichnung	Elastic Multibody Systems					
(englisch)						
Leistungspunkte und	6					
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden					
Modulverantwortlich	MSF/Technische Mechanik/Dynamik					
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Technische Mechanik und Dynamik und Mitarbeiter					
Ansprechpartner	Learnestern for Teerningene Meerianik und Dynamik und Mitarbeiter					
Sprache	Deutsch					
Zulassungsbeschränkung	keine					
	TOTAL					
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend					
Zwingende	keine					
Teilnahmevoraussetzung						
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Dynamik von Mehrkörpersystemen".					
Teilnahmevoraussetzung						
	IMO BY THE					
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik					
	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09					
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09					
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09					
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtungen					
Folgemodulen/fachlichen	"Strukturmechanik" und "Windenergietechnik" zugeordnet.					
Teilgebieten						
Dauer des Moduls	1 Semester					
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester					
Moduls						
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden lernen die grundlegenden Konzepte zur Modellierung und					
(Kompetenzen)	Numerik elastischer Mehrkörpersysteme verstehen. In Verbindung mit den					
(Nonipetenzen)	Übungen lernen sie, problemangepasste Simulationsmodelle aufzubauen und					
	Simulationsergebnisse physikalisch zu interpretieren und zu beurteilen.					
Lehrinhalte	Mit Hilfe der Methode der elastischen Mehrkörpersysteme können Maschinen,					
Lemmate	Roboter, Fahrzeuge und andere mechanische Systeme untersucht werden, bei					
	denen neben großen nichtlinearen Arbeitsbewegungen auch elastische					
	Verformungen der Körper auftreten. Beispiele sind Roboter mit elastischen					
	Armen, schnelllaufende Mechanismen oder Windenergieanlagen.					
	Inhalt:					
	- Kinematik eines elastischen Körpers					
	- Ansatzfunktionen zur Beschreibung elastischer Verformungen,					
	- Bewegungsgleichungen eines elastischen Körpers					
	- Ansätze zur Einbindung elastischer Körper in Mehrkörpersysteme					
	Übungsaufgaben werden mit Hilfe des MKS-Simulationsprogramms ADAMS bzw.					
	SIMPACK gelöst					
Literaturangaben	- Amirouche, F.M.: Fundamentals of Multibody Dynamics; Birkhäuser, 2006.					
ľ	- Shabana, A.: Dynamics of Multibody Systems; John Wiley, 2005.					
	- Woernle, C.: Mehrkörpersysteme; Springer, 2011.					
	- Zierath, J.: Manuskript zur Vorlesung Elastische Mehrkörpersysteme					
	(Foliensatz).					
1.4	I					
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 3 SWS					
nach Form der						

Lehrveranstaltung	Übung 1 SWS					
	Gesamt 4 SWS					
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Elastische Mehrkörpersysteme Übung/Elastische Mehrkörpersysteme			(LSF)		
Lernformen	Selbststudium, Lösen von Übungsaufgaben, Literati	Selbststudium, Lösen von Übungsaufgaben, Literaturstudium				
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit	60	Std.			
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit	20	Std.			
	Strukturiertes Selbststudium	49	Std.			
	Lösen von Übungsaufgaben	21	Std.			
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	30	Std.			
	Gesamtarbeitsaufwand	180	Std.			
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.					
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen	keine					

Ggf.	keine
(Prüfungs)Vorleistungen	
(Art, Umfang)	
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Voraussetzungen für einen	
erfolgreichen Modul-	
abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
	und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
-	Studienordnung.

Hinweise	keine
Modulnummer	1550980

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Electrical Drives
Untertitel	
Modulbezeichnung	Electrical Drives
(englisch)	Lioutical Birros
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IEE/Leistungselektronik und Elektrische Antriebe
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Eckel
Ansprechpartner	1 IOI. LONGI
Sprache	Englisch
Zulassungsbeschränkung	keine
Zulassungsbeschlankung	Relife
Modulniveau	Masterstudiengang - grundlagenorientiert
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Grundlagen der Elektrischen Energietechnik
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Sommersemester
Moduls	
Lern- und Qualifikationsziele	Verständnis:
(Kompetenzen)	Dynamisches Verhalten elektrischer Maschinen
,	Anwendung:
	Messtechnik für Antriebssysteme, Simulationswerkzeuge für Antriebssysteme
	Analyse:
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen
	I • •
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz:
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit,
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken
Lehrinhalte	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe
Lehrinhalte	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten
Lehrinhalte	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen
Lehrinhalte	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine
Lehrinhalte	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen
	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen - Regelung von Drehstrommaschinen
Lehrinhalte Literaturangaben	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen
Literaturangaben	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen - Regelung von Drehstrommaschinen keine
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen - Regelung von Drehstrommaschinen keine
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen - Regelung von Drehstrommaschinen keine Vorlesung 3 SWS Übung 3 SWS
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Dynamisches Verhalten von Antriebssystemen Synthese, Beurteilung: Regelungskonzepte für elektrische Antriebe, Simulationsmodelle für Antriebssysteme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken - Grundlagen zur Dynamik rotierender Antriebe - Stationäres Verhalten von Maschinen und Lasten - Dynamisches Verhalten von Gleichstrommaschinen - Regelung der Gleichstrommaschine - Dynamisches Verhalten von Drehstrommaschinen - Regelung von Drehstrommaschinen keine

Lehrveranstaltungen			(LSF)
Lernformen	Zuhören, Mitschreiben, Fragen stellen, Selbststudiu Experimente	ım, Lö	isen von Aufgaben,
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	40 10	Std. Std. Std. Std.
	Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise		Std. eachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen	Bestehen aller Praktikumsversuche
(Art, Umfang) Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Voraussetzungen für einen	Trainingsielstang. Handhone Fraiding (30 Milliaten)
erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.

Hinweise	keine
Modulnummer	1350940

\neg
\neg
st
٦
\dashv
<u></u>
5-
en
2
2 ch
"
_
ie ns nd
zu
gt, er
ne
ne n)
ne
ne n)
ne n) zu
ne n) zu nd
ne n) zu nd
ne n) zu nd sie in
ne n) zu nd iie in
ne n) zu nd nd nie n en en n,
ne n) zu nd iie in
ne n) zu nd nd nie n en en n, n,
ne n) zu nd nd nie n en en n,

Lehrinhalte	Thematische Schwerpunkte sind u.a.: Energy Generation, Factory Automation,
	Electrical Current, Moore's Law, Semiconductor Devices, Telecommunication.
Literaturangaben	keine
Lehrzeit in SWS differenziert	Übung 4 SWS
nach Form der Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Übung/Englisch Fachkommunikation Elektrotechnik/ (LSF) Informationstechnik C1.1. GER
Lernformen	Gruppenarbeit, strukturiertes Selbststudium, Lösen von Übungsaufgaben, weitere Formen des mediengestützten Fremdsprachenlernens
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 56 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 80 Std. Strukturiertes Selbststudium 40 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 4 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Regelmäßige Teilnahme an den Lehrveranstaltungen (mindestens 75 % - Nachweis wird durch Teilnahmelisten geführt). Prüfungsvorleistungen können sein: berufs- und studienbezogene Schriftstücke und Gespräche, Lektüre fachbezogener Literatur, Fallstudien, Prä
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	.Über die Zulassung von Hilfsmitteln entscheidet der Prüfungsausschuss.

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Englisch Fachkommunikation Ingenieurwissenschaften C1.2 GER
Untertitel	Englisch Vertiefungsstufe Modul 2
Modulbezeichnung	Professional English for Engineering C1.2 CEFR
(englisch)	Troisediction Engineering C1.2 CET IX
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	SZ/Sprachenzentrum
Ansprechpartnerinnen/	Leiter/in des Lektorats Englisch
Ansprechpartner	25K6/iii 466 25K6/at6 2Hgilosh
Sprache	Englisch
Zulassungsbeschränkung	keine
	Tome
Modulniveau	Sprachniveau C1 GER
Zwingende	Kenntnisse auf dem Niveau C1.1 des GER, die in einem Einstufungstest,
Teilnahmevoraussetzung	nachzuweisen sind, oder äquivalente Leistungsnachweise
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
7auduau = 0	Labranashat das Carashannashannas für Ottodiananda allas Fashaishtus ava 2004
Zuordnung zu Curricula	Lehrangebot des Sprachenzentrums für Studierende aller Fachrichtungen - 2015-
	03-09
	M.Sc. Biomedizinische Technik
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	Nach Maßgabe der Prüfungsordnung für die Lehrangebote des Sprachenzentrums der Universität Rostock einschließlich des
	Sprachenzentrums der Universität Rostock einschließlich des Hochschulfremdsprachenzertifikats UNIcert®
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	Keille
Teilgebieten	
Tengebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	i.d.R. jedes Semester
Moduls	
P	
	La d'accomination de la circa Consulta d'alciter autoidad. A financial de f
Lern- und Qualifikationsziele	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut.
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein.
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen
· ·	Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte adressatenspezifisch, kohärent und angemessen strukturiert mit dem
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte adressatenspezifisch, kohärent und angemessen strukturiert mit dem erforderlichen Grad an Ausführlichkeit darzustellen und dabei die sprachlich-
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte adressatenspezifisch, kohärent und angemessen strukturiert mit dem erforderlichen Grad an Ausführlichkeit darzustellen und dabei die sprachlichkommunikativen Normen sowie interkulturellen Besonderheiten der jeweiligen
(Kompetenzen)	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte adressatenspezifisch, kohärent und angemessen strukturiert mit dem erforderlichen Grad an Ausführlichkeit darzustellen und dabei die sprachlichkommunikationssituation zu beachten.
· ·	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte adressatenspezifisch, kohärent und angemessen strukturiert mit dem erforderlichen Grad an Ausführlichkeit darzustellen und dabei die sprachlichkommunikativen Normen sowie interkulturellen Besonderheiten der jeweiligen Kommunikationssituation zu beachten.
(Kompetenzen)	Modul 1 werden Lese- und Hörstrategien fach- und berufsbezogen ausgebaut. Die Studierenden lernen außerdem, ausführliche, inhaltlich und sprachlich adäquate Texte für typische Situationen ihres Studiums und ihrer beruflichen Tätigkeit zu verfassen. Sie sollen befähigt werden, erfolgreich im internationalen Berufsleben sowie in der internationalen akademischen Gemeinschaft zu kommunizieren sowie interkulturell handlungsfähig zu sein. Die Studierenden werden weiterhin befähigt, die sprachlichen Mittel in der mündlichen Kommunikation in verschiedenen Situationen des beruflichen und studentischen Alltags zielgerichtet und flexibel zu gebrauchen, ihre Meinungen präzise auszudrücken und mit anderen Kommunikationspartnern in Diskussionsrunden ohne größere Probleme zu interagieren. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, komplexe fach- und berufsbezogene Sachverhalte adressatenspezifisch, kohärent und angemessen strukturiert mit dem erforderlichen Grad an Ausführlichkeit darzustellen und dabei die sprachlichkommunikationssituation zu beachten.

Literaturangaben	an. Bereits vorhandene Kompetenzen der Sprachkommunikation werden in verschiedenen ingenieurwissenschaftlich relevanten Kontexten gefestigt. - schreiben technische Berichte, firmeninterne Dokumente, z. B. Memos, und andere fachspezifische Texte, z. B. Projektanträge - verfassen Bewerbungsunterlagen und üben Strategien für Bewerbungsgespräche ein - halten fachspezifische Vorträge und nehmen an akademischen und berufsbezogenen Diskussionen zu ingenieurwissenschaftlichen Themen teil - erlernen Methoden der Selbsteinschätzung, der peer evaluation, peer correction und des selbstständigen Arbeitens mit der Fremdsprache Thematische Schwerpunkte sind u. a.: engineering and sustainability, engineering and society, research and development, engineering and safety, intercultural communication in business contexts
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Übung 4 SWS
Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Übung/Englisch Fachkommunikation Ingenieurwissenschaften (LSF) C1.2 GER
Lernformen	Gruppenarbeit, Projektarbeit, strukturiertes Selbststudium, weitere Formen des autonomen und mediengestützten Fremdsprachenlernens (blended learning)
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 56 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 56 Std. Strukturiertes Selbststudium 56 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 12 Std. Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Regelmäßige Teilnahme an den Lehrveranstaltungen (mindestens 75 % - Nachweis wird durch Teilnahmelisten geführt). Prüfungsvorleistungen können sein: berufs- und studienbezogene Schriftstücke und Gespräche, Lektüre fachbezogener Literatur, Fallstudien, Prä
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90-120 Minuten) oder mündliche Prüfung (20-30 Minuten)
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.

Hinweise

Modulnummer

Über die Zulassung von Hilfsmitteln entscheidet der Prüfungsausschuss.

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Englisch Fachkommunikation Maschinenbau C1.1 GER
Untertitel	Englisch Vertiefungsstufe Modul 1
Modulbezeichnung	Professional English for Mechanical Engineering C1.1 CEFR
(englisch)	Troidesional English for Modificational Englishing 61.1 62110
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	SZ/Sprachenzentrum
Ansprechpartnerinnen/	Leiter/in des Lektorats Englisch
Ansprechpartner	201.07/11 400 201.0740 Englison
Sprache	Englisch
Zulassungsbeschränkung	keine
	1.00.00
Modulniveau	Sprachniveau C1 GER
Zwingende	Kenntnisse auf dem Niveau B2.2 des GER, die in einem Einstufungstest
Teilnahmevoraussetzung	nachzuweisen sind, oder äquivalente Leistungsnachweise.
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	Lehrangebot des Sprachenzentrums für Studierende aller Fachrichtungen - 2015- 03-09 M.Sc. Biomedizinische Technik
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09 Nach Maßgabe der Prüfungsordnung für die Lehrangebote des Sprachenzentrums der Universität Rostock einschließlich des Hochschulfremdsprachenzertifikats UNIcert®
Beziehung zu Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten	Der erfolgreiche Abschluss dieses Moduls berechtigt zur Teilnahme am Modul 2 der Vertiefungsstufe Englisch. Das Modul 2 wird unter der Bezeichnung "Englisch Fachkommunikation Ingenieurwissenschaften C 1.2" geführt.
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	i.d.R. jedes Wintersemester
Laws and Overlithetic reside	Durch des Chudiums authoritischen Festiteute wenden die Chudiensunden heffiliet
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Durch das Studium authentischer Fachtexte werden die Studierenden befähigt, ein breites Spektrum an anspruchsvollen Texten aus dem Bereich der Ingenieurwissenschaften (z.B. Lehrbuchtexte, wissenschaftliche Zeitschriftenartikel, technische Beschreibungen, Be-richte und Anleitungen) inhaltlich zu erschließen sowie deren explizite und implizite Bedeutung zu erfassen. Die Studierenden lernen außerdem, längeren Redebeiträgen, Fachvorträgen und fachbezogenen Diskussionen zu ingenieurwissenschaftlichen Themen und Fragestellungen zielgerichtet zu folgen und sie entsprechend den kommunikativen Anforderungen zu rezipieren.
Lehrinhalte	Dabei eignen sich die Studierenden den allgemeinen technischen und fachgebietsrelevanten Wortschatz, die in der Fachkommunikation der Ingenieurwissenschaften typischen morphologischen, syntaktischen und textsortenspezifischen Strukturen sowie kommunikativen Funktionen wie das Definieren von Begriffen, Vergleichen von Objekten und Erscheinungen, Beschreiben von technischen Abläufen, Tabellen/ Diagrammen und Darstellungen sowie das Klassifizieren von Objekten an. Außerdem werden effektive Lese- und Hörverstehensstrategien sowie Strategien zur sprachlichen Analyse technischer Texte vermittelt. Thematische Schwerpunkte sind u.a.: Werkstoffe, Motoren, Geräte und Anlagen

	sowie deren Aufbau und Funktionsweise, konventionelle und regenerative Energien und deren technische Nutzung.
Literaturangaben	keine
-	
Lehrzeit in SWS differenziert	Übung 4 SWS
nach Form der Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Übung/Englisch Fachkommunikation Maschienenbau C1.1. GER (LSF)
Lernformen	Diskussionsrunden, Gruppenarbeit, Projektarbeit, strukturiertes Selbststudium, weitere Formen des autonomen und mediengestützten Fremdsprachenlernens
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 56 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 80 Std. Strukturiertes Selbststudium 40 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 4 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Regelmäßige Teilnahme an den Lehrveranstaltungen (mindestens 75 % - Nachweis wird durch Teilnahmelisten geführt). Prüfungsvorleistungen können sein: berufs- und studienbezogene Schriftstücke und Gespräche, Lektüre fachbezogener Literatur, Fallstudien, Prä
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	Über die Zulassung von Hilfsmitteln entscheidet der Prüfungsausschuss.

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Entwerfen von Antrieben
Untertitel	MSF 3 015
Modulbezeichnung	Design of Drive Systems
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Getriebetechnik und Antriebstechnik
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Getriebe- und Antriebstechnik und Mitarbeiter
Ansprechpartner	Editional Tail Council and All and Social Till All and
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Laidocarigoscocimanianig	TOTAL
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Antriebstechnik"
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curriaula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Antriebstechnik"
Folgemodulen/fachlichen	zugeordnet.
Teilgebieten	Zugeordnet.
religebletell	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	
Lama and Oralification anials	Die Chadienenden wenden heffiliet meehenische und elektronschenische
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, mechanische und elektromechanische Antriebsstränge für Maschinen und Fahrzeuge zu gestalten und zu
(Kompetenzen)	dimensionieren. Sie sind in der Lage, moderne Entwicklungsmethoden auf
	Problemstellungen anzuwenden und Konzepte zu entwerfen, zu berechnen und
	zu vergleichen.
Lehrinhalte	Die in den Lehrveranstaltungen zur Antriebstechnik gestellten Aufgaben werden
Lemmate	anwendungsorientiert umgesetzt. Die Teilnehmer lösen aktiv, in Teams,
	Entwurfsaufgaben und präsentieren die Ergebnisse. In der Vorlesung werden
	aktuelle Problemstellungen behandelt und moderne Entwicklungsmethoden, wie
	FTA und FMEA, vermittelt.
Literaturangaben	Schlecht, B.: Maschinenelemente 1; Pearson Studium, 2006.
	Schlecht, B.: Maschinenelemente 2; Pearson Studium, 2009.
Laboration CMC different	
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Vorlesung 2 SWS
Lehrveranstaltung	Projektveranstaltung 2 SWS
Leniveranstaltung	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Projekt/Entwerfen von Antrieben (LSF)
	Vorlesung/Entwerfen von Antrieben
Lernformen	Gruppenarbeit, Projektarbeit, Selbststudium
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.
	Strukturiertes Selbststudium 49 Std.
	Lösen von Übungsaufgaben 21 Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.

	Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Zwei konstruktive Entwürfe Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1550030

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Fehlerdiagnose und Fehlertoleranz in technischen Systemen
Untertitel	1 onlording 1000 and 1 onlord ordinal 2 in Commonton Office in on
Modulbezeichnung (englisch)	Fault Diagnosis and Fault Tolerance in Technical Systems
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IAT/Regelungstechnik
Ansprechpartnerinnen/	Prof. DrIng. Torsten Jeinsch
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene Teilnahmevoraussetzung	Grundkenntnisse der mathematischen Beschreibung dynamischer Systeme, der Analyse dynamischer Systeme und der Regelungstechnik, wie sie z.B. in den folgenden B.Sc. Modulen an der Universität Rostock vermittelt werden: - Grundlagen der Regelungstechnik - Modellbasierte Automation
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Computational Science and Engineering - 2015-04-13 M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09 M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09
Beziehung zu Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten	keine
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Ziel ist es, anspruchsvolle Anwendungen von Regelungs- und Optimierungstheorie im Bereich der Fehlerdiagnose und der Fehlertoleranz technischer Systeme detailliert kennen zu lernen. Die Studenten sollen hierzu ein Verständnis für die speziellen Randbedingungen und Funktionsweisen entwickeln. Weiterhin soll vermittelt werden, welche weiteren Aufgaben und Probleme neben der bekannten Theorie zu bearbeiten sind. Die Studenten sollen weiter in der Lage sein, die Methoden der Fehlerdiagnose und fehlertoleranten Regelung in den ausgewähten Bereichen maritime Systeme und Automobilelektronik gezielt anzuwenden und wirtschaftlich zu bewerten. Anwenden von Methoden der daten- und modellgestützten Fehlerdiagnose, Analyse von technischen Systemen, Parameterschätzung, Residuengenerierung, Residuenauswertung, Synthese fehlertoleranter Systeme Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren, Fachdiskurs in Englisch, Fachübergreifendes Denken
Lehrinhalte	Hohe Zuverlässigkeit und Verfügbarkeit spielen in den modernen

	T
	Automatisierungssystemen eine entscheidende Rolle. Eine Schlüsseltechnologie ist die modellgestützte Fehlerdiagnose und fehlertolerante Regelung. Im Rahmen dieser Vorlesung werden Methoden zur Fehlerdiagnose und fehlertoleranten Regelung sowie die erforderlichen Entwurfsalgorithmen und Tools vorgestellt und in den Bereichen maritime Systeme und Automobilelektronik angewendet. Einführung in die Fehlerdiagnose und fehlertolerante Regelung Strukturelle Analyse der Diagnostizierbarkeit dynamischer Systeme Signal- und Datenbasierte Fehlerdiagnosemethoden Modell-basierte Fehlerdiagnosemethoden Beobachtergestützte Diagnose kontinuierlicher Systeme Fehlererkennung, Fehleridentifikation Rekonfiguration von Regelungen nach Sensor- und Aktorausfällen Ausgewählte technische Systeme zur Anwendung der Fehlerdiagnose und der Fehlertoleranten Regelung: Martime Systeme Automatisierung maritimer Prozesse, Theoretische Modellbildung von Wasserfahrzeugen für 6 und 3 Freiheitsgrade, Systemidentifikation von maritimen Prozessen und Wasserfahrzeugen, Dynamikeigenschaften von Sensoren und Stellsystemen, Entwurf von Kurs- und Bahnregelsysteme, MIMO Regelkonzepte, Elektronische Seekarte Automotive Control Systems Thermodynamik, Motormanagement, Modellierung und Regelung von Verbrennungsmotoren, Modellierung und Regelung des Antriebsstrangs, Modellierung und Regelung der Fahrzeugdynamik
Literaturangaben	R.C. Dorf, R.H. Bishop: Modern Control Systems, 2005.
	S.X. Ding: Model-based Fault Diagnosis Techniques, 2013.
	R. Haber: Control and Monitoring Algorithms in Process Automation Applications,
	2012. M. Blanke, M. Kinnaert, J. Lunze, M. Staroswiecki: Diagnosis and Fault-Tolerant
	Control, 2006.
	M. Baseseville I. Nikiforov: Detection of Abrupt Changes – Theory and Application,
	1993.
	E.Russell, L.H. Chiang, R.D. Braatz: Data-driven methods for fault detection and
	diagnosis in chemical processes, 2000.
	R. Isermann: Uberwachung und Fehlerdiagnose technischer Systeme, 1993.U. Kiencke, L. Nielsen: Automotive Control Systems, 2000.
	L. Guzzella, C.H. Onder: Introduction to Modeling and Control of Internal
	Combustion Engine Systems. 2004.
	J.B. Heywood: Internal Combustion Engine Fundamentals, 1988.
	J. Majohr: Technische Systeme der Navigation, 1979.
	G.N. Roberts, R. Sutton: Advances in Unmanned Marine Vehicles, The IEE 2006.
	I. Thor, Fossen: Guidance and Control of Ocean Vehicles, 2001.

Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung Übung Praktikumsveranstaltung Gesamt	2 SWS 2 SWS 1 SWS 5 SWS	
Lehrveranstaltungen			(LSF)
Lernformen	Übung, Vorlesung, Konsultati	on, Praktikumsveranstaltung, Semir	nar
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit	70 St	d.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der F	Präsenzzeit 40 St	d.
	Strukturiertes Selbststudium	30 St	d.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfung	gsvorleistung/Prüfung 40 St	d.

	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.	
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine	
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten) oder Klausur (90 Minuten)	
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	
Hinweise	keine	
Modulnummer	1350670	

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Gerätetechnik	
Untertitel		
Modulbezeichnung	Appliance Technology	
(englisch)	7 Application Tool Intology	
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	IEF/Institut für Gerätesysteme und Schaltungstechnik (IGS)	
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Dr. Mathias Nowottnick	
Ansprechpartner	The British to House the House	
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
g	Tome	
Modulniveau	Bachelorstudiengang - grundlagenorientiert	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
7audm.um O	B.Sc. Elektrotechnik - 2012-09-24	
Zuordnung zu Curricula		
	B.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09	
	B.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12 M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31	
	M.Sc. Mathematik - 2015-07-31	
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-20	
Beziehung zu	keine	
Folgemodulen/fachlichen	Kelile	
Teilgebieten		
Teligebleteli		
Dauer des Moduls	4.0	
	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester	
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz:	
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt-	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt-/anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface-	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt-/anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface-Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt-/anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface-Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag.	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt-/anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface-Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz:	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte - Aufgabenstellung, Entwicklungspotential, Leistungsumfang	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte - Aufgabenstellung, Entwicklungspotential, Leistungsumfang	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte - Aufgabenstellung, Entwicklungspotential, Leistungsumfang - Gehäuseauswahl - Schaltungsentwurf - Software-Entwicklung	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte - Aufgabenstellung, Entwicklungspotential, Leistungsumfang - Gehäuseauswahl - Schaltungsentwurf - Software-Entwicklung - Gerätetest	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte - Aufgabenstellung, Entwicklungspotential, Leistungsumfang - Gehäuseauswahl - Schaltungsentwurf - Software-Entwicklung - Gerätetest - Bedienerschnittstellen (Bedienelemente, Anzeigeelemente)	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Fach- und Methodenkompetenz: Der Student wird in die Lage versetzt, Geräte zu konzipieren und markt- /anwendungsgerecht zu konstruieren. Außerdem lernen die Studenten, Interface- Schaltungen zu entwerfen und zu dimensionieren sowie diese Schaltungen durch Kontroller und PC via USB anzusteuern. Die Studenten präsentieren die Ergebnisse eigener Projekte oder Recherchen in einem Vortrag. Selbst- und Sozialkompetenz: - Präsentieren und Kommunizieren - Fachübergreifendes Denken - Ablauf einer Gerätentwicklung - Der Weg von der Idee zum verkauften Gerät - Struktur elektronischer Geräte - Konzeption elektronischer Geräte - Aufgabenstellung, Entwicklungspotential, Leistungsumfang - Gehäuseauswahl - Schaltungsentwurf - Software-Entwicklung - Gerätetest	

	- Umweltaspekte (Energieverbrauch, Recycling)	
Literaturangaben	keine	
Enteraturiguseri	Kollo	
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 4 SWS	
nach Form der	Seminar 1 SWS	
Lehrveranstaltung	Praktikumsveranstaltung 1 SWS	
	Gesamt 6 SWS	
Lehrveranstaltungen	Praktikum/Gerätetechnik Seminar/Gerätetechnik Vorlesung/Gerätetechnik (LSF)	
Lernformen	Gruppenarbeit, Selbststudium	
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 90 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 40 Std. Strukturiertes Selbststudium 30 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std.	
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.	
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Präsentation	
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten) oder mündliche Prüfung (30 Minuten)	
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	
Hinweise	keine	

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Hydraulik und Pneumatik
Untertitel	MSF 3 029
Modulbezeichnung	Hydraulic and Pneumatics
(englisch)	Trydraulic and Tricumatics
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Fluidtechnik/Mikrofluidtechnik
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Fluidtechnik/Mikrofluidtechnik und Mitarbeiter
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend der Module "Technische Mechanik 1-3", "Grundlagen
Teilnahmevoraussetzung	der Strömungsmechanik".
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
Laoranang La Garrigaia	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Antriebstechnik"
Folgemodulen/fachlichen	zugeordnet.
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	
	Durch Abschluss des Moduls erlangen die Studierenden die theoretischen
Lern- und Qualifikationsziele	Durch Abschluss des Moduls erlangen die Studierenden die theoretischen Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt
	Durch Abschluss des Moduls erlangen die Studierenden die theoretischen Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen
Lern- und Qualifikationsziele	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen.
Lern- und Qualifikationsziele	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze,
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne,
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne,
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne,
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 4 SWS
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Hydraulik und Pneumatik (LSF)
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Hydraulik und Pneumatik Vorlesung/Hydraulik und Pneumatik
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Hydraulik und Pneumatik Übung/Hydraulik und Pneumatik Übung/Hydraulik und Pneumatik
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Grundlagen der Fluidtechnik (Hydraulik und Pneumatik) und werden befähigt fluidtechnische Baugruppen zu dimensionieren. Durch praktische Übungen erlangen sie die Fähigkeit, hydraulischer Kreisläufe darzustellen und zu untersuchen. 1. Grundlagen der Hydraulik und Pneumatik: Grundgesetze, Energiebetrachtungen, fluidische Arbeitsmedien, Druck- und Leckverluste 2. Druckstromerzeuger/Druckstromverbraucher: Wirkprinzip, Allgemeine Charakteristiken, Bauarten, Betriebsverhalten 3. Stell- und Regeleinrichtungen: Ventilbauarten, Hydraulik- und Pneumatikzubehör, Betriebsverhalten 4. Gestaltung von Kreisläufen/fluidische Getriebe: Grundschaltpläne, Auslegung von kreisläufen, einfache Steuerungen, einfache Getriebe Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Hydraulik und Pneumatik (LSF) Vorlesung/Hydraulik und Pneumatik

Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit	28	Std.
	Strukturiertes Selbststudium	20	Std.
	Lösen von Übungsaufgaben	21	Std.
	Praxisphase	21	Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	30	Std.
	Gesamtarbeitsaufwand	180	Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise	e genau b	eachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen	Versuchsprotokolle	
(Art, Umfang)		
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten) oder Klausur (90 Minuten)	
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	

Hinweise	keine
Modulnummer	1550040

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Intelligente Prozessinformationsverarbeitung
Untertitel	Intelligence 1 102cossimormations veral bettung
Modulbezeichnung	Intelligent Process Information Technologies
_	intelligent Process information recimologies
(englisch)	6
Leistungspunkte und Gesamtarbeitsaufwand	
	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IAT/Prozeßmeßtechnik
Ansprechpartnerinnen/	Prof. DrIng. Norbert Stoll, PD DrIng. habil. Bernd Göde, PD DrIng. habil. Mohit
Ansprechpartner	Kumar
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Mostoratudiangang weiterführand
Zwingende	Masterstudiengang - weiterführend Modul Grundlagen der Automatisierung
	Modul Grundlagen der Automatisierung
Teilnahmevoraussetzung	Licina
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09
	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
	M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	None
Teilgebieten	
rengesteten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	
Lern- und Qualifikationsziele	Anwondung und Analysis
	Anwendung und Analyse:
(Kompetenzen)	Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen,
	Systemische Kompetenzen,
	Selbst- und Sozialkompetenz:
	Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Präsentieren und Kommunizieren,
Lehrinhalte Lehrinhalte	Fachübergreifendes Denken - Informationsprozesse mit relativer Nähe zum Stoff- und Energiefluss -
Lemmane	Strukturierte PIV-Komponenten zwischen der Feld- und Administrationsebene in
	komplexen hierarchischen Systemen der Betriebsautomation - Strukturierte Kommunikationssysteme und Telematik der verteilten
	,
	Prozessinformationsverarbeitung - Internettechnologie und Web Engineering in
	Lösungen der Prozessinformationsverarbeitung - Potenzial und Grundlagen von
	Prozessdatenbanken, datenbankgestütztes Informationsmanagement in der
	verteilten PIV, DBMS als Kommunikationsinstrument kooperierender
	Rechenprozesse - Datenbankgestützte Prozessaufzeichnungen,
	Prozessvisualisierung, Verifikationsmethoden für
	1
	Prozessdatenbankaufzeichnungen - Methoden und Beispiele zur Problemanalyse
	Prozessdatenbankaufzeichnungen - Methoden und Beispiele zur Problemanalyse und Konzeptentwicklung für Projekte des automationsbezogenen
	Prozessdatenbankaufzeichnungen - Methoden und Beispiele zur Problemanalyse

Literaturangaben	und Methoden zur Prozessablaufautomation der Workflow-Ebene, standardisierte verallgemeinerte Geschäftsprozessautomation (BPM, BPMS, BPMN), Vergleich mit anderen Ablaufsteuerungs- bzwmodellierungssprachen der strukturierten Betriebsautomation, Lösungsbeispiele der komplexen Laborautomation -Grundlegende Verfahren und Prinzipien der Artificial Intelligence (neuronale Netze und Fuzzy Methoden) - Algorithmen mit Bezug zu Anwendungen mit Echtzeitbezug - Mathematische Algorithmen zur Extraktion quantifizierbarer Information aus komplexen Systemen - Interaktion zwischen verschiedenen Teildisziplinen - Lernalgorithmen für Modellierung und Data Mining - Methoden aus den Bereichen Machine Learning und Stochastik - Beispiele für die Anwendung der Artificial Intelligence - Steiner, R.: Grundkurs Relationale Datenbanken: Einführung in die Praxis der Datenbankentwicklung für Ausbildung, Studium und IT-Beruf. Vieweg+Teubner Verlag / GWV Fachverlage GmbH, Wiesbaden, 2009 ISBN 978-3-8348-0710-6 - Weske, M.: Business process management : concepts, languages, architectures. Springer Verlag Berlin, 2012 ISBN 3-642-28615-1, 978-3-642-28615-5 - Baun, C.: Computernetze kompakt. Springer Verlag, 2012. ISBN 978-3-642-28987 - Schill, A., Springer, T.: Verteilte Systeme: Grundlagen und Basistechnologien. Springer Verlag Berlin Heidelberg, 2012 ISBN 978-3-642-25796-4 - Furrer, F. J.: Ethernet-TCP-IP für die Industrieautomation. Hüthig Verlag, Heidelberg 2000 ISBN 3-7785-2779-7 - L. Rutkowski: Computational Intelligence: Methods and Techniques. Springer, 2008. ISBN-13: 978-3540762874 - Kruse, R. u.a.: Computational Intelligence: Eine methodische Einführung in Künstliche Neuronale Netze, Evolutionär Algorithmen, Fuzzy-Systeme und Bayes-Netze. Vieweg + Teubner Verlag, 2012, ISBN-13: 978-3834812759
Labracit in CWC differentiant	
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Vorlesung 2 SWS Seminar 2 SWS
Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Seminar/Intelligente Prozessinformationsverarbeitung Seminar/Intelligente Prozessinformationsverarbeitung Vorlesung/Intelligente Prozessinformationsverarbeitung
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Lösen von Aufgaben, Projektarbeit

Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Vorlesung Seminar	2 SWS 2 SWS			
Lehrveranstaltung	Gesamt	4 SWS			
Lehrveranstaltungen	Seminar/Intelligente Proz	ressinformationsverarbeitung ressinformationsverarbeitung ozessinformationsverarbeitur	1		(LSF)
Lernformen	Zuhören und Mitschreibe	n, Selbststudium, Lösen von	Aufgab	en, Pro	jektarbeit
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung Strukturiertes Selbststud Prüfungsvorbereitung/Pr		56 48	Std. Std. Std. Std.	
	Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angabei	n vorhanden sind, bitte die Hinweis		Std. eachten	

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine	
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung:	Klausur (90 Minuten) oder mündliche Prüfung (30 Minuten)
	Bekanntgabe späte	stens in der zweiten Vorlesungswoche.
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin und Studienordnung.	gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
Bewertung	Bewertung gemäß	eweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und

	Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1351000

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Interface-Elektronik und Schaltkreisentwurf
Untertitel	
Modulbezeichnung	Interface-Electronics and Integrated Circuit Design
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IGS/Elektrische Bauelemente und Schaltungstechnik
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Beikirch
Ansprechpartner	Deuteek
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	Keine
Modulniveau	Masterstudiengang - spezialisierend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Grundkenntnisse der Elektrotechnikund mikroelektronischer Schaltungstechnik,
Teilnahmevoraussetzung	vertiefte Kenntnisse elektronischer Bauelemente und analoger Schaltungstechnik
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09
Labranang 2a Garrioana	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
	M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	Keine
Folgemodulen/fachlichen	
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	2 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Semester (Beginn)
Moduls	, , ,
Lern- und Qualifikationsziele	- Erwerb von Kenntnissen des Entwurfs sicherer störfester
(Kompetenzen)	Signalerfassungsschaltungen für Interfaces und serielle Bussysteme - Erwerb von
(Nompotenizon)	Fähigkeiten zum Entwurf integrierter Schaltungen, besonders von analogen
	integrierten Schaltungen von Schaltungskonzepten zur Informationskopplung -
	Erwerb von Kenntnissen zur Entwicklung von Forschungspotential auf den
	Gebieten integrierte Analogschaltungstechnik sowie Interfaces für Sensor- und
	Kommunikationssysteme
Lehrinhalte	LV 1: Interface-Elektronik
	Interface-Schaltungen, Begriffe, historische Entwicklung, Prozessinterfaces:
	Signalaufbereitung, Schaltungen der Signalerfassungskette,
	Signalerfassungsprinzipien, Businterfaces: Grundprinzipien, Transceiver-
	Schaltungen, elektrische Leitungen, prozessnahe serielle Bussysteme, serielle Interfaces
	LV 2: Schaltkreisentwurf
	Entwurf integrierter anwendungsspezifischer analoger und gemischter
	Schaltungen, Standardzellen- und Full-custom-Design, CAD-Systeme und
	Entwurfsautomatisierung, Simulation, Layout und Verifikation integrierter
	Schaltungen,
	Übungen zur Integration analoger und gemischter Schaltungen,
Literaturangaben	keine
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 3 SWS
nach Form der	Übung 3 SWS
Lehrveranstaltung	3 3,13

	Gesamt 6 SWS
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Interface-Elektronik und Schaltkreisentwurf - SKE (LSF) Übung/Interface-Elektronik und Schaltkreisentwurf - SKE
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Lösen von Aufgaben, Selbststudium
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 84 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 28 Std.
	Strukturiertes Selbststudium 34 Std.
	Praxisphase 14 Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf.	keine
(Prüfungs)Vorleistungen	
(Art, Umfang)	1 D 1 (
Prüfungsleistungen/	1. Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul-	2. Prüfungsleistung: Projektarbeit
abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
<u> </u>	und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und

Studienordnung.

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Konstruktionsmethodik
Untertitel	MSF 3 034
Modulbezeichnung	Engineering Design
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Konstruktionstechnik/CAD
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Konstruktionstechnik/CAD und Mitarbeiter
Ansprechpartner	
Sprache	
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend der Module "Konstruktionslehre 1: Technische
Teilnahmevoraussetzung	Darstellungslehre", "Konstruktionslehre 2: Technische Gestaltungslehre",
	"Konstrutkionslehre 3: Maschinenelemente".
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
Zuordnung zu Gurricula	M.Sc. Mascrifferidau - 2015-07-09 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wiethattorik - 2015-05-09 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung
Folgemodulen/fachlichen	"Konstruktionstechnik" zugeordnet.
Teilgebieten	"Nonstruktionstechnik zugeorunet.
rengebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	
I Lave und Qualifikationariala	Die Ctudiorenden Jernen die Methoden der gygtematischen Dreduktentwicklung
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden lernen die Methoden der systematischen Produktentwicklung
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts-
•	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als
•	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven
(Kompetenzen)	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses.
•	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI
(Kompetenzen)	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement
(Kompetenzen)	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI
(Kompetenzen)	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik (LSF)
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik (LSF)
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium, Laborpraktika
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium, Laborpraktika Präsenzzeit 60 Std.
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium, Laborpraktika Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium, Laborpraktika Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std.
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	kennen. Sie wenden die entprechenden Richtlinien und Verfahren des Qualitäts- und Projektmanagements auf die Prozesse der Produktentwicklung an. Als Grundlage dienen die Richtlinien des VDI zur Gestaltung des konstruktiven Entwicklungsprozesses. - Richtlinien nach VDI - Qualitätsmanagement - Kostenmanagement - Projektmanagement keine Vorlesung 1 SWS Übung 2 SWS Gesamt 3 SWS Vorlesung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Übung/Konstruktionsmethodik Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium, Laborpraktika Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.

	Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	konstruktive Entwürfe und Projektunterlagen Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (60 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1550140

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Leichtbaukonstruktion
Untertitel	MSF 3 040
Modulbezeichnung	Lightweight Design
(englisch)	Lightweight Design
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Konstruktionstechnik/Leichtbau
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Konstruktionstechnik/Leichtbau und Mitarbeiter
Ansprechpartner	Lenistani lai Nonstraktionsteerinik/Lenontbaa ana witarbeiter
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Zulassungsbeschlankung	Kelite
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Grundlagen des Leichtbaus".
Teilnahmevoraussetzung	
7audua	M.Co. Masshinashari, 2012-07-00
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Schiffs- und Meerestechnik - 2013-07-09
Poziohung zu	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12 Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtungen "Leichtbau" und
Beziehung zu Folgemodulen/fachlichen	"Windenergietechnik" zugeordnet.
Teilgebieten	Williaeriergieteorinik zugeorariet.
rengebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
P	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester
Moduls	
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und
Moduls	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen,
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten.
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten.
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer-Verlag.
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher.
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag.
Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag.
Lenr- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag.
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Die Studierenden lernen durch dieses Modul die Methoden des Leichtbaus und Leichtbauweisen, insbesondere die Berechnung von Leichtbau-Strukturen, kennen. Darüber hinaus erweitern und vertiefen die Studierenden grundlegende konstruktionstechnische Kenntnisse und Fertigkeiten. 1. Leichtbauweisen/Formleichtbau 2. Berechnung von Leichtbauelementen 3. Stabilitätprobleme 4. Krafteinleichtungen 5. Optimierung Wiedemann, J.: Leichtbau I u. II, Springer-Verlag. Pflüger, A.: Stabilitätsprobleme der Elastostati, Springer- Verlag. Czerwenka, G., Schnell, W.: Rechenmethoden des Leichtbaus, BI-Hochschultaschenbücher. Schürmann, H.: Konstruieren mit FKV, Springer-Verlag. Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion, Vieweg-Verlag. Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS Übung 4 SWS Vorlesung/Leichtbaukonstruktion/ (LSF)

Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium	20 49	Std. Std. Std. Std.
	Lösen von Übungsaufgaben Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung Gesamtarbeitsaufwand	30	Std. Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise	e genau b	eachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (60 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
11.	T

Hinweise	keine
Modulnummer	1550220

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Leistungshalbleiter
Untertitel	Loistungonaisionoi
Modulbezeichnung	Power Semiconductors
(englisch)	1 Ower Serriconductors
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	
	IEF/IEE/Leistungselektronik und Elektrische Antriebe
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Dr. Eckel
Ansprechpartner	D ()
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - spezialisierend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	Keine
	Laistan and alatematic 4
Empfohlene	Leistungselektronik 1
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Latianany La Carricala	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	Kellie
Teilgebieten	
rengebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	Joseph Mindelettinester
Lern- und Qualifikationsziele	Anwendung:
(Kompetenzen)	Auslegungsgrundsätze von IGBT und Dioden, Messtechnik an
	Laiotungohalblaitarn
	Leistungshalbleitern
	Analyse:
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung:
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz:
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit
Lehrinhalte	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang)
Lehrinhalte	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten)
Lehrinhalte	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz)
Lehrinhalte	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter
Lehrinhalte	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren)
Lehrinhalte	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter
Lehrinhalte Literaturangaben	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren)
Literaturangaben	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine Vorlesung 3 SWS Übung 1 SWS
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine Vorlesung 3 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine Vorlesung 3 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 5 SWS
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine Vorlesung 3 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 5 SWS Praktikum/Leistungshalbleiter (LSF)
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Analyse: Dynamisches Verhalten von Leistungshalbleitern Beurteilung: Ansteuerschaltung, Potential neuer Leistungshalbleiter Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit - Grundlagen (Halbleitergleichungen, pn-Übergang) - Leistungsdioden (Sperr-, Durchlass- und Reverse Recovery Verhalten) - IGBT (Funktionsweise, Schaltverhalten, Ansteuerung und Schutz) - Neuartige Si-Leistungshalbleiter - Wide-Bandgap-Leistungshalbleiter (Eigenschaften, SiC Dioden, Transistoren) - Module (Aufbau- und Verbindungstechnik, Lastwechselfestigkeit) keine Vorlesung 3 SWS Übung 1 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS Gesamt 5 SWS

Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Fragen stellen, Selbststu Experimente	udium, L	Lösen von Aufgaben,
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	40 10	Std. Std. Std. Std.
	Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise		Std. neachten.

Ggf.	Bestehen aller Praktikumsversuche	
(Prüfungs)Vorleistungen		
(Art, Umfang)		
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)	
Voraussetzungen für einen		
erfolgreichen Modul-		
abschluss (Art, Umfang)		
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-	
	und Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und	
	Studienordnung.	

Hinweise	keine
Modulnummer	1350500

Votogorio	Inhalt
Kategorie	
Modulbezeichnung	Management von Entwicklungsteams und Projekten
Untertitel	
Modulbezeichnung	Management of Research & Development Teams and Projects
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Strömungsmaschinen
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Strömungsmaschinen und Mitarbeiter
Ansprechpartner	·
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	Zulassungsregelung gemäß RPO-LA bzw. RPO-Ba/Ma
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
7. and a construct	M.Co. Diamodinisiasha Tashaili. 2042-07-00
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09
	M.Sc. Biomedizinische Technik
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester
Moduls	joues commersemester
medale	
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden erlangen Kenntnis von den Erfolgsfaktoren für neue Produkte
(Kompetenzen)	und von Innovations- und Produktentwicklungsprozessen. Sie werden befähigt,
	die Aufbauorganisation eines FuE-Bereiches zu entwickeln. Die Studierenden
	werden befähigt einen Businessplanes zu erstellen und lernen die dafür
	notwendigen Methoden kennen. Weiterhin lernen die Studierenden die Methoden
	des Projektmanagements zu nutzen und Methoden der verschiedenen Arten von
	Schutzrechten einzusetzen. Sie werden sensibilisiert für interkulturelle Aspekte in
	Forschung und Entwicklung.
Lehrinhalte	- Erfolgsfaktoren für Innovationen im Markt
	- Möglichkeiten der Organisation von Forschungs- und Entwicklungsteams
	- Interkulturelle Aspekte
	- der Innovationsprozess- Finden und Bewerten innovativer Ideen
	- der Produktentwicklungsprozesses
	- Grundlagen des Projektmanagements:
	Struktur eines Businessplanes
	Projektplanung
	Projektcontrolling
	Dokumentation
	- Schutzrechte
	- Management internationaler Entwicklungsprojekte
Literaturangaben	keine
	1

nach Form der	Vorlesung 2 SWS
Lehrveranstaltung	Übung 2 SWS
	Gesamt 4 SWS
	Übung in Gruppen.
Lehrveranstaltungen	Seminar/Management von Entwicklungsteams und Projekten/ (LSF) Vorlesung/Management von Entwicklungsteams und Projekten/
Lernformen	Gruppenarbeit, Halten von Referaten, Literaturstudium, Selbststudium
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.
	Strukturiertes Selbststudium 49 Std.
	Lösen von Übungsaufgaben 21 Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Conf	Präsentation
Ggf.	···
(Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	(Präsentation der Ergebnisse der Teamarbeit in den Übungen)
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Voraussetzungen für einen	
erfolgreichen Modul-	
abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
	und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
	Studienordnung.
Hinweise	keine

1500690

Modulnummer

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Maritime Sensorik
Untertitel	Biologische Messtechnik
Modulbezeichnung	Maritime Sensors
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IAE/Technische Elektronik und Sensorik
Ansprechpartnerinnen/	Prof. Ewald, Dr. Jaskulke
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - spezialisierend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-07-31
Posiohung	keine
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten	
rengebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester
Moduls	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,
Lern- und Qualifikationsziele	Fachkompetenz
(Kompetenzen)	- Wissensverbreiterung und Wissensvertiefung auf dem Gebiet der maritimen
	Sensorik und biologischen Messtechnik, Analyse und Beurteilung von
	Strömungsmesstechniken sowie pH-Wert-, Leitfähigkeits- und Sauerstoff - Sensorik
	- Analyse und Entwurf autonomer Messsystem und eventgesteuerte Messsysteme
	Selbst-/ Sozialkompetenz
	- Selbst-7 Sozialkompetenz - Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit
	- Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation
	- Projektorganisation und -durchführung
	- Präsentieren und Kommunizieren
Lehrinhalte	-Kennenlernen vom Entwurf, Aufbau, und Realisierung von Sensorsystemen, die
Lonninato	sowohl als kompakte Lösung oder auch als verteiltes Netzwerk realisiert sind
	-Die Anwendungen der zu behandelnden Sensorsysteme beziehen sich auf
	maritime Systeme und biologische Anwendungsfelder sowie auf den Bereich der
	Umweltmesstechnik.
	- Kennenlernen aktueller Hard- und Softwarelösungen für autonome Monitoring-
	Systeme
	- Kennwerte für die Sensorauswahl: Sensitivität, Genauigkeit, Nachweisgrenze,
	Ansprechschwelle, Reproduzierbarkeit
	- Induktive und akustische Strömungsmessverfahren in freien Gewässern:
	induktive Verfahren, Laufzeitverfahren, Dopplerverfahren
	- Wellentheorie: Teilchenbahnen, Nulldurchgangsverfahren, Hydrologische
	Sensorsysteme, Biosensoren, Feuchtemessverfahren

Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung Übung Praktikumsveranstaltung	3 SWS 1 SWS 1 SWS	
	Gesamt	5 SWS	
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Maritime Sensorik Übung/Maritime Sensorik		(LSF)
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Lösen	von Aufgaben, Selbststudium, E	xperimente
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präse Strukturiertes Selbststudium	70 Std. enzzeit 40 Std. 30 Std.	
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvor		
	Gesamtarbeitsaufwand	180 Std.	
	* Falls keine weiteren Angaben vorhande	n sind, bitte die Hinweise genau beachte	en.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten) oder Klausur (60 Minuten) oder Projektarbeit
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.

Hinweise	keine
Modulnummer	1351040

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Masterarbeit Mechatronik	
Untertitel	I WIGGE AND	
Modulbezeichnung	Master Thesis Mechatronics	
(englisch)	Waster Triesis Wechatronics	
Leistungspunkte und	30	
Gesamtarbeitsaufwand	900 Stunden	
Modulverantwortlich	MSF/LFE Maschinenbau	
Ansprechpartnerinnen/	Abhängig von der Themenstellung	
Ansprechpartner	Abhangig von der memenstellung	
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	Zulassungsregelung gemäß SPSO	
Zulassungsbeschlankung	Zulassungsregelung gemais or oo	
Modulniveau	Masterstudiengang - spezialisierend	
Zwingende	Vor Anmeldung der Masterarbeit müssen mindestens 84 Leistungspunkte	
Teilnahmevoraussetzung	erworben worden sein, inklusive des Moduls "Studienarbeit Mechatronik".	
Empfohlene	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
7 and market and Commission	M.Co. Mochetronik, 2015 02 00	
Zuordnung zu Curricula Beziehung zu	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09 keine	
	keine	
Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten		
religebletell		
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Semester	
Moduls		
10 151 5		
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden weisen nach, dass sie fähig sind, innerhalb einer vorgegebenen	
(Kompetenzen)	Frist eine bestimmte Aufgabe im Bereich der Mechatronik unter Anleitung selbstständig und erfolgreich zu bearbeiten und wissenschaftlich begründet	
	theoretische und praktische Kenntnisse zur Lösung eines Problems beitragen	
	können.	
Lehrinhalte	Die Aufgabenstellung kann sowohl praktischer als auch theoretischer Natur	
	sein. Sie soll dem fortgeschrittenen Wissensstand in der Fachdisziplin	
	entsprechen und in der Regel die im Berufsleben auftretenden	
	Problemstellungen behandeln. Die Masterarbeit besteht aus der schriftlichen	
	Arbeit (die gegebenenfalls auch Hardware- und/oder Software-Komponenten	
	sowie experimentelle Aufgaben enthält) und dem Kolloquium	
Literaturangaben	in Abhängigkeit vom Thema der Masterarbeit	
Lehrzeit in SWS differenziert	0.5.0042	
Lenrzeit in SWS diπerenziert nach Form der	Konsultation 0,5 SWS	
Lehrveranstaltung	Gesamt 0,5 SWS	
Lehrveranstaltungen	(LSF)	
Lernformen	(LOI)	
I Arbeitsautwand für die	Draconzzoit 0 Ctd	
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 8 Std.	
Studierenden	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 892 Std.	
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 892 Std.	
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 892 Std. Gesamtarbeitsaufwand 900 Std.	
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 892 Std. Gesamtarbeitsaufwand 900 Std.	

(Art, Umfang)		
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: Abschlussarbeit (20 Wochen)	
Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul-	2. Prüfungsleistung: Kolloquium (20 Min. Präsentation und 20 Min. Disputation)	
abschluss (Art, Umfang)		
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-	
	und Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und	
	Studienordnung.	
Hinweise	Aufteilung des Workloads: 860h Erstellung der Abschlussarbeit, 40h Vorbereitung und Durchführung des Kolloquiums. Die Berechnung der Modulnote setze sich zu 2/3 aus der Masterarbeit und 1/3 aus dem Kolloquium zusammen.	
Modulnummer	1551320	

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Mikrofluidik	
Untertitel	MSF 3 047	
Modulbezeichnung	Microfluidics	
(englisch)		
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	MSF/Fluidtechnik/Mikrofluidtechnik	
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Fluidtechnik/Mikrofluidtechnik und Mitarbeiter	
Ansprechpartner		
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
Laidounigosocomunicang	TOTAL	
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09	
	M.Sc. Biomedizinische Technik	
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09	
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09	
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung	
Folgemodulen/fachlichen	"Strömungstechnik" zugeordnet.	
Teilgebieten		
David de Madala	4.0	
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester	
Moduls		
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, geeignete Komponenten der Mikrofluidtechnik	
(Kompetenzen)	für unterschiedliche Anwendungen auszuwählen. Die Studierenden erwerben	
(Nompotonizon)	zudem Grundlagenwissen über Verfahren zur Herstellung, Charakterisierung und	
	Modellierung von Mikrofluidsystemen.	
Lehrinhalte	1. Einleitung	
	2. Fluideigenschaften	
	Strömungsmechanik im Mikrobereich	
	Serbindingsmeentaliik in Mikrobereien Fertigungstechnologien für mikrofluidische Systeme	
	Charakterisierung mikrofluidischer Systeme	
	6. Modellierung und Simulation	
	7. Anwendungsbeispiele	
Literaturangaben	7.7 All Worldungosolopiolo	
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS	
nach Form der	Seminar 1 SWS	
Lehrveranstaltung	Praktikumsveranstaltung 1 SWS	
ľ	<u> </u>	
	Gesamt 4 SWS	
Lehrveranstaltungen	Laborpraktikum/Mikrofluidik (LSF)	
1	Seminar/Mikrofluidik ``	
	Vorlesung/Mikrofluidik	
Lernformen	Gruppenarbeit, Literaturstudium, Projektarbeit, Selbststudium	

Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium Praxisphase	28 41 21	Std. Std. Std. Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung Gesamtarbeitsaufwand * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise	180	Std. Std. eachten.

Ggf.	Seminarvortrag und Praktikumsbericht		
(Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.		
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten) oder mündliche Prüfung (30 Minuten)		
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.		
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.		
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.		

Hinweise	keine
	4550070
Modulnummer	1550370

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Mikrotechnologie - Aktoren und Sensoren	
Untertitel	Wiki otechnologie - Aktorem und Sensorem	
	Migra Tachnalagy, Actuators and Concern	
Modulbezeichnung	Micro Technology - Actuators and Sensors	
(englisch)	16	
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	IEF/IGS/Mikro- und Nanotechnik elektronischer Systeme	
Ansprechpartnerinnen/	Professur Mikro- und Nanotechnik elektronischer Systeme	
Ansprechpartner		
Sprache	Deutsch, Englisch	
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.	
Zulassungsbeschränkung	keine	
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend	
Zwingende	Grundkenntnisse in Halbleitertechnologie	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	Grundkenntnisse der Mikrotechnologie und Mikrosysteme	
Teilnahmevoraussetzung		
7	M.C. Flaktrataskaik, 2042-07-24	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31	
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12	
Donish was no	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09 keine	
Beziehung zu	keine	
Folgemodulen/fachlichen		
Teilgebieten		
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester	
Moduls	,	
Lern- und Qualifikationsziele	Der Student wird in die Lage versetzt, mikro-technologische Prozesse zu	
(Kompetenzen)	verstehen und aktiv an Hand praktischer Aufgaben selbständig experimentell	
	umzusetzen.	
	Verständnis:	
	Mikrotechnologie, Wirkungsweise von Sensoren und Aktoren	
	Anwendung:	
	Arbeit im Reinraum, Konstruktion v. Mikrokomp.	
	Synthese:	
	Technologieentwicklung	
	Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und	
	Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachübergreifendes Denken	
Lehrinhalte	- Physikalische Wirkungen im Mikrobereich	
Lemmate	- Prysikalische Wirkungen im Mikrobereich - Technologische Konzepte für Mikrosysteme und -sensoren	
	- Design Prozesse	
	- Integrierte Temperatursensoren in Silizium	
	- Technologie von Mechanosensoren: Drucksensoren (kapazitiv, piezoresistiv),	
	Beschleunigungssensoren	
	- Integrierte optische Systeme	
	- Magnetosensoren: Integration in Si-Technologie, Sondertechnologien (SQUID,	
	Förstersonde)	
	1 0.00.000140/	

Literaturangaben	- Mikrofluidik: Integrierte Technologiekonzepte, Aktoren, Sensoren - Chemosensoren: ChemFET, C(V)-Sensoren, Halbleiter-Widerstandssensoren, Lambda-Sonde, Elektrochemisch-Zelle, Mikro-Gaschromatograph - Einweisung in die Funktionsweise und Handhabung von Laboreinrichtungen keine
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Vorlesung 2 SWS
Lehrveranstaltung	Projektveranstaltung 2 SWS
	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	(LSF)
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Projektarbeit, Literaturstudium
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 56 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 40 Std. Strukturiertes Selbststudium 20 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 64 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	erfolgreiche Durchführung und Verteidigung (15 Minuten Vortrag) eines Projektes
Prüfungsleistungen/	1. Prüfungsleistung: Klausur (60 Minuten)
Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Referat/Präsentation (30 Minuten/mit anschließender wissenschaftlicher Diskussion)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1351060

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Modeling and Simulation of Mechatronic Systems	
Untertitel	,	
Modulbezeichnung	Modeling and Simulation of Mechatronic Systems	
(englisch)	g a same a s	
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	IEF/IGS/Mikro- und Nanotechnik elektronischer Systeme	
Ansprechpartnerinnen/	Dr. Tamara Bechtold	
Ansprechpartner		
Sprache	Englisch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
Modulniveau	Masterstudiengang - spezialisierend	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	Die Teilnehmer sind dazu aufgefordert, die für diese Vorlesung wichtigen Themen	
Teilnahmevoraussetzung	aus der Mathematik präsent zu haben. Dies sind die lineare Algebra und die	
	(partiellen) Differentialgleichungen.	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Computational Science and Engineering - 2015-04-13	
Zaoranang za Garricala	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09	
	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20	
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12	
Beziehung zu	keine	
Folgemodulen/fachlichen		
Teilgebieten		
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester	
Moduls		
Lern- und Qualifikationsziele	Wissenserweiterung und -vertiefung in Bereichen der	
(Kompetenzen)		
, ,	- Modellierungs- und numerische Simulationstechniken	
	- Modellierungs- und numerische Simulationstechniken - Einsatz von Simulationswerkzeugen	
	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, 	
	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen 	
	 - Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: - Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen - Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer 	
	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, 	
	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell 	
	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: 	
	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen 	
Labrinhalfo	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung 	
Lehrinhalte	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für 	
Lehrinhalte	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für die Simulation von mechatronischen Systemen benötigt werden. Es wird weiterhin 	
Lehrinhalte	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für die Simulation von mechatronischen Systemen benötigt werden. Es wird weiterhin ein Simulationsprojekt unter Einsatz industrierelevanter Simulationssoftware 	
Lehrinhalte	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für die Simulation von mechatronischen Systemen benötigt werden. Es wird weiterhin ein Simulationsprojekt unter Einsatz industrierelevanter Simulationssoftware durchgeführt. 	
Lehrinhalte	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für die Simulation von mechatronischen Systemen benötigt werden. Es wird weiterhin ein Simulationsprojekt unter Einsatz industrierelevanter Simulationssoftware durchgeführt. Die Themenbereiche der Vorlesung sind: 	
Lehrinhalte	 - Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: - Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen - Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: - Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen - Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für die Simulation von mechatronischen Systemen benötigt werden. Es wird weiterhin ein Simulationsprojekt unter Einsatz industrierelevanter Simulationssoftware durchgeführt. Die Themenbereiche der Vorlesung sind: 1. Modellbildung: Partielle Differentialgleichungen, Buckinghamsches Pi-Theorem 	
Lehrinhalte	 Einsatz von Simulationswerkzeugen Kompetenzen: Numerische Lösung partieller Differentialgleichungen, Finite Elemente Methode, Finite Differenzen Methode, Methode der gewichteten Residuen Beherrschung industrierelevanter Softwarewerkzeugen zur Simulation komplexer System-Modelle, zum Einsatz kommen beispielsweise ANSYS, Simplorer, Maxwell Selbst- und Sozialkompetenz: Konsistenzprüfung von Simulationsergebnissen Projektpräsentation und Verteidigung In dieser Vorlesung werden die grundlegenden Methoden behandelt, wie sie für die Simulation von mechatronischen Systemen benötigt werden. Es wird weiterhin ein Simulationsprojekt unter Einsatz industrierelevanter Simulationssoftware durchgeführt. Die Themenbereiche der Vorlesung sind: 	

Literaturangaben	 Methode der gewichteten Residuen Finite Elemente Methode Lösungsverfahren Postprocessing Einsatz industrierelevanter Simulationssoftware In this lecture the basic methods, as required for the simulation of micromechatronic systems, are discussed. Furthermore, a simulation project, using an industry-relevant simulation software, is carried out. Course topics are as follows: Modeling: Partial differential equations, Buckingham Pi-Theorem Meshing of the computational domain Finite difference method for numerical solution of partial differential equations Method of weighted residuals Finite Element Method Solution methods for linear systems Post Processing Application of industry-relevant simulation software Howison, "Practical Applied Mathematics Modelling, Analysis, Approximation", Oxford University Press (2004). K. Versteeg, W. Malalasekera, "An Introduction to Computational Fluid Dynamics", Pearson Education Limited, (2nd edition 2007). Smith, Numerical Solution of Partial Differential Equations: Finite Diference Methods, Oxford University Press, 1985. The Finite Element Method, Volume 1: The Basis, O. C. Zienkiewicz and R. L. Taylor, edited by McGraw-Hill, Oxford (2000). Finite Elements Analysis for Heat Transfer, H. C. Huang, A. S. Usmani, Springer Verlag Berlin Heidelberg (1994)
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 2 SWS Übung 1 SWS Projektveranstaltung 1 SWS Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	(LSF)
Lernformen	Integrierte Lehrveranstaltung
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 60 Std.

nach Form der	Übung	1 SWS		
Lehrveranstaltung	Projektveranstaltung	1 SWS		
	Gesamt	4 SWS		
Lehrveranstaltungen				(LSF)
Lernformen	Integrierte Lehrveranstaltur	ng		
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit		60	Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung de	r Präsenzzeit	60	Std.
	Strukturiertes Selbststudiur	n	40	Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfu	ungsvorleistung/Prüfung	20	Std.
	Gesamtarbeitsaufwand		180	Std.
	* Falls keine weiteren Angaben v	orhanden sind, bitte die Hinweise	e genau b	eachten.

Ggf.	Anfertigung und Verteidigung des Simulationsprojekts
(Prüfungs)Vorleistungen	
(Art, Umfang)	
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: Klausur (150 Minuten)
Voraussetzungen für einen	
erfolgreichen Modul-	
abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
	und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
	Studienordnung.

Hinweise	keine
-	
Modulnummer	1351320

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Modellierung und Simulation von Abgasnachbehandlungskomponenten	
Untertitel	MSF 3 045	
Modulbezeichnung	Modeling and Simulation of Exhaust Aftertreatment Components	
(englisch)	Introducting and officialism of Exhaust Aftertreatment Components	
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	MSF/Kolbenmaschinen/Verbrennungsmotoren	
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Kolbenmaschinen und Verbrennungsmotoren und Mitarbeiter	
Ansprechpartner	Loniotani lai Roboninaodinion ana voisioninangoniotoron ana vintaboltor	
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
Zalaosangosesomaniang	Komo	
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend der Module "Thermodynamik 1", "Stoff- und	
Teilnahmevoraussetzung	Wärmeübertragung", "Strömungsmechanik".	
	Kenntnisse der Chemie, Matlab	
	NO. N. J. C. W. 0045 00 00	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
Beziehung zu	keine	
Folgemodulen/fachlichen		
Teilgebieten		
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester	
Moduls	jedes commersemester	
medale		
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, selbstständig Modelle zur Beschreibung von	
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink	
•	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik,	
•	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt.	
•	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen,	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische)	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen)	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls)	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink	
(Kompetenzen)	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion.	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion. Langeheinecke: Thermodynamik für Ingenieure.	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion. Langeheinecke: Thermodynamik für Ingenieure. Bird; Steward; Lightfoot: Transport Phenomena.	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion. Langeheinecke: Thermodynamik für Ingenieure. Bird; Steward; Lightfoot: Transport Phenomena. Stephan; Mayinger: Thermodynamik Bd. 2: Mehrstoffsysteme und chemische	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion. Langeheinecke: Thermodynamik für Ingenieure. Bird; Steward; Lightfoot: Transport Phenomena. Stephan; Mayinger: Thermodynamik Bd. 2: Mehrstoffsysteme und chemische Reaktionen.	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion. Langeheinecke: Thermodynamik für Ingenieure. Bird; Steward; Lightfoot: Transport Phenomena. Stephan; Mayinger: Thermodynamik Bd. 2: Mehrstoffsysteme und chemische Reaktionen. Baehr, Stephan: Wärme- und Stoffübertragung.	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Abgasnachbehandlungssystemen zu erstellen und diese unter Matlab/Simulink numerisch umzusetzen. Dabei werden gekoppelte Prozesse aus Thermodynamik, Stoff- und Energieübertragung, Strömungsmechanik und chemischen Reaktionen berücksichtigt. 1. Schadstoffemissionen, Abgasgesetzgebung und Abgasnachbehandlungssysteme 2. Modellierungsansätze Katalysatoren und Dieselpartikelfilter 3. Thermodynamische Grundlagen (Hauptsätze, Zustandsgleichungen, Stoffgemische) 4. Grundlagen Chemie (chemisches Potential, Gibbssche Fundamentalgleichung, chemisches Gleichgewicht, chemische Reaktionskinetik und Reaktionsmechanismen) 5. Transportprozesse und Erhaltungsgleichungen (Energie, Stoff, Impuls) 6. Diskretisierungsmethoden 7. Modellierung und Simulation 8. Grundlagen Matlab/Simulink Hayes, Kolaczkowski: Introduction to Catalytic Combustion. Langeheinecke: Thermodynamik für Ingenieure. Bird; Steward; Lightfoot: Transport Phenomena. Stephan; Mayinger: Thermodynamik Bd. 2: Mehrstoffsysteme und chemische Reaktionen.	

Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS
nach Form der	Übung 1 SWS
Lehrveranstaltung	Praktikumsveranstaltung 1 SWS
	<u>~</u>
	Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Laborpraktikum/Modellierung und Simulation von (LSF)
_	Abgasnachbehandlungskomponenten
	Vorlesung/Modellierung und Simulation von
	Abgasnachbehandlungskomponenten
	Übung/Modellierung und Simulation von
	Abgasnachbehandlungskomponenten
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium, Laborpraktikum
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std.
	Strukturiertes Selbststudium 49 Std.
	1 3 3
	Praxisphase 10 Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
	The state of the s
Ggf.	keine
(Prüfungs)Vorleistungen	
(Art, Umfang)	
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Voraussetzungen für einen	Training soluting. Intuitions Fruiting (30 Milliater)
erfolgreichen Modul-	
abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
Regerprurungstermin	
	und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
	Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1550800
Moduliuliliel	1 1000000

ischer Systeme, der
wie sie z.B. in den
werden:
)
alyse und Synthese
er Lage diese in der
lineare dynamische
undbegriffe wichtiger
aren, optimalen und
aren, opumalen und
ungon
ungen
re Regelungen,
eine Lern- und
und –durchführung,
eren, Fachdiskurs in
, Klassifikation und
emen, Mehrgrößen-
Ĭ
ne, Linearisierung im

Arbeitspunkt, harmonische Linearisierung, Stabilitätstheorie von Ljapunov, Entwurf nichtlinearer Systeme Regelungsaufgaben, Optimale Regelung Definition optimalen von Lösungsansätze von Bellman und Pontryagin, dynamische Programmierung, LQG-Regelung, zeitoptimale Regelung Prozessidentifikation Einführung Modellformen, parameterfreie Methoden, lineare Regression. Modellparametrisierungen, Prädiktionsfehlermethoden. Optimierungsmethoden, rekursive Identifikationsmethoden, Modellvalidation Adaptive Regelung Grundprinzipien der adaptiven Regelung, Modellreferenz-Adaptive Systeme, Eigenschafte adaptiver Regler, Auto- und Self-Tuning, Gain-Schedulina Robuste Regelung Empfindlichkeit und Robustheit, Stabilitätsbetrachtung und Kopplungsanalyse, Ausgewählte Entwurfsverfahren, Berücksichtigung von Modellunsicherheiten, Normabschätzung, Analyse und Synthese robuster Mehrgrößenregelungen Modellprädiktive Regelung Grundprinzipien prädiktiver Regler, generalisierte prädiktive Regler, Mehrgrößen-MPC, Stabilität und Robustheit von MPC Literaturangaben Mehrgrößensysteme und digitale Regelung T. Glad, L. Jung: Control Theory Multivariable and Nonlinear Methods, 2000. S. Skogestad, I.Postlethwaite: Multivariable Feedback Control, 2005. K.J. Aström, B. Wittenmark: Computer-Controlled Systems, 1997. G.C. Goodwin, St.F. Graebe, M.E. Salgado: Control System Design, 2001. G.F. Franklin, J.D. Powell, M. Workman: Digital Control of Dynamic Systems, 2006. Nichtlineare Regelung J. Adamy: Nichtlineare Regelungen, 2009. J.-J.E. Slotine, W. Li: Applied Nonlinear Control, 1991. H. K. Khalil, Nonlinear Systems, 2002. Optimale Regelung B.D.O. Anderson, J.B. Moore: Optimal Control - Linear Quadratic Methods, 2007. A.E. Bryson, Y.-C. Ho: Applied Optimal Control, 1975. H. Kwakernaak, R. Sivan: Linear Optimal Control Systems, 1972. K. Zhou and J.C. Doyle: Essentials of Robust Control, 1998. Prozessidentifikation O. Nelles: Nonlinear System Identification. 2001. R. Johansson: System Modeling and Identification. 1993. R. Isermann: Identifikation dynamischer Systeme I. II., 1992. T. Söderström, P. Stoica: System Identification. 1989. Adaptive Regelung K.J. Aström, B. Wittenmark: Adaptive Control, 1995. V. Bobál, J. Böhm, J. Fessl, J. Machácek: Digital Self-tuning Controllers, 2005. P. Ioannou, B. Fidan: Adaptive Control Tutorial, 2006. Robuste Regelung M.J. Grimble: Robust Industrial Control Systems, 2006. B. M. Chen: Robust and H8-control. Springer, London, 2000. J. C. Doyle, B. A. Francis, and A. R. Tannenbaum: Feedback Control Theory, Macmillan Publishing Company, New York, 1992. M. Green and D. J. N. Limebeer: Linear Robust Control. Prentice Hall, Englewood Cliffs, 1995.

River, 1998.

K. Müller, Entwurf robuster Regelungen, 1996.

K. Zhou and J. C. Doyle: Essentials of robust control, Prentice Hall, Upper Saddle

Modellprädiktive Regelung

J. Richalet, D. O'Donovan: Predictive Functional Control, 2009.

	E.F. Camacho, C. Bordons: Model Predictive Control, 2007. J.M. Maciejowski: Predictive Control with Constraints, 2001.
	R. Dittmar, BM. Pfeiffer: Modellbasierte Prädiktive Regelung, 2004.
Lehrzeit in SWS differenziert	T., .
nach Form der	Vorlesung 2 SWS
Lehrveranstaltung	Übung 2 SWS Praktikumsveranstaltung 1 SWS
Leanveranotaitung	<u>_</u>
	Gesamt 5 SWS
Lehrveranstaltungen	Praktikum/AdvancedControl (LSF)
	Vorlesung/AdvancedControl
Lernformen	Übung/AdvancedControl
Lerntormen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Lösen von Aufgaben, Literaturstudium, Gruppenarbeit, Experiment
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 70 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 40 Std.
	Strukturiertes Selbststudium 30 Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 40 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
	r dilo nomo worteron ringdison vornandon ama, sitto dio riminoloo gonda sodonton.
Ggf.	keine
(Prüfungs)Vorleistungen	
(Art, Umfang)	
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Voraussetzungen für einen	oder
erfolgreichen Modul-	mündliche Prüfung (30 Minuten)
abschluss (Art, Umfang)	
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
	und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
	Studienordnung.
Himmin	Licina
Hinweise	keine

1351070

Modulnummer

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Motorthermodynamik	
Untertitel	MSF 3 049	
Modulbezeichnung	Engine Thermodynamics	
(englisch)	Lingino monitori	
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	MSF/Technische Thermodynamik	
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Technische Thermodynamik und Mitarbeiter	
Ansprechpartner	Loniotani lai Toomioono Thomouyhamik ana mitarbottoi	
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
Zulussungsbesemunkung	Nome	
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend der Module "Technische Thermodynamik 1",	
Teilnahmevoraussetzung	"Technische Thermodynamik 2", "Wärme- und Stoffübertragung".	
	NO N. I	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09	
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09	
De la bassa ser	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12	
Beziehung zu	keine	
Folgemodulen/fachlichen		
Teilgebieten		
Danier des M. I. I.	1 Semester	
Dauer des Moduls	i Semester	
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester	
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und	
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Wintersemester Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren.	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze,	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-Wege-Katalysator)	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-Wege-Katalysator)	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-Wege-Katalysator)	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der Cound CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-Wege-Katalysator)	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der Cound CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-Wege-Katalysator) Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS Übung 4 SWS Vorlesung/Motorthermodynamik (LSF)	
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Die Studierenden erlangen Erkenntnisse der thermodynamischen und reaktionskinetischer Prozesse im Verbrennungsmotor. Sie werden befähigt den motorischen Innenprozess zu modellieren, typische motorische Parameter zu bestimmen, die durch die Prozesse entstehenden Emissionen zu berechnen und Prozesse in Abgaskatalysatoren zu simulieren. - Einführung in die Modellierung der innermotorischen Prozesse wie Gemischbildung, Kompression, Zündung, Verbrennung, Schadstoffentstehung (gasförmig) auf der Basis thermodynamisch-reaktionskinetischer Ansätze, - Darstellung gängiger Modelle wie z.B. das Einzonenmodell, das Zweizonenmodell nach Heider, Modell der fraktalen Flammenausbreitung, den Zeldovichmechanismus, reaktionskinetische Ansätze zur Bestimmung der CO-und CH- Rohemission - Beschreibung der chemisch-physikalischen Prozesse in Abgaskatalysatoren (3-Wege-Katalysator)	

Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit	60	Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit	20	Std.
	Strukturiertes Selbststudium	49	Std.
	Lösen von Übungsaufgaben	21	Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	30	Std.
	Gesamtarbeitsaufwand	180	Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise	e genau b	eachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Г.,,	T1 ·

Hinweise	keine
Modulnummer	1550590

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Nichtlineare Regelungssysteme
Untertitel	MSF 3 052
Modulbezeichnung	Nonlinear Control Systems
(englisch)	Troniinodi Gondon Gyotomo
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Mechatronik
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Mechatronik und Mitarbeiter
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Regelungssysteme im Zustandsraum".
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09
Zuordnung zu Gurricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09 M.Sc. Biomedizinische Technik
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
	M.Sc. Mascrinieribau - 2013-07-09 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Mechatronik"
Folgemodulen/fachlichen	zugeordnet.
Teilgebieten	zugeorunet.
Tengebicten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Dauci des Moduls	i Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen.
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden 5. Passivitätsbasierter Reglerentwurf
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden 5. Passivitätsbasierter Reglerentwurf 6. Eingangs-Ausgangs-Linearisierung für Ein- und Mehrgrößensysteme
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden 5. Passivitätsbasierter Reglerentwurf 6. Eingangs-Ausgangs-Linearisierung für Ein- und Mehrgrößensysteme 7. Flachheitsbasierte Folgeregelungen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden 5. Passivitätsbasierter Reglerentwurf 6. Eingangs-Ausgangs-Linearisierung für Ein- und Mehrgrößensysteme 7. Flachheitsbasierte Folgeregelungen 8. Nichtlinearer Zustandsreglerentwurf durch Erweiterte Linearisierung
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden 5. Passivitätsbasierter Reglerentwurf 6. Eingangs-Ausgangs-Linearisierung für Ein- und Mehrgrößensysteme 7. Flachheitsbasierte Folgeregelungen 8. Nichtlinearer Zustandsreglerentwurf durch Erweiterte Linearisierung 9. Systeme mit statischen Eingangs-Nichtlinearitäten
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne regelungstechnische Methoden für nichtlineare zeitinvariante Systeme auf technische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse der wichtigsten Phänomene bei nichtlinearen Systemen - Kenntnisse zur Analyse der Stabilitätseigenschaften - Kenntnisse der modernen modellbasierten Entwurfsmethoden für nichtlineare Zustandsrückführungen - Kenntnisse zum Entwurf von Beobachtern zur Zustands- und Parameterschätzung - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Grundbegriffe und charakteristische Eigenschaften nichtlinearer Regelungssysteme 2. Verfahren der Harmonischen Balance 3. Stabilitätssätze von Ljapunow und Stabilitätsanalyse nichtlinearer Systeme 4. Nichtlinearer Reglerentwurf mit Ljapunowmethoden 5. Passivitätsbasierter Reglerentwurf 6. Eingangs-Ausgangs-Linearisierung für Ein- und Mehrgrößensysteme 7. Flachheitsbasierte Folgeregelungen 8. Nichtlinearer Zustandsreglerentwurf durch Erweiterte Linearisierung

	Föllinger, O.: Nichtlineare Regelungen 1 / 2. Oldenbourg-Verlag, München, 1989. Adamy, J.: Nichtlineare Regelungen; Springer Verlag, 2009.	
	Unbehauen, H.: Regelungstechnik II. 9. Aufl., Vieweg-Verlag, 2007.	
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 3 SWS Übung 2 SWS Gesamt 5 SWS	
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Nichtlineare Regelungssysteme Übung/Nichtlineare Regelungssysteme	(LSF)
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium	
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 75 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 15 Std. Strukturiertes Selbststudium 40 Std. Lösen von Übungsaufgaben 20 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.	
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.	
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Übungsaufgaben (Erfolgreiche Durchführung der Rechenübungen) Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.	
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifisch und Studienordnung.	her Prüfungs-
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Pr Studienordnung.	rüfungs- und
Hinweise	keine	
Modulnummer	1550430	

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Optimierungsmethoden in der Mechatronik
Untertitel	MSF 3 057
Modulbezeichnung	Optimization Methods in Mechatronics
(englisch)	Opanii Zadon Modrodo in Modriadonio
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Mechatronik
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Mechatronik und Mitarbeiter
Ansprechpartner	London to Modriation and Witarborton
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Latacoangescoomamang	TOTAL
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
7audm.ung 0	M.Co. Masshipanhau, 2012-07-00
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09 M.Sc. Mathematik - 2015-03-20
	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wiethattoriik - 2015-03-09 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Mechatronik"
Folgemodulen/fachlichen	zugeordnet.
Teilgebieten	zugeordnet.
Tellgebietell	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	iodas Sammarsamastar
	jedes Sommersemester
Moduls	Jenes Soullilleisettiestei
Moduls	
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur
Moduls	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden:
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs-
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs-
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen.
Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme 7. Numerische Methoden zur dynamischen Optimierung
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme 7. Numerische Methoden zur dynamischen Optimierung 8. Normoptimale Regelung
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme 7. Numerische Methoden zur dynamischen Optimierung 8. Normoptimale Regelung Aschemann, H.: Optimierungsmethoden in der Mechatronik. Skript zur Vorlesung,
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme 7. Numerische Methoden zur dynamischen Optimierung 8. Normoptimale Regelung Aschemann, H.: Optimierungsmethoden in der Mechatronik. Skript zur Vorlesung, 2011.
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme 7. Numerische Methoden zur dynamischen Optimierung 8. Normoptimale Regelung Aschemann, H.: Optimierungsmethoden in der Mechatronik. Skript zur Vorlesung, 2011. Anderson, B. D. O., Moore, J. B.: Linear Optimal Control. Prentice Hall, New
Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, Optimierungsmethoden zur Parameteridentifikation und zum Entwurf optimaler Steuerungen und Regelungen auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse zur Parameteroptimierung ohne / mit Gleichungs- und Ungleichungs- Nebenbedingungen - Kenntnisse zur dynamischen Optimierung nach Bellman - Kenntnisse zum modellbasierten Entwurf von Optimalsteuerungen und Optimalregelungen - Kenntnisse der wichtigsten numerischen Methoden - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink) einzusetzen. 1. Grundbegriffe der Optimierung 2. Parameteroptimierung ohne Nebenbedingungen 3. Parameteroptimierung mit Nebenbedingungen 4. Dynamische Programmierung nach Bellman 5. Maximumprinzip von Pontrjagin 6. Zeitoptimale lineare Systeme 7. Numerische Methoden zur dynamischen Optimierung 8. Normoptimale Regelung Aschemann, H.: Optimierungsmethoden in der Mechatronik. Skript zur Vorlesung, 2011.

	T
	Ingenieure. Oldenbourg-Verlag, München, 1985. Papageorgiou, M.: Optimierung. Statische, dynamische, stochastische Verfahren für die Anwendung. 3. Aufl., Springer-Verlag, Berlin, 2012.
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Optimierungsmethoden in der Mechatronik (LSF) Übung/Optimierungsmethoden in der Mechatronik
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std. Lösen von Übungsaufgaben 21 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang) Prüfungsleistungen/	Übungsaufgaben (Erfolgreiche Durchführung der Rechenübungen) Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
	1

1550440

Modulnummer

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Projektseminar Leistungselektronik
Untertitel	1 Tojoktoominar Ediotangooloktoriik
Modulbezeichnung (englisch)	Project Seminar Power Electronics
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IEE/Leistungselektronik und Elektrische Antriebe
Ansprechpartnerinnen/ Ansprechpartner	Prof. Eckel
Sprache	Deutsch, Englisch
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	Own the new death sixten weether "
Empfohlene	Grundlagen der Leistungselektronik
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09 M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09
Beziehung zu Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten	keine
David de Madala	4.0
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Sommersemester
Lern- und Qualifikationsziele	
(Kompetenzen)	Anwendung: Auslegungsgleichungen für leistungselektronische Schaltungen, Messtechnik an leistungselektronischen Schaltungen Analyse: Funktionsweise von Stromrichterschaltungen Synthese: Schaltpläne für leistungselektronische Schaltungen Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren
•	Auslegungsgleichungen für leistungselektronische Schaltungen, Messtechnik an leistungselektronischen Schaltungen Analyse: Funktionsweise von Stromrichterschaltungen Synthese: Schaltpläne für leistungselektronische Schaltungen Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung,
(Kompetenzen)	Auslegungsgleichungen für leistungselektronische Schaltungen, Messtechnik an leistungselektronischen Schaltungen Analyse: Funktionsweise von Stromrichterschaltungen Synthese: Schaltpläne für leistungselektronische Schaltungen Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Aktuelle Themen aus dem Bereich der Leistungselektronik für den Einsatz in der
(Kompetenzen) Lehrinhalte	Auslegungsgleichungen für leistungselektronische Schaltungen, Messtechnik an leistungselektronischen Schaltungen Analyse: Funktionsweise von Stromrichterschaltungen Synthese: Schaltpläne für leistungselektronische Schaltungen Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Aktuelle Themen aus dem Bereich der Leistungselektronik für den Einsatz in der Antriebstechnik, Energieerzeugung und Energieübertragung
(Kompetenzen) Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Auslegungsgleichungen für leistungselektronische Schaltungen, Messtechnik an leistungselektronischen Schaltungen Analyse: Funktionsweise von Stromrichterschaltungen Synthese: Schaltpläne für leistungselektronische Schaltungen Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Aktuelle Themen aus dem Bereich der Leistungselektronik für den Einsatz in der Antriebstechnik, Energieerzeugung und Energieübertragung keine Vorlesung 1 SWS Seminar 2 SWS

	von Referaten		
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit Strukturiertes Selbststudium		Std. Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung		Std.
	Gesamtarbeitsaufwand	180	Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweis	e genau b	eachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine	
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen	1. Prüfungsleistung:	Bericht/Dokumentation (zur durchgeführten Projektarbeit ca. 5-10 Seiten)
erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	2. Prüfungsleistung:	Referat/Präsentation (der durchgeführten Projektarbeit 20 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin und Studienordnung.	gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
Bewertung	Bewertung gemäß j Studienordnung.	eweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und

Hinweise	keine
Modulnummer	1351150

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Prozessautomation und Robotik
Untertitel	
Modulbezeichnung	Process Automation and Robotics
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IAT/Automatisierungstechnik / Life Science Automation
Ansprechpartnerinnen/	Prof. DrIng. habil. Kerstin Thurow
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	20 Studenten
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	Modul Grundlagen der Automatisierung
Teilnahmevoraussetzung	Modul Crandidgen der Automatisierung
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	Komo
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
	M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	1 Semester jedes Sommersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Sommersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse:
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen -
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen -
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Jedes Sommersemester Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) -
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme -
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen, Kinematische Grundtypen von Industrierobotern, Roboterzelle, Anwendungen -
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen, Kinematische Grundtypen von Industrierobotern, Roboterzelle, Anwendungen - Aufbau von Industrierobotern, Strukturelemente, Gelenke, Antriebe, Getriebe,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen, Kinematische Grundtypen von Industrierobotern, Roboterzelle, Anwendungen - Aufbau von Industrierobotem, Strukturelemente, Gelenke, Antriebe, Getriebe, Sensoren, Greifer, Steuerung - Kinematik, Dynamik, Modellbildung,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen, Kinematische Grundtypen von Industrierobotern, Roboterzelle, Anwendungen - Aufbau von Industrierobotern, Strukturelemente, Gelenke, Antriebe, Getriebe, Sensoren, Greifer, Steuerung - Kinematik, Dynamik, Modellbildung, mathematische Grundlagen, Koordinatensysteme, Vorwärtskinematik,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen, Kinematische Grundtypen von Industrierobotern, Roboterzelle, Anwendungen - Aufbau von Industrierobotern, Strukturelemente, Gelenke, Antriebe, Getriebe, Sensoren, Greifer, Steuerung - Kinematik, Dynamik, Modellbildung, mathematische Grundlagen, Koordinatensysteme, Vorwärtskinematik, Rückwärtskinematik (analytische, numerische Verfahren), Geschwindigkeiten,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Anwendung und Analyse: Wissensverbreiterung, Wissensvertiefung, Instrumentale Kompetenzen, Kommunikative Kompetenzen Selbst- und Sozialkompetenz: Selbstständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken - Prinzipien der Automatisierung technischer Prozesse und technischer Anlagen - Grundtypen von Vorgängen in technischen Systemen - Automatisierungsgerätesysteme und -strukturen (zentrale und dezentral) - Automatisierungsstrukturen, Automatisierungshierarchien) - Prozessperipherie (Sensorsysteme, Aktorsysteme, Schnittstellen, Feldbussysteme etc.) - Automatisierungskonzepte, Automatisierungsverfahren - Rechnergestützte Automatisierungssysteme - Zuverlässigkeit und Sicherheit von Prozessautomations-systemen - Beispiele für Prozessautomationssysteme - Einführung, Begriffe, Definitionen, Geschichte der Robotik, Spezifikationen, Kinematische Grundtypen von Industrierobotern, Roboterzelle, Anwendungen - Aufbau von Industrierobotern, Strukturelemente, Gelenke, Antriebe, Getriebe, Sensoren, Greifer, Steuerung - Kinematik, Dynamik, Modellbildung, mathematische Grundlagen, Koordinatensysteme, Vorwärtskinematik,

	Interpolatoren - Programmierung von Industrierobotern, Teach-Systeme, On/Offline, Programmierung, Simulation, Zusammenwirken von Robotern -
	Applikationsbeispiele für Roboter in verschiedenen industriellen Bereichen
Literaturangaben	- Schildt, GH. u.a.: Prozessautomatisierung, Springer-Verlag (1998), ISBN-13: 978-3211899998 - Gevatter, HJ.: Automatisierungstechnik 1 - Mess- und Sensortechnik. Springer-Verlag (2000), ISBN: 3-540-66883-7 - Früh, K. F. u.a.: Handbuch der Prozessautomatisierung. Oldenbourg Industrieverlag (2004), ISBN-13: 978-3835670488 - Weber, W.: Industrieroboter - Methoden der Steuerung und Regelung. Carl Hanser Verlag GmbH (2007), ISBN-13: 978-3446410312 - Hertzberg, J.: Mobile Roboter - Eine Einführung aus Sicht der Informatik. Springer-Verlag (2012), ISBN-13: 978-3642017254 - Haun, M.: Handbuch Robotik: Programmieren und Einsatz intelligenter Roboter. Springer-Verlag (2007), ISBN-13: 978-3540255086
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 3 SWS
nach Form der	Seminar 2 SWS
Lehrveranstaltung	Gesamt 5 SWS
Lehrveranstaltungen	Seminar/Prozessautomation und Robotik (LSF) Vorlesung/Prozessautomation und Robotik
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Lösen von Aufgaben, Selbststudium, Projektarbeit, Gruppenarbeit, Literaturstudium
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 70 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 58 Std. Strukturiertes Selbststudium 20 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 32 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	erfolgreiches Absolvieren von 6 Seminaraufgaben
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten) oder mündliche Prüfung (30 Minuten)
	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
	•

1351160

Modulnummer

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Qualitätsmanagement
Untertitel	MSF 3 061
Modulbezeichnung	Quality Management
(englisch)	Quality Management
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Fertigungstechnik
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Fertigungstechnik und Mitarbeiter
Ansprechpartner	Lenistanina i engangsteonink ana mitarbeitei
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Zulassungsbeschlankung	Kellie
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.A. Wirtschaftspädagogik - 2014-07-05
	M.Sc. Dienstleistungsmanagement - 2015-05-12
	M.Sc. Dienstleistungsmanagement - 2014-05-22
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtunge
Folgemodulen/fachlichen	"Fertigungstechnik" und "Schweißtechnik" zugeordnet.
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	
Lern- und Qualifikationsziele	Des Modul qualifiziert die Studierenden für eine zukünftige Tötigkeit in de
	Das Modul qualifiziert die Studierenden für eine zukünftige Tätigkeit in de verschiedensten Bereichen der Qualitätssicherung. Dazu erlernen di
(Kompetenzen)	
	Studierenden die Grundlagen des Qualitätswesens in de
	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde
	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de
I ahrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden.
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling
Lehrinhalte	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung
	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling
Literaturangaben	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung 8. CAQ
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung 8. CAQ Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung 8. CAQ Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS Gesamt 4 SWS
Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	Ingenieurwissenschaften für Industrie, Forschung und Führung. Sie werde befähigt Prüfverfahren durchzuführen und Statistische Methoden de Qualitätssicherung anzuwenden. 1. Qualität im Unternehmen 2. Qualitätssicherung 3. SPC 4. FMEA 5. Prüfmittelüberwachung 6. Qualitätskostencontrolling 7. Statistische Methoden der Qualitätssicherung 8. CAQ Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS

Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbst	studium	
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit	60	Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit	20	Std.
	Strukturiertes Selbststudium	49	Std.
	Lösen von Übungsaufgaben	21	Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	30	Std.
	Gesamtarbeitsaufwand	180	Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise	e genau b	eachten.

keine
Prüfungsleistung: Klausur (60 Minuten)
Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs-
und Studienordnung.
Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
Studienordnung.

Hinweise	keine
Modulnummer	1550090

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Regelungsorientierte Modellbildung in der Mechatronik
Untertitel	MSF 3 062
Modulbezeichnung	Control-Oriented Modeling in Mechatronics
(englisch)	Control-Oriented Modeling in Meditationies
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Mechatronik
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Mechatronik und Mitarbeiter
Ansprechpartner	Lonistani lai Mediationik and Mitaboltoi
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Zulussungsbesemankung	Keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
7. and a variety of the	M.Co. Diographical Tankett
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik
	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20 M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtungen
Folgemodulen/fachlichen	"Antriebstechnik", "Strömungsmaschinen", "Windenergietechnik" und
I I DIIMANIATAN	I "Machatronik" zugeordnet
Teilgebieten	"Mechatronik" zugeordnet.
Dauer des Moduls	1 Semester
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des	·
Dauer des Moduls	1 Semester
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls	1 Semester jedes Wintersemester
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls	Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden:
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse von Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse von Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren,
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace)
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen.
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme 5. Verfahren zur Modellvereinfachung und Modellreduktion
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme 5. Verfahren zur Modellvereinfachung und Modellreduktion 6. Verfahren zur Bestimmung nichtparametrischer Modelle
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse zur Ermittlung nichtparametrischer Systemmodelle, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme 5. Verfahren zur Modellvereinfachung und Modellreduktion 6.Verfahren zur Bestimmung nichtparametrischer Modelle 7. Parameteridentifikation auf Basis von Optimierungsproblemen
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme 5. Verfahren zur Modellvereinfachung und Modellreduktion 6.Verfahren zur Bestimmung nichtparametrischer Modelle 7. Parameteridentifikation auf Basis von Optimierungsproblemen Aschemann, H.: Regelungsorientierte Modellbildung in der Mechatronik, Skript zur
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	1 Semester jedes Wintersemester Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme 5. Verfahren zur Modellvereinfachung und Modellreduktion 6. Verfahren zur Bestimmung nichtparametrischer Modelle 7. Parameteridentifikation auf Basis von Optimierungsproblemen Aschemann, H.: Regelungsorientierte Modellbildung in der Mechatronik, Skript zur Vorlesung 2011.
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen) Lehrinhalte	Die Studierenden werden befähigt, moderne physikalische und experimentelle Modellbildungsmethoden auf mechatronische Problemstellungen anzuwenden: - Kenntnisse von Methoden zur theoretischen Modellierung technischer Systeme, - Kenntnisse zur Beschreibung verteilt-parametrischer Systeme, - Kenntnisse zur Modellierung mechanischer Systeme als elastisches MKS, - Kenntnisse von Ansätzen zur Modellvereinfachung, - Kenntnisse von Methoden zur LS-Parameterschätzung sowie ableitungsfreier Optimierungsverfahren, - Fähigkeit, hierzu gängige Softwarewerkzeuge (Matlab/Simulink/dSpace) einzusetzen. 1. Einführung 2. Physikalische Modellbildung komplexer technischer Systeme 3. Systeme mit verteilten Parametern 4. Ebene Mehrkörpersysteme 5. Verfahren zur Modellvereinfachung und Modellreduktion 6.Verfahren zur Bestimmung nichtparametrischer Modelle 7. Parameteridentifikation auf Basis von Optimierungsproblemen Aschemann, H.: Regelungsorientierte Modellbildung in der Mechatronik, Skript zur

	Heimann, B.; Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik – Komponenten, Methoden, Beispiele; 3. Aufl., Hanser-Verlag, 2007. Ulbrich, H.: Maschinendynamik; Teubner-Verlag, 1996. Isermann, R.: Identifikation dynamischer Systeme 1; Springer-Verlag, 1992.
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Regelungsorientierte Modellbildung in der Mechatronik Übung/Regelungsorientierte Modellbildung in der Mechatronik (LSF)
Lernformen Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std. Lösen von Übungsaufgaben 21 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std. Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Übungsaufgaben (Erfolgreiche Durchführung der Rechnerübungen/Laborpraktika) Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: Klausur (90 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine

Modulnummer

1550050

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Renewable Energy Sources
Untertitel	l land in the land
Modulbezeichnung	Renewable Energy Sources
(englisch)	Tronomable Energy Codinoco
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IEE/Elektrische Energieversorgung
Ansprechpartnerinnen/	Prof. H.Weber
Ansprechpartner	1101.11.110001
Sprache	Englisch
Zulassungsbeschränkung	keine
Laideodiigosocomamaiig	Tomo
Modulniveau	Masterstudiengang - grundlagenorientiert
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Grundlagen der Elektrischen Energietechnik
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curriania	M.Co. Electrical Engineering, 2015 02 00
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09 M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
	M.Sc. Mechatronik - 2015-07-51
	M.Sc. Physik - 2015-05-12
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09
Poziohung zu	keine
Beziehung zu	Keine
Folgemodulen/fachlichen Teilgebieten	
Teligebleteli	
Dauer des Moduls	
Danci neo Monnio	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	1 Semester jedes Wintersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	- Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnenund Windenergie
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	- Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnenund Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnen- und Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	- Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnenund Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Wintersemester - Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnen- und Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	- Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnenund Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch - Introduction - primary energy sources
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	- Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnenund Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch - Introduction - primary energy sources - energy conversion
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	- Fähigkeit, für die Einsatzbedingungen passenden regenerative Energiequellen auszuwählen - Fähigkeit, überschlägige Dimensionierungen regenerativer Energiequellen zur Stromerzeugung vorzunehmen Verständnis: Verständnis grundlegender Probleme der Energieversorgung Anwendung: Kenntnis der physikalischen und technischen Grundlagen zur Nutzung regenerativer Energien Analyse: Aufbau, Auslegung und Wirkungsweise von Anlagen zur Nutzung der Sonnenund Windenergie Selbst- und Sozialkompetenz Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Kooperation und Teamfähigkeit, Fachdiskurs in Englisch - Introduction - primary energy sources

Literaturangaben	solar thermal systems photovoltaics Wind energy Basics wind turbines Power electronics and electrical machines for wind, hydro and solar Grid connection Storage technology keine		
	Trome		
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 3 SWS Übung 1 SWS Gesamt 4 SWS		
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Renewable Energy Sources (LSF) Übung/Renewable Energy Sources		
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Lösen von Aufgaben, Selbststudium		
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 56 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 40 Std. Strukturiertes Selbststudium 24 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 60 Std.		
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.		
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine		
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)		
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.		
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.		

Hinweise

Modulnummer

keine

1351180

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Steuerung und Regelung von Verbrennungsmotoren	
Untertitel	MSF 3 069	
Modulbezeichnung	Control and Regulation of Combustion Engines	
(englisch)		
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	MSF/Kolbenmaschinen/Verbrennungsmotoren	
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Kolbenmaschinen und Verbrennungsmotoren und Mitarbeiter	
Ansprechpartner	3	
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
g		
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Verbrennungsmotoren 1"	
Teilnahmevoraussetzung		
Zuardnung zu Curziaula	M.Co. Mochatranik, 2015-02-00	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau der Vertiefungsrichtung "Thermische	
Folgemodulen/fachlichen	Maschinen/Verbrennungsmotoren" zugeordnet.	
Teilgebieten		
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester	
Moduls	,,,,,,	
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden erlangen Kenntnisse über die elektronische Steuerung von	
(Kompetenzen)	Verbrennungsmotoren und den Umgang mit realen Steuergeräten. Dadurch	
(Kompetenzen)	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten.	
(Kompetenzen) Lehrinhalte	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte	
Lehrinhalte	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor	
,	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag.	
Lehrinhalte	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor	
Lehrinhalte	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-	
Lehrinhalte	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag.	
Lehrinhalte Literaturangaben	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag.	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag.	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag.	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag.	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag. Vorlesung Praktikumsveranstaltung 2 SWS Praktikumsveranstaltung 4 SWS	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag. Vorlesung Praktikumsveranstaltung 2 SWS Praktikumsveranstaltung 4 SWS Laborpraktikum/Steuerung 2 und 2 Regelung 2 von (LSF)	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag. Vorlesung 2 SWS Praktikumsveranstaltung 2 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Steuerung 4 SWS Laborpraktikum/Steuerung 5 Vorlesung 6 Vorlesung 7 Vorlesung 8 Vorlesung 9 Vorlesung 9 CESF) 9 Verbrennungsmotoren	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag. Vorlesung 2 SWS Praktikumsveranstaltung 2 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Steuerung und Regelung von (LSF) Verbrennungsmotoren Vorlesung/Steuerung und Regelung von Verbrennungsmotoren	
Lehrinhalte Literaturangaben Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	werden sie befähigt die Steuerung von Motoren zu verstehen und die Motordaten auszuwerten. - Hardwareaufbau Mikroprozessor - Hardwareaufbau Datenübertragung - Motoren- und Fahrzeugbussysteme - Grundlagen der Software zur Motorensteuerung - Motorsteuergerätefunktionen - Applikationssoftware für Steuergeräte - Applikation von Motordaten an einem Großmotor Bosch: Taschenbuch Verbrennungsmotor; Vieweg Verlag. Pischinger, R. at al: Thermodynamik der Verbrennungskraftmaschine; Springer-Verlag. Bosch: Autoelektrik / Autoelektronik; Vieweg Verlag. Bosch: Dieselmotorenmanagement; Vieweg Verlag. Vorlesung 2 SWS Praktikumsveranstaltung 2 SWS Gesamt 4 SWS Laborpraktikum/Steuerung 4 SWS Laborpraktikum/Steuerung 5 Vorlesung 6 Vorlesung 7 Vorlesung 8 Vorlesung 9 Vorlesung 9 CESF) Verbrennungsmotoren	

Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit	60	Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit	20	Std.
	Strukturiertes Selbststudium	49	Std.
	Lösen von Übungsaufgaben	21	Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung	30	Std.
	Gesamtarbeitsaufwand	180	Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise	e genau b	eachten.

Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Г.,,	

Hinweise	keine
Modulnummer	1550560

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Studienarbeit Mechatronik
Untertitel	Ctddoridibott Moonationiik
Modulbezeichnung	Student Research Project Mechatronics
(englisch)	Student Nesearch Froject Mechanomics
· • ·	18
Leistungspunkte und Gesamtarbeitsaufwand	540 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/LFE Maschinenbau
Ansprechpartnerinnen/	Abhängig von der Themenstellung
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	Zulassungsregelung gemäß RPO-LA bzwBa/Ma
Modulniveau	Masteratudian cana anamialisia canal
	Masterstudiengang - spezialisierend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	Voraussetzung für Masterarbeit
Folgemodulen/fachlichen	Voladosetzung für Masterarbeit
Teilgebieten	
Teligebleteli	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Semester
Moduls	,
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden weisen nach, dass sie fähig sind, innerhalb einer vorgegebenen
(Kompetenzen)	Frist im Bereich der Mechatronik eine bestimmte Aufgabe unter Anleitung
	selbstständig und erfolgreich zu bearbeiten und wissenschaftlich begründet
	theoretische und praktische Kenntnisse zur Lösung eines Problems beitragen
	können.
Lehrinhalte	Die Aufgabenstellung kann sowohl praktischer als auch theoretischer Natur sein.
	Sie soll den fortgeschrittenen Wissensstand in der Fachdisziplin entsprechen und
	in der Regel die im Berufsleben auftretenden Problemstellungen behandeln. Die
1.4	
Literaturangaben	Studienarbeit besteht aus der schriftlichen Arbeit und dem Kolloquium.
Lehrzeit in SWS differenziert	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit
	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit
nach Form der	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS
nach Form der	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit
nach Form der Lehrveranstaltung	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF)
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 532 Std.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 532 Std.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 532 Std. Gesamtarbeitsaufwand 540 Std.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 532 Std. Gesamtarbeitsaufwand 540 Std.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die Studierenden	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 532 Std. Gesamtarbeitsaufwand 540 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
nach Form der Lehrveranstaltung Lehrveranstaltungen Lernformen Arbeitsaufwand für die Studierenden	in Abhängigkeit vom Thema der Studienarbeit Konsultation 0,5 SWS Gesamt 0,5 SWS (LSF) Präsenzzeit 8 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 532 Std. Gesamtarbeitsaufwand 540 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.

Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Notengewichtung: 75 % 2. Prüfungsleistung: Kolloquium (15 Minunten Präsentation und 15 Minunten Disputation) Notengewichtung: 25 %
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	
Modulnummer	1551310

Kategorie	Inhalt	
Modulbezeichnung	Technische Schwingungslehre	
Untertitel	MSF 3 076	
Modulbezeichnung	Theory of Vibrations	
(englisch)		
Leistungspunkte und	6	
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden	
Modulverantwortlich	MSF/Technische Mechanik/Dynamik	
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Technische Mechanik und Dynamik und Mitarbeiter	
Ansprechpartner	D ()	
Sprache	Deutsch	
Zulassungsbeschränkung	keine	
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend	
Zwingende	keine	
Teilnahmevoraussetzung		
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend den Modulen "Technische Mechanik 1: Statik",	
Teilnahmevoraussetzung	"Technische Mechanik 2: Festigkeitslehre", "Technische Mechanik 3: Dynamik",	
	"Maschinendynamik".	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09	
Zuordilung zu Curricula	M.Sc. Biomedizinische Technik - 2013-07-09 M.Sc. Biomedizinische Technik	
	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09	
	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20	
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09	
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12	
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtungen	
Folgemodulen/fachlichen	"Antriebstechnik", "Strömungsmaschinen", "Windenergietechnik",	
Teilgebieten	"Strukturmechanik" und "Mechatronik" zugeordnet.	
Dauer des Moduls	1 Semester	
Termin/Angebotsturnus des	jedes Sommersemester	
Moduls	,,	
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden werden befähigt, für die Analyse von Schwingungen in	
(Kompetenzen)	Maschinen und Fahrzeugen aufgabenspezifische Berechnungsmodelle zu erstellen, Schwingungsphänomene physikalisch zu interpretieren und die	
	dynamischen Parameter experimentell zu ermitteln.	
Lehrinhalte	Schwingungen im Maschinenbau	
Lemmate	Freie lineare Schwingungen mit mehreren Freiheitsgraden: Schwingformen und	
	modale Beschreibung	
	3. Erzwungene lineare Schwingungen mit mehreren Freiheitsgraden:	
	Frequenzgänge, Resonanz, Tilgung, modale Beschreibung	
	4. Fourier - Analyse von Schwingungen: Fourier - Reihe, Diskrete Fourier -	
	Transformation (DFT), Schnelle Fourier - Transformation (FFT)	
	5. Freie Schwingungen eindimensionaler Kontinua: Modelle, Lösungen der	
	eindimensionalen Wellengleichung, Biegeschwingungen von Balken	
	6. Erzwungene Schwingungen eindimensionaler Kontinua: Direkte Lösung,	
	modale Lösung	
	7. Identifikation von Schwingungen: Einfreiheitsgrad - und	
	Mehrfreiheitsgradsysteme 8. Näherungsverfahren: Ortsdiskretisierung, Methode der gewichteten Residuen,	
	Prinzip von d`Alembert - Lagrange, Ansatzfunktionen.	
	r mizip von u Alembert - Lagrange, Ansatziunktionen.	

Literaturangaben	9. Diskretisierung einfacher Kontinua durch Finite Elemente: Schritte der FEM, Längs - und Torsionsschwingungen von Stäben, Biegeschwingungen von Balken 10. Reduktion von Freiheitsgraden (Kondensation): Statische, modale und gemischte Kondensation Woernle, C.: Manuskript zur Vorlesung Technische Schwingungslehre (Foliensatz).	
	Gasch, R.; Knothe, K.; Liebich, R.: Strukturdynamik; Springer Vieweg, 2012.	
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 2 SWS Übung 2 SWS Gesamt 4 SWS	
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Technische Schwingungslehre (LSF) Übung/Technische Schwingungslehre	
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Übungsaufgaben, Selbststudium	
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 60 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 20 Std. Strukturiertes Selbststudium 49 Std. Lösen von Übungsaufgaben 21 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.	
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.	
Ggf.	keine	
(Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	Keine	
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten) oder Klausur (120 Minuten)	
Danalaulifana - farmala	Bekanntgabe spätestens in der zweiten Vorlesungswoche.	
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.	
Hinweise	keine	

1550060

Modulnummer

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Verteilte eingebettete Systeme
Untertitel	Voltante angestatione dysteme
Modulbezeichnung	Network Embedded Systems
(englisch)	Network Embedded Gystems
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/IMD/Prozessrechentechnik
Ansprechpartnerinnen/	Dr. Golatowski
Ansprechpartner	DI. Goldlowski
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Zulussungsbesemankung	Kono
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	keine
Teilnahmevoraussetzung	
	M.O. Flashing Francisco COAF CO CO
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Electrical Engineering - 2015-03-09
	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
	M.Sc. Informationstechnik/Technische Informatik - 2013-09-09
Daylaham ay	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-09
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Dauer des Moduls Termin/Angebotsturnus des	1 Semester jedes Sommersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Sommersemester
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse:
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW),
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz:
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke.
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme,
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	jedes Sommersemester Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert. Eingebettete Prozessoren
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert.
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert. Eingebettete Prozessoren Aufbau von Mikrocontrollern, Komponenten von Mikrocontrollern, Programmierung von Mikrocontroller
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert. Eingebettete Prozessoren Aufbau von Mikrocontrollern, Komponenten von Mikrocontrollern, Programmierung von Mikrocontroller Drahtlose Netzwerke (802.15.4, 6LoWPAN, ZigBee)
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert. Eingebettete Prozessoren Aufbau von Mikrocontrollern, Komponenten von Mikrocontrollern, Programmierung von Mikrocontroller Drahtlose Netzwerke (802.15.4, 6LoWPAN, ZigBee) Sensornetzwerkplattformen
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert. Eingebettete Prozessoren Aufbau von Mikrocontrollern, Komponenten von Mikrocontrollern, Programmierung von Mikrocontroller Drahtlose Netzwerke (802.15.4, 6LoWPAN, ZigBee) Sensornetzwerkplattformen Entwicklungssysteme, Architektur, Basisstationen, Gateways und Knoten
Termin/Angebotsturnus des Moduls Lern- und Qualifikationsziele (Kompetenzen)	Wiedergabe, Verständnis, Anwendung und Analyse: Eingebettete Prozessoren, Drahtlose Funktechnologien, Sensornetzwerke (SNW), Lokalisierung und Routing in Ad-hoc und Sensornetzwerken, Internet der Dinge Selbst- und Sozialkompetenz: Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Projektorganisation und -durchführung, Kooperation und Teamfähigkeit, Präsentieren und Kommunizieren Diese Vorlesung vermittelt Kenntnisse über grundlegende Konzepte, Algorithmen und Architekturen verteilter eingebetteter Systeme und Sensornetzwerke. Betrachtet werden Programmierungskonzepte verteilter eingebetteter Systeme, der Entwurf von verteilten eingebetteten Systemen, die insbesondere durch einen geringen Energieverbrauch charakterisiert sind und in der Regel mit einem drahtlosen Interface ausgestattet sind. In den zugehörigen Übungen wird der Aufbau von verteilten Systemen vertieft und eine komplexe Applikation entworfen und realisiert. Eingebettete Prozessoren Aufbau von Mikrocontrollern, Komponenten von Mikrocontrollern, Programmierung von Mikrocontroller Drahtlose Netzwerke (802.15.4, 6LoWPAN, ZigBee) Sensornetzwerkplattformen

	A 1 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 10 1	
	Algorithmen, Klassifikationen Software für Sensornetzwerke Betriebssysteme, Hardware Abstraktionsebene, Middleware orientierte Architektur Anwendungen von Sensornetzwerken Internet der Dinge	und service-
Literaturangaben	William Kaiser and Greg Pottie: Principles of Embedded Netwo Design, Cambridge University Press, 2005, ISBN 0521840120 Wayne Wolf: Computers as Components, Principles of Embedde System Design, Morgan Kaufmann Publishers, 2. Aufl., 2008 0123743978 Edgar H. Callaway: Wireless Sensor Networks, Architektur and Prot and Communication Series), CRC Press, 2003, ISBN 0849318238 Holger Karl, Andreas Willig: Protocols and Architektures for Wi Networks, John Wily & Sons, 2007, ISBN 978-0470519233 Jose A. Gutierrez, Ludwig Winkel, Edgar H. Callaway: Low-Personal Area Networks: Enabling Wireless Sensors with IEEE 8 Wiley & Sons, 3. Auflage, 2011, ISBN:978-0738162850 I.F. Akyildiz, W. Su, Y. Sankarasubramaniam, E. Cayirci: A survnetworks, IEEE Communications Magazine, 40 (8) (2002), pp. 104-	ed Computing B, ISBN 978- locols (Internet reless Sensor Rate Wireless 102.15.4, John rey on sensor
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung 2 SWS	
nach Form der	Übung 2 SWS	
Lehrveranstaltung	Gesamt 4 SWS	
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Verteilte eingebettete Systeme Übung/Verteilte eingebettete Systeme	(LSF)
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, selbständiges Entwicklu Teil der Übung	ngsprojekt als
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit 60 Std.	
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 60 Std.	
	Strukturiertes Selbststudium 30 Std.	
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 30 Std.	
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std.	
	* Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.	
Ggf.	keine	
(Prüfungs)Vorleistungen		
/ Aut Hunfau u\		

Ggf.	keine
(Prüfungs)Vorleistungen	
(Art, Umfang)	
Prüfungsleistungen/	1. Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modul- abschluss (Art, Umfang)	2. Prüfungsleistung: Referat/Präsentation (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1351220

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Windturbinen und alternative Energiequellen
Untertitel	MSF
Modulbezeichnung	Wind Turbines and Renewables
(englisch)	
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	MSF/Strömungsmaschinen
Ansprechpartnerinnen/	Lehrstuhl für Strömungsmaschinen und Mitarbeiter
Ansprechpartner	
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	Kenntnisse entsprechend des Moduls "Grundlagen der Strömungsmaschinen und
Teilnahmevoraussetzung	Windturbinen".
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Maschinenbau - 2013-07-09
Zuordnung zu Gurricula	M.Sc. Mechatronik - 2015-07-09
	M.Sc. Wietriationik - 2015-05-09 M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
Beziehung zu	Das Modul ist im M.Sc. Maschinenbau den Vertiefungsrichtungen
Folgemodulen/fachlichen	"Strömungsmaschinen" und "Windenergietechnik" zugeordnet.
Teilgebieten	"Stromangsmaschillen und Windenergietechnik zugeordnet.
Teligebletell	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des	jedes Wintersemester
Moduls	
Laws and Ouglithation mide	Die Chadierenden edensen Konntriese zum Aufhen und zum Entwurf und
Lern- und Qualifikationsziele	Die Studierenden erlangen Kenntnisse zum Aufbau und zum Entwurf von
(Kompetenzen)	Windturbinen und von Anlagen zur Nutzung alternativer Energiequellen. Sie werden befähigt den strömungstechnischen Entwurf und die Optimierung der
	Rotoren von Windkraftanlagen durchzuführen und die relevanten
	strömungsmechanischen Grundlagen anzuwenden (z.B. Helmholtzzsche
	Wirbelsätze, Gesetz von Biot und Savart) Die Studierenden werden befähigt, die
	Fluid-Struktur-Wechselwirkungen an Windkraftanlagen und die Auswirkungen der
	Thata offaktar vroonbowintangon an vinaktariagon and alo racwintangon acr
Ī	Rotorblattdeformationen zu bewerten. Im Teil Anlagen zur Nutzung alternativer
	Rotorblattdeformationen zu bewerten. Im Teil Anlagen zur Nutzung alternativer Energieguellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen
	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen.
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt:
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen - Schallemission von Windkraftanlagen
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen - Schallemission von Windkraftanlagen - Regelung von Windkraftanlagen
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen - Schallemission von Windkraftanlagen - Regelung von Windkraftanlagen - spezielle Aspekte von offshore-Windparks
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen - Schallemission von Windkraftanlagen - Regelung von Windkraftanlagen - spezielle Aspekte von offshore-Windparks - Aufbau und Funktion von Geothermie- und Solaranlagen
	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen - Schallemission von Windkraftanlagen - Regelung von Windkraftanlagen - Regelung von Windkraftanlagen - spezielle Aspekte von offshore-Windparks - Aufbau und Funktion von Geothermie- und Solaranlagen - Beitrag alternativer Energiequellen für die Energieversorgung in Deutschland
Lehrinhalte	Energiequellen lernen die Studierenden die Einsatzmöglichkeiten und Grenzen der verschiedenen alternativen Energiequellen und deren anlagentechnische Umsetzung kennen. In diesem Modul werden folgende Themenkomplexe behandelt: - relevante Grundlagen der Strömungsmechanik und Akustik - Windentstehung - Aufbau von Windkraftanlagen - aerodynamischer Entwurf des Rotors - Fluid-Struktur-Wechselwirkungen - Schallemission von Windkraftanlagen - Regelung von Windkraftanlagen - spezielle Aspekte von offshore-Windparks - Aufbau und Funktion von Geothermie- und Solaranlagen

•		
	Jarass, L. u.a.: Windenergie.	
	Heier, S.: Windkraftanlage.	
1 1 11 000 1100		
Lehrzeit in SWS differenziert	Vorlesung	2 SWS
nach Form der	Übung	2 SWS
Lehrveranstaltung	Gesamt	4 SWS
	Übung in Gruppen	
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Windturbinen und al Übung/Windturbinen und altern	
Lernformen	Literaturstudium, Lösen von Üb	
Arbeitsaufwand für die	Präsenzzeit	60 Std.
Studierenden	Vor- und Nachbereitung der Pr	
	Strukturiertes Selbststudium	49 Std.
	Lösen von Übungsaufgaben	21 Std.
	Prüfungsvorbereitung/Prüfungs	voneistung/Prulung 50 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand	180 Std.
	* Falls keine weiteren Angaben vorha	nden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf.	keine	
(Prüfungs)Vorleistungen		
(Art, Umfang)		
Prüfungsleistungen/	Prüfungsleistung: mündlic	he Prüfung (30 Minuten)
Voraussetzungen für einen	oder	no i raiding (55 minutori)
erfolgreichen Modul-	.	(90 Minuten)
abschluss (Art, Umfang)	Naudui	(SO Militateri)
	Bekanntgabe spätestens in d	ler zweiten Vorlesungswoche.
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.	
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils g Studienordnung.	ültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und
Hinweise	keine	

Modulnummer

1550460

Kategorie	Inhalt
Modulbezeichnung	Zuverlässigkeit und Testbarkeit elektronischer Systeme
Untertitel	Zuverlassigkeit und Testbarkeit elektronischer Systeme
	Deliability and Testability of Floatrania Cystems
Modulbezeichnung (englisch)	Reliability and Testability of Electronic Systems
Leistungspunkte und	6
Gesamtarbeitsaufwand	180 Stunden
Modulverantwortlich	IEF/Dekanat
Ansprechpartnerinnen/	Dr. Weise
Ansprechpartner	DI. Weise
Sprache	Deutsch
Zulassungsbeschränkung	keine
Luidoungosocomamang	TOTAL
Modulniveau	Masterstudiengang - weiterführend
Zwingende	keine
Teilnahmevoraussetzung	
Empfohlene	grundlegende Kenntnisse der Mathematik, Elektrotechnik und Gerätetechnik
Teilnahmevoraussetzung	
Zuordnung zu Curricula	M.Sc. Elektrotechnik - 2013-07-31
Zuordindrig zu Gurricula	M.Sc. Mathematik - 2015-03-20
	M.Sc. Mechatronik - 2015-03-20
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2015-05-12
	M.Sc. Wirtschaftsingenieurwesen - 2013-09-09
Beziehung zu	keine
Folgemodulen/fachlichen	
Teilgebieten	
Dauer des Moduls	1 Semester
Termin/Angebotsturnus des Moduls	jedes Wintersemester
Would	
Lern- und Qualifikationsziele	Kennenlernen von Verteilungsfunktionen, Berechnung von
(Kompetenzen)	Ausfallwahrscheinlichkeiten, Anwendung von Methoden der Fehleranalyse,
	Einführung in die Fehlererkennung elektronischer Schaltungen, Einführung in die
	In-Circuit- und Funktionstestverfahren, Berechnung von Testwörtern, Vorstellen
	von Prüfautomaten, Einführung in Qualitätssicherungssysteme
	Verständnis:
	Qualitätssicherungssysteme, Fehlererkennung, Fehlererkennungsverfahren
	Anwendung:
	Verteilungsfunktionen, Fehleranalyse, Berechnung Testwörter Analyse:
	Ausfallwahrscheinlichkeiten
	Selbst- und Sozialkompetenz:
	Selbständigkeit und Eigenverantwortlichkeit, Allgemeine Lern- und
	Arbeitstechniken, Selbstorganisation, Fachübergreifendes Denken
Lehrinhalte	Das Modul vermittelt grundlegende Kenntnisse für die wissenschaftliche
	Betrachtung der Qualität und Zuverlässigkeit elektronischer Komponenten und
	Systeme und dem Test elektronischer Schaltungen. Eine besondere Bedeutung
	kommt diesem Modul im Zusammenhang mit sicherheitsrelevanten elektronischen
	Systemen, wie z.B. in der Medizintechnik oder der Kraftfahrzeugelektronik zu.
	Qualitätssicherungssysteme werden behandelt Grundlagen, Kenngrößen -
	Funktions- und Ausfallwahrscheinlichkeiten - Verteilungsfunktionen -
	Qualitätssicherung - Maßnahmen zur Erhöhung der Zuverlässigkeit - Erkennung,

<u> </u>	Klassifikation - In-Circuit-Test – Funktionstest - Boundary-Scan
Literaturangaben	Birolini: Zuverlässigkeit von Geräten und Systemen. Springer Verlag 1997
Lehrzeit in SWS differenziert nach Form der Lehrveranstaltung	Vorlesung 2 SWS Seminar 2 SWS Gesamt 4 SWS
Lehrveranstaltungen	Vorlesung/Zuverlässigkeit und Testbarkeit elektronischer Systeme (LSF)
Lernformen	Zuhören und Mitschreiben, Selbststudium, Diskussion, Lösen von Aufgaben
Arbeitsaufwand für die Studierenden	Präsenzzeit 56 Std. Vor- und Nachbereitung der Präsenzzeit 54 Std. Strukturiertes Selbststudium 50 Std. Prüfungsvorbereitung/Prüfungsvorleistung/Prüfung 20 Std.
	Gesamtarbeitsaufwand 180 Std. * Falls keine weiteren Angaben vorhanden sind, bitte die Hinweise genau beachten.
Ggf. (Prüfungs)Vorleistungen (Art, Umfang)	keine
Prüfungsleistungen/ Voraussetzungen für einen erfolgreichen Modulabschluss (Art, Umfang)	Prüfungsleistung: mündliche Prüfung (30 Minuten)
Regelprüfungstermin	Regelprüfungstermin gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungsund Studienordnung.
Bewertung	Bewertung gemäß jeweils gültiger Studiengangsspezifischer Prüfungs- und Studienordnung.
Hinweise	keine
Modulnummer	1350480