Modulhandbuch

Studiengang Double Masters Degrees Technische Kybernetik

Prüfungsordnung: 2014

Wintersemester 2016/17
Stand: 11. Oktober 2016

Universität Stuttgart
Keplerstr. 7
70174 Stuttgart

Kontaktpersonen:

Studiengangsmanager/in: Steffen Linsenmayer
Tel.:
E-Mail: steffen.linsenmayer@ist.uni-stuttgart.de

Inhaltsverzeichnis

100 Chalmers 12

101 Incoming 13
120 Advanced Control 14
18640 Nonlinear Control 15
18620 Optimal Control 17
18630 Robust Control 19
210 Spezialisierungsfach 21
2101 Optische Systeme 22
31870 Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung 23
29980 Einführung in das Optik-Design 25
29990 Grundlagen der Laserstrahlquellen 27
14060 Grundlagen der Technischen Optik 29
29970 Optik dünner und nanostrukturierter Schichten 31
29950 Optische Informationsverarbeitung 33
2102 Technische Dynamik 35
31700 Ausgewählte Probleme der Dynamik 36
31710 Ausgewählte Probleme der Mechanik 37
30020 Biomechanik 38
31690 Experimentelle Modalanalyse 39
30030 Fahrzeugdynamik 41
30040 Flexible Mehrkörpersysteme 43
33360 Fuzzy Methoden 45
30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik 47
50270 Modellreduktion in der Mechanik 49
33330 Nichtlineare Schwingungen 51
41080 Nichtlineare Schwingungen und Experimentelle Modalanalyse 53
30060 Optimization of Mechanical Systems 55
30070 Praktikum Technische Dynamik 57
2103 Systembiologie 59
37600 Bioinformatik I 60
37250 Bioreaktionstechnik 61
32220 Grundlagen der Biomedizinischen Technik 63
40230 Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse 66
30080 Introduction to Systems Biology 68
36610 Metabolic Engineering 70
50030 Multiskalensimulation biologischer Prozesse 72
37240 Prinzipien der Stoffwechselregulation 73
46680 Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie 75
67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen 77
43910 Stochastische Prozesse und Modellierung 79
56830 Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen 81
51940 Systems Theory in Systems Biology 82
46700 Thermodynamik biochemischer Netzwerke 84
2104 Automatisierung in der Energietechnik 86
30570 Dampferzeugung 87
29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme 89
21760 Elektrische Energienetze II 92
36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen 94
15440 Firing Systems and Flue Gas Cleaning 96
15960 Kraftwerksanlagen 98
15970 Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen 100
37010 Netzintegration von Windenergie 103
21930 Photovoltaik II 105
28550 Regelung von Kraftwerken und Netzen 107
30610 Regelungstechnik für Kraftwerke 109

2106 Energiesysteme und Energiewirtschaft 111
16020 Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme 112
36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien 114
68280 Energetische Optimierung der Produktion 116
36820 Energie und Umwelt 118
69490 Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien 120
69470 Energieeffizienz II - Branchentechnologien 122
69480 Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung 124
68390 Energiemärkte und Energiehandel 126
68400 Energiepolitik 128
29200 Energiesysteme und effiziente Energieanwendung 130
36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen 132
16000 Erneuerbare Energien 134
30800 Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte 136
67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung 138
32030 Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft 140
2107 Kraftfahrzeugmechatronik 142
30920 Elektronikmotor 143
32950 Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen 144
11390 Grundlagen der Verbrennungsmotoren 147
13590 Kraftfahrzeuge I + II 149
14130 Kraftfahrzeugmechatronik I + II 151
21750 Softwaretechnik II 153
33980 Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik 155
2109 Steuerungstechnik 158
41660 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen 159
33430 Anwendungen von Robotersystemen 161
32470 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik 163
41880 Grundlagen der Bionik 164
41670 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik 166
37270 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation 168
41820 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken 169
17160 Prozessplanung und Leittechnik 170
43940 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik 172
43930 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik 173
37320 Steuerungsarchitekturen und Kommunikationstechnik 174
16250 Steuerungstechnik 176
14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter 178
37280 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik 180
2110 Verfahrenstechnik 181
15570 Chemische Reaktionstechnik II 182
15580 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen 184
18260 Polymer-Reaktionstechnik 186
15930 Prozess- und Anlagentechnik 189
2111 Verkehrssysteme 191
15720 Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen 192
15730 Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr 194
15740 Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen 196
25030 Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr 198
15680 Rechnergestützte Angebotsplanung 201
46270 Verkehr in der Praxis 203
34100 Verkehrserhebungen 206
15700 Verkehrsflussmodelle 208
15660 Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle 210
15750 Verkehrssicherung 212
15670 Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik 214
2112 Wirtschaftskybernetik 216

16750 Business Dynamics 217
56130 Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik 219
31440 Methoden der Wirtschaftskybernetik 221
31430 Seminar "Wirtschaftskybernetik" 223
15230 Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III 225
31420 Wahlmodule Wirtschaftskybernetik 227
2113 Systemdynamik/Automatisierungstechnik 228
33850 Automatisierungstechnik 229
33830 Dynamik ereignisdiskreter Systeme 231
33840 Dynamische Filterverfahren 233
46770 Einführung in die Funktionale Sicherheit 235
33820 Flat Systems 236
33100 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme 238
33190 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung 240
33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation 242
33880 Praktikum Systemdynamik 244
37000 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik 246
2114 Autonome Systeme und Regelungstechnik 248
57860 Advanced Methods in Systems and Control Theory 249
56970 Analysis and Control of Multi-agent Systems 250
29940 Convex Optimization 252
59940 Dynamik Nichtglatter Systeme 254
57680 Einführung in die Chaostheorie 256
43900 Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz 258
33820 Flat Systems 260
51840 Introduction to Adaptive Control 262
29470 Machine Learning 264
31720 Model Predictive Control 266
51850 Networked Control Systems 268
18640 Nonlinear Control 270
18620 Optimal Control 272
48600 Robotics I 274
48610 Robotics II 276
18630 Robust Control 278
67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen 280
43910 Stochastische Prozesse und Modellierung 282
43890 Synergetik 284
48640 Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems 286
42980 Topics in autonomous systems and control 288
31850 Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler 289
2115 Flugführung und Systemtechnik 290
57000 Aerobotics Seminar 291
44080 Angewandte Luftfahrtsysteme 293
44090 Angewandte Luftfahrtsysteme I 295
44100 Angewandte Luftfahrtsysteme II 296
44140 Autoflight und Air Traffic Management 297
36370 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen 299
40830 Flugmechanik 300
44430 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern 302
44440 Flugmesstechnik 304
40840 Flugregelung 306
44450 Flugregelungssysteme 307
45230 Integrierte Modulare Avionik 309
44060 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess 310
60170 Komplexe Avioniksysteme 312
44620 Komplexe Avioniksysteme I 314
44630 Komplexe Avioniksysteme II 315
44780 Lenkverfahren 317

45180 Methoden der Sicherheitsanalyse 319
44590 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse 320
44880 Nichtlineare Optimierung 321
44960 Optimierung und Optimalsteuerung 323
45090 Robuste Regelung 325
45120 Satellitennavigation 327
45140 Schätzverfahren 329
45150 Schätzverfahren und Flugmesstechnik 331
44360 Spezielle Methoden der Systemtechnik 333
2116 Nichtlineare Mechanik 335
56670 Discretization Methods 336
58270 Dynamik mechanischer Systeme 338
31690 Experimentelle Modalanalyse 340
59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua 342
33340 Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik 344
67540 Miszellaneen der Mechanik 346
59990 Nichtglatte Dynamik 347
58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme 349
60310 Praktikum Nichtlineare Mechanik 351
2117 Mathematische Methoden der Kybernetik 352
28570 Differentialgeometrie 353
14720 Dynamische Systeme 354
68410 Dynamische Systeme 2 356
34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen 357
48660 Funktionalanalysis 2 359
11860 Höhere Analysis 360
35000 Linear Matrix Inequalities in Control 362
11870 Mathematische Statistik 364
57650 Modulationsgleichungen 365
34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen 366
14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) 367
18630 Robust Control 369
50400 Robust Control 371
14780 Stochastische Prozesse 373
56960 Stochastische Prozesse II 375
34940 Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen 377
220 Wahlfach Technische Kybernetik 378
33850 Automatisierungstechnik 379
33480 Biomedizinische Gerätetechnik 381
29430 Computer Vision 383
28570 Differentialgeometrie 385
59940 Dynamik Nichtglatter Systeme 386
29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme 388
14720 Dynamische Systeme 391
57680 Einführung in die Chaostheorie 393
34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen 395
36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien 397
30030 Fahrzeugdynamik 399
11860 Höhere Analysis 401
35000 Linear Matrix Inequalities in Control 403
59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua 405
67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung 407
58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme 409
33330 Nichtlineare Schwingungen 411
34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen 413
33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation 414
30060 Optimization of Mechanical Systems 416
39050 Optische Messtechnik 418

14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) 419
18630 Robust Control 421
50400 Robust Control 423
14780 Stochastische Prozesse 425
31000 Industriepraktikum Technische Kybernetik 427
80530 Masterarbeit Technische Kybernetik 429
102 Outgoing 430
1021 Pflichtmodule 431
29900 Dynamik verteiltparametrischer Systeme 432
31000 Industriepraktikum Technische Kybernetik 434
18610 Konzepte der Regelungstechnik 436
29930 Projektarbeit Regelungstechnik 438
1022 Wahlpflichtmodule 439
140 Modellierung II 440
16750 Business Dynamics 441
16720 Dynamik biologischer Systeme 443
58270 Dynamik mechanischer Systeme 445
30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik 447
15910 Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse 449
43910 Stochastische Prozesse und Modellierung 450
210 Spezialisierungsfach 452
2101 Optische Systeme 453
31870 Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung 454
29980 Einführung in das Optik-Design 456
29990 Grundlagen der Laserstrahlquellen 458
14060 Grundlagen der Technischen Optik 460
29970 Optik dünner und nanostrukturierter Schichten 462
29950 Optische Informationsverarbeitung 464
2102 Technische Dynamik 466
31700 Ausgewählte Probleme der Dynamik 467
31710 Ausgewählte Probleme der Mechanik 468
30020 Biomechanik 469
31690 Experimentelle Modalanalyse 470
30030 Fahrzeugdynamik 472
30040 Flexible Mehrkörpersysteme 474
33360 Fuzzy Methoden 476
30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik 478
50270 Modellreduktion in der Mechanik 480
33330 Nichtlineare Schwingungen 482
41080 Nichtlineare Schwingungen und Experimentelle Modalanalyse 484
30060 Optimization of Mechanical Systems 486
30070 Praktikum Technische Dynamik 488
2103 Systembiologie 490
37600 Bioinformatik I 491
37250 Bioreaktionstechnik 492
32220 Grundlagen der Biomedizinischen Technik 494
40230 Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse 497
30080 Introduction to Systems Biology 499
36610 Metabolic Engineering 501
50030 Multiskalensimulation biologischer Prozesse 503
37240 Prinzipien der Stoffwechselregulation 504
46680 Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie 506
67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen 508
43910 Stochastische Prozesse und Modellierung 510
56830 Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen 512
51940 Systems Theory in Systems Biology 513
46700 Thermodynamik biochemischer Netzwerke 515
2104 Automatisierung in der Energietechnik 517

30570 Dampferzeugung ... 518
29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme ... 520
21760 Elektrische Energienetze II ... 523
36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen ... 525
15440 Firing Systems and Flue Gas Cleaning ... 527
15960 Kraftwerksanlagen ... 529
15970 Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen ... 531
37010 Netzintegration von Windenergie ... 534
21930 Photovoltaik II ... 536
28550 Regelung von Kraftwerken und Netzen ... 538
30610 Regelungstechnik für Kraftwerke ... 540
2106 Energiesysteme und Energiewirtschaft ... 542
16020 Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme ... 543
36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien ... 545
68280 Energetische Optimierung der Produktion ... 547
36820 Energie und Umwelt ... 549
69490 Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien ... 551
69470 Energieeffizienz II - Branchentechnologien ... 553
69480 Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung ... 555
68390 Energiemärkte und Energiehandel ... 557
68400 Energiepolitik ... 559
29200 Energiesysteme und effiziente Energieanwendung ... 561
36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen ... 563
16000 Erneuerbare Energien ... 565
30800 Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte ... 567
67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung ... 569
32030 Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft ... 571
2107 Kraftfahrzeugmechatronik ... 573
30920 Elektronikmotor ... 574
32950 Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen ... 575
11390 Grundlagen der Verbrennungsmotoren ... 578
13590 Kraftfahrzeuge I + II ... 580
14130 Kraftfahrzeugmechatronik I + II ... 582
21750 Softwaretechnik II ... 584
33980 Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik ... 586
2109 Steuerungstechnik ... 589
41660 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen ... 590
33430 Anwendungen von Robotersystemen ... 592
32470 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik ... 594
41880 Grundlagen der Bionik ... 595
41670 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik ... 597
37270 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation ... 599
41820 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken ... 600
17160 Prozessplanung und Leittechnik ... 601
43940 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik ... 603
43930 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik ... 604
37320 Steuerungsarchitekturen und Kommunikationstechnik ... 605
16250 Steuerungstechnik ... 607
14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter ... 609
37280 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik ... 611
2110 Verfahrenstechnik ... 612
15570 Chemische Reaktionstechnik II ... 613
15580 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen ... 615
18260 Polymer-Reaktionstechnik ... 617
15930 Prozess- und Anlagentechnik ... 620
2111 Verkehrssysteme ... 622
15720 Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen ... 623

15730 Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr 625
15740 Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen 627
25030 Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr 629
15680 Rechnergestützte Angebotsplanung 632
46270 Verkehr in der Praxis 634
34100 Verkehrserhebungen 637
15700 Verkehrsflussmodelle 639
15660 Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle 641
15750 Verkehrssicherung 643
15670 Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik 645
2112 Wirtschaftskybernetik 647
16750 Business Dynamics 648
56130 Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik 650
31440 Methoden der Wirtschaftskybernetik 652
31430 Seminar "Wirtschaftskybernetik" 654
15230 Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III 656
31420 Wahlmodule Wirtschaftskybernetik 658
2113 Systemdynamik/Automatisierungstechnik 659
33850 Automatisierungstechnik 660
33830 Dynamik ereignisdiskreter Systeme 662
33840 Dynamische Filterverfahren 664
46770 Einführung in die Funktionale Sicherheit 666
33820 Flat Systems 667
33100 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme 669
33190 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung 671
33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation 673
33880 Praktikum Systemdynamik 675
37000 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik 677
2114 Autonome Systeme und Regelungstechnik 679
57860 Advanced Methods in Systems and Control Theory 680
56970 Analysis and Control of Multi-agent Systems 681
29940 Convex Optimization 683
59940 Dynamik Nichtglatter Systeme 685
57680 Einführung in die Chaostheorie 687
43900 Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz 689
33820 Flat Systems 691
51840 Introduction to Adaptive Control 693
29470 Machine Learning 695
31720 Model Predictive Control 697
51850 Networked Control Systems 699
18640 Nonlinear Control 701
18620 Optimal Control 703
48600 Robotics I 705
48610 Robotics II 707
18630 Robust Control 709
67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen 711
43910 Stochastische Prozesse und Modellierung 713
43890 Synergetik 715
48640 Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems 717
42980 Topics in autonomous systems and control 719
31850 Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler 720
2115 Flugführung und Systemtechnik 721
57000 Aerobotics Seminar 722
44080 Angewandte Luftfahrtsysteme 724
44090 Angewandte Luftfahrtsysteme I 726
44100 Angewandte Luftfahrtsysteme II 727
44140 Autoflight und Air Traffic Management 728
36370 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen 730

40830 Flugmechanik 731
44430 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern 733
44440 Flugmesstechnik 735
40840 Flugregelung 737
44450 Flugregelungssysteme 738
45230 Integrierte Modulare Avionik 740
44060 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess 741
60170 Komplexe Avioniksysteme 743
44620 Komplexe Avioniksysteme I 745
44630 Komplexe Avioniksysteme II 746
44780 Lenkverfahren 748
45180 Methoden der Sicherheitsanalyse 750
44590 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse 751
44880 Nichtlineare Optimierung 752
44960 Optimierung und Optimalsteuerung 754
45090 Robuste Regelung 756
45120 Satellitennavigation 758
45140 Schätzverfahren 760
45150 Schätzverfahren und Flugmesstechnik 762
44360 Spezielle Methoden der Systemtechnik 764
2116 Nichtlineare Mechanik 766
56670 Discretization Methods 767
58270 Dynamik mechanischer Systeme 769
31690 Experimentelle Modalanalyse 771
59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua 773
33340 Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik 775
67540 Miszellaneen der Mechanik 777
59990 Nichtglatte Dynamik 778
58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme 780
60310 Praktikum Nichtlineare Mechanik 782
2117 Mathematische Methoden der Kybernetik 783
28570 Differentialgeometrie 784
14720 Dynamische Systeme 785
68410 Dynamische Systeme 2 787
34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen 788
48660 Funktionalanalysis 2 790
11860 Höhere Analysis 791
35000 Linear Matrix Inequalities in Control 793
11870 Mathematische Statistik 795
57650 Modulationsgleichungen 796
34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen 797
14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) 798
18630 Robust Control 800
50400 Robust Control 802
14780 Stochastische Prozesse 804
56960 Stochastische Prozesse II 806
34940 Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen 808
220 Wahlfach Technische Kybernetik 809
33850 Automatisierungstechnik 810
33480 Biomedizinische Gerätetechnik 812
29430 Computer Vision 814
28570 Differentialgeometrie 816
59940 Dynamik Nichtglatter Systeme 817
29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme 819
14720 Dynamische Systeme 822
57680 Einführung in die Chaostheorie 824
34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen 826
36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien 828

30030 Fahrzeugdynamik 830
11860 Höhere Analysis 832
35000 Linear Matrix Inequalities in Control 834
59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua 836
67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung 838
58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme 840
33330 Nichtlineare Schwingungen 842
34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen 844
33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation 845
30060 Optimization of Mechanical Systems 847
39050 Optische Messtechnik 849
14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) 850
18630 Robust Control 852
50400 Robust Control 854
14780 Stochastische Prozesse 856
18640 Nonlinear Control 858

80530 Masterarbeit Technische Kybernetik 860

100 Chalmers

Zugeordnete Module:

101	Incoming
102	Outgoing

101 Incoming

Zugeordnete Module:

120	Advanced Control
210	Spezialisierungsfach
220	Wahlfach Technische Kybernetik
31000	Industriepraktikum Technische Kybernetik
80530	Masterarbeit Technische Kybernetik

120 Advanced Control

Zugeordnete Module:
- 18620 Optimal Control
- 18630 Robust Control
- 18640 Nonlinear Control

Modul: 18640 Nonlinear Control

2. Modulkürzel:	074810140	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Frank Allgöwer • Rainer Blind
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlpflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Konzepte der Regelungstechnik
12. Lernziele:	The student • knows the mathematical foundations of nonlinear control • has an overview of the properties and characteristics of nonlinear control systems, • is trained in the analysis of nonlinear systems with respect to system-theoretical properties, • knows modern nonlinear control design principles, • is able to apply modern control design methods to practical problems, • has deepened knowledge, enabling him to write a scientific thesis in the area of nonlinear control and systems-theory.

13. Inhalt:	Course "Nonlinear Control": Mathematical foundations of nonlinear systems, properties of nonlinear systems, non-autonomous systems, Lyapunov stability, ISS, Input/ Output stability, Control Lyapunov Functions, Backstepping, Dissipativity, Passivity, and Passivity based control design
14. Literatur:	Khalil, H.: Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2000
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186401 Vorlesung Nonlinear Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18641 Nonlinear Control (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18620 Optimal Control

2. Modulkürzel:	074810120	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	Christian Ebenbauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	B.Sc.-Abschluss in Technischer Kybernetik, Maschinenbau, Automatisierungstechnik, Verfahrenstechnik oder einem vergleichbaren Fach sowie Grundkenntnisse der Regelungstechnik (vergleichbar Modul Regelungstechnik)
12. Lernziele:	The students learn how to analyze and solve optimal control problems. The course focuses on key ideas and concepts of the underlying theory. The students learn about standard methods for computing and implementing optimal control strategies.
13. Inhalt:	The main part of the lecture focuses on methods to solve nonlinear optimal control problems including the following topics: • Finite-dimensional Optimization, Nonlinear Programming • Dynamic Programming, Hamilton-Jacobi-Bellman Theory • Calculus of Variations, Pontryagin Maximum Principle • Model Predictive Control • Numerical Algorithms

	• Application Examples The exercises contain student exercieses and mini projects in which the students apply their knowledge to solve specific optimal control problem in a predefined time period.
14. Literatur:	D. Liberzon: Calculus of Variations and Optimal Control Theory, Princeton University Press, A. Brassan and B. Piccoli: Introduction to Mathematical Control Theory, AMS, I.M. Gelfand and S.V. Fomin: Calculus of Variations, Dover, D. Bertsekas: Dynamic Programming and Optimal Control, Athena Scientific, H. Sagan: Introduction to the Calculus of Variations, Dover,
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186201 Vorlesung Optimal Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18621 Optimal Control (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

210 Spezialisierungsfach

Zugeordnete Module:

2101	Optische Systeme
2102	Technische Dynamik
2103	Systembiologie
2104	Automatisierung in der Energietechnik
2106	Energiesysteme und Energiewirtschaft
2107	Kraftfahrzeugmechatronik
2109	Steuerungstechnik
2110	Verfahrenstechnik
2111	Verkehrssysteme
2112	Wirtschaftskybernetik
2113	Systemdynamik/Automatisierungstechnik
2114	Autonome Systeme und Regelungstechnik
2115	Flugführung und Systemtechnik
2116	Nichtlineare Mechanik
2117	Mathematische Methoden der Kybernetik

2101 Optische Systeme

Zugeordnete Module:

14060	Grundlagen der Technischen Optik
29950	Optische Informationsverarbeitung
29970	Optik dünner und nanostrukturierter Schichten
29980	Einführung in das Optik-Design
29990	Grundlagen der Laserstrahlquellen
31870	Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung

Modul: 31870 Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung

2. Modulkürzel:	073100008	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Tobias Haist
9. Dozenten:	Tobias Haist
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Studierenden sollen • typische industrielle BV-Systeme spezifizieren, • auslegen und • beurteilen können, • die relevanten Grundlagen der optischen Abbildung kennen • Parameter zur Beurteilung und Beschreibung von Abbildungs- und Beleuchtungsoptiken kennen, • gezielt Teilkomponenten aufgabengerecht auswählen können, • Grundlagen der linearen und nichtlinearen Filterung verstehen, • Standardverfahren der optischen 2D und 3D Erfassung kennen und in Ihren aufgabenspezifischen Vor- und Nachteilen beurteilen können
13. Inhalt:	• Abbildungen, Perspektive, Telezentrie, Hyperzentrie, Auflösung Tiefenschärfe, Beugung • Sensoren, Kamerainterfaces, Beurteilungsparamter, Rauschen • Lineare Systemtheorie, Fourier, Lineare Filter, Rangordnungsfilter, morphologische Filter (Grundprinzip), Punktoperationen • Typische Bibliotheken • 2D Erfassungsgeometrien, 3D Messprinzipien • Spezifikation von Abbildungs- und Beleuchtungsoptiken • MTF, OTF • Abbildungsqualität/Bildfehler • Komponenten / Katalogarbeit • Grundlagen Photometrie/Radiometrie und Beleuchtungsquellen • Beleuchtungsgeometrien • Farbe, BRDF • 3D Bildverarbeitung • Einführung in Zemax
14. Literatur:	Hornberg: Handbook of Machine Vision Fiete: Modeling the imaging chain of digital camera

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	318701 Vorlesung Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31871 Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Powerpoint, Laptops
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 29980 Einführung in das Optik-Design

2. Modulkürzel:	073100007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alois Herkommer
9. Dozenten:	• Alois Herkommer • Christoph Menke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Grundlagen der Technischen Optik
12. Lernziele:	Die Studierenden - kennen die physikalischen Grundlagen der optischen Abbildung und sind mit den Konventionen und Bezeichnungen der geometrischen Optik vertraut - können die Bildgüte von optischen Systemen bewerten - kennen die Entstehung und die Auswirkung einzelner Abbildungsfehler - können geeignete Korrektionsmittel zu den einzelnen Abbildungsfehler benennen und anwenden - sind in der Lage mit Hilfe des Optik-Design Programms ZEMAX (auf bereitgestellten Rechnern) einfache Optiksysteme zu optimieren
13. Inhalt:	- Grundlagen der geometrischen Optik - Geometrische und chromatische Aberrationen (Entstehung, Systematik, Auswirkung, Gegenmaßnahmen) - Bewertung der Abbildungsgüte optischer Systeme - Verschiedene Typen optischer Systeme (Fotoobjektive, Teleskope, Okulare, Mikroskope, Spiegelsysteme, Zoomsysteme) - Systementwicklung (Ansatzfindung, Optimierung, Tolerierung, Konstruktion)
14. Literatur:	- Manuskript der Vorlesung - Gross: Handbook of optical systems Vol. 1-4 - Kingslake: Lens Design Fundamentals - Smith: Modern Optical Engineering - Fischer/Tadic-Galeb: Optical System Design - Shannon: The Art and Science of Optical Design
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299801 Vorlesung Einführung in das Optik-Design

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29981 Einführung in das Optik-Design (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0, abhängig von der Zahl der Prüfungsanmeldungen findet eine ca. 20-minütige mündliche Prüfung oder eine 60-minütige schriftliche Prüfung statt
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint-Vortrag für Studenten bereitgestellte Notebooks mit Zemax-Optik-Design Programm
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 29990 Grundlagen der Laserstrahlquellen

2. Modulkürzel:	073000002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Thomas Graf
9. Dozenten:	Thomas Graf
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Das Prinzip der Laserstrahlerzeugung, insbesondere die Anregung, stimulierte Emission, Strahlausbreitung und optische Resonatoren kennen und verstehen. Wissen, welche Eigenschaften des Laseraktiven Mediums und des Resonators sich wie auf die erzeugte Strahlung auswirken. Laserkonzepte bezüglich Leistungsdaten, Wirkungsgrad und Strahlqualität bewerten und verbessern können.
13. Inhalt:	• Physikalische Grundlagen der Strahlausbreitung, Strahlerzeugung und Strahlverstärkung • laseraktives Medium, Inversionserzeugung, Wechselwirkung der Strahlung mit dem laseraktives Medium (Ratengleichungen) • Laser als Verstärker und Oszillator, Güteschaltung, Modenkopplung, Resonatoren • technologische Aspekte, insbesondere CO2-, Nd:YAG- Yb:YAG-, Faser- und Diodenlaser
14. Literatur:	Buch: Graf Thomas, „Laser - Grundlagen der Laserstrahlerzeugung“, Springer Vieweg 2015, ISBN:978-3-658-07953-6
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299901 Vorlesung (mit integrierten Übungen) Grundlagen der Laserstrahlquellen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	29991	Grundlagen der Laserstrahlquellen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Strahlwerkzeuge	

Modul: 14060 Grundlagen der Technischen Optik

2. Modulkürzel:	073100001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Wolfgang Osten
9. Dozenten:	• Wolfgang Osten • Christof Pruß • Erich Steinbeißer • Alexander Bielke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	HM 1 - HM 3, Experimentalphysik
12. Lernziele:	Die Studierenden • erkennen die Möglichkeiten und Grenzen der abbildenden Optik auf Basis des mathematischen Modells der Kollineation • sind in der Lage, grundlegende optische Systeme zu klassifizieren und im Rahmen der Gaußschen Optik zu berechnen • verstehen die Grundzüge der Herleitung der optischen Phänomene „Interferenz“ und „Beugung“ aus den Maxwell-Gleichungen • können die Grenzen der optischen Auflösung definieren • können grundlegende optische Systeme (wie z.B. Mikroskop, Messfernrohr und Interferometer) einsetzen und bewerten
13. Inhalt:	• optische Grundgesetze der Reflexion, Refraktion und Dispersion; • Kollineare (Gaußsche) Optik; • optische Bauelemente und Instrumente; • Wellenoptik: Grundlagen der Beugung und Auflösung; • Abbildungsfehler; • Strahlung und Lichttechnik Lust auf Praktikum? Zur beispielhaften Anwendung und Vertiefung des Lehrstoffs bieten wir fakultativ ein kleines Praktikum an. Bei Interesse bitte an Herrn Steinbeißer wenden.
14. Literatur:	Manuskript aus Powerpointfolien der Vorlesung; Übungsblätter; Formelsammlung; Sammlung von Klausuraufgaben mit ausführlichen Lösungen;

	Literatur: • Fleisch: A Student´s Guide to Maxwell´s Equation, 2011 • Fleisch: A Student´s Guide to Waves, 2015 • Gross: Handbook of Optical Systems Vol. 1, Fundamentals of Technical Optics, 2005 • Haferkorn: Optik, Wiley, 2002 • Hecht: Optik, Oldenbourg, 2014 • Kühlke: Optik, Harri Deutsch, 2011 • Naumann; Schröder; Löffler-Mang: Handbuch Bauelemente der Optik, 2014 • Pedrotti: Optik für Ingenieure, Springer, 2007 • Schröder: Technische Optik, Vogel, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 140601 Vorlesung Grundlagen der Technischen Optik • 140602 Übung Grundlagen der Technischen Optik • 140603 Praktikum Grundlagen der Technischen Optik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h + Nacharbeitszeit: 138h = 180
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14061 Grundlagen der Technischen Optik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, bei einer geringen Anzahl an Prüfungsanmeldungen findet die Prüfung mündlich (40 min.) statt
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint-Vorlesung mit zahlreichen Demonstrations-Versuchen, Übung: Notebook + Beamer, OH-Projektor, Tafel, kleine „Hands-on“ Versuche gehen durch die Reihen
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 29970 Optik dünner und nanostrukturierter Schichten

2. Modulkürzel:	073100004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Karsten Frenner
9. Dozenten:	Karsten Frenner
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden - verstehen die Grundlagen der Polarisationsoptik - beherrschen das Rechnen im Jones-/Müller-Formalismus - können das Verhalten von polarisationsoptischen Bauteilen und Messverfahren erklären - beschreiben die Grundlagen der Wechselwirkung von Licht mit Nanostrukturen - können Simulationsprogramme zur Darstellung der wellenoptischen Wechselwirkung nutzen
13. Inhalt:	- Polarisation des Lichtes - Interferenz und Kohärenz - Licht an Grenzflächen - Wellenoptik am Computer - Dünne Schichten - Herstellung und Anwendung - Ellipsometrie dünner Schichten - Strukturierte Schichten - Herstellung und Anwendung - Mikroskopie und Ellipsometrie strukturierter Schichten - Kristalloptik und elektrooptische Komponenten
14. Literatur:	Manuskript der Vorlesung; Übungsblätter; Hecht: Optik, 3.Aufl., 2014; Goldstein: Polarized light, 3.Aufl., 2011.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299701 Vorlesung Optik dünner und nanostrukturierter Schichten
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	29971	Optik dünner und nanostrukturierter Schichten (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Technische Optik	

Modul: 29950 Optische Informationsverarbeitung

2. Modulkürzel:	073100003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Wolfgang Osten
9. Dozenten:	• Wolfgang Osten • Karsten Frenner
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden - erkennen die physikalischen Grundlagen der Propagation und Beugung von Licht mittels (skalarer) Wellenoptik - verstehen die Herleitung der optischen Phänomene „Interferenz" und „Beugung" aus den Maxwell-Gleichungen - kennen die Grundlagen der Fourieroptischen Beschreibung optischer Systeme sowie die mathematischen Grundlagen der Fouriertransformation und wichtiger, sich daraus ergebender Resultate (z.B. Sampling Theorem). - verstehen kohärente und inkohärente Abbildungen und ihre moderne Beschreibung mittels der optischen Transferfunktion - kennen typische Aufbauten der optischen Informationsverarbeitung (insbesondere Filterung, Korrelation, Holografie) und sind in der Lage, diese mathematisch zu beschreiben. - kennen die Grundlagen der Kohärenz - verstehen den Zusammenhang zwischen digitaler und analog-optischer Bildverarbeitung - kennen die grundsätzlich eingesetzten Bauelemente für informationsverarbeitende optische Systeme.
13. Inhalt:	**Fourier-Theorie der optischen Abbildung** • Fouriertransformation • Eigenschaften linearer physikalischer Systeme • Grundlagen der Beugungstheorie • Kohärenz

	• Fouriertransformationseigenschaften einer Linse • Frequenzanalyse optischer Systeme **Holografie und Speckle** **Spektrumanalyse und optische Filterung** • Lichtquellen, Lichtmodulatoren, Detektoren, computergenerierte Hologramme, Optische Prozessoren/Computer, Optische Mustererkennung, Optische Korrelation **Digitale Bildverarbeitung** • Grundbegriffe • Bildverbesserung • Bildrestauration, Bildsegmentierung,Bildanalyse • Anwendungen
14. Literatur:	- Manuskript der Vorlesung - Lauterborn: Kohärente Optik - Goodman: Introduction to Fourier Optics - Hecht: Optik
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 299501 Vorlesung Optische Informationsverarbeitung • 299502 Übung Optische Informationsverarbeitung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29951 Optische Informationsverarbeitung (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, bei einer geringen Anzahl an Prüfungsanmeldungen findet die Prüfung mündlich (40 min.) statt
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Technische Optik

2102 Technische Dynamik

Zugeordnete Module:

30010	Modellierung und Simulation in der Mechatronik
30020	Biomechanik
30030	Fahrzeugdynamik
30040	Flexible Mehrkörpersysteme
30060	Optimization of Mechanical Systems
30070	Praktikum Technische Dynamik
31690	Experimentelle Modalanalyse
31700	Ausgewählte Probleme der Dynamik
31710	Ausgewählte Probleme der Mechanik
33330	Nichtlineare Schwingungen
33360	Fuzzy Methoden
41080	Nichtlineare Schwingungen und Experimentelle Modalanalyse
50270	Modellreduktion in der Mechanik

Modul: 31700 Ausgewählte Probleme der Dynamik

2. Modulkürzel:	072810021	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Peter Eberhard • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik, Maschinendynamik, Numerik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis weitergehender Methoden zur Modellierung, Simulation und Analyse in der Technischen Dynamik; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung von Lösungsmethoden auf Problemstellungen aus der Technischen Dynamik.
13. Inhalt:	Es werden unterschiedliche ausgewählte Probleme aus dem Bereich der Technischen Dynamik behandelt, welche weiterführende Methoden verlangen. Dies beinhaltet verschiedene Aspekte aus der Mehrkörperdynamik, Kontinuumsmechanik, Finite-Elemente-Methode, Kontaktmechanik, Diskrete-Elemente-Methode, Robotik und Systemdynamik. Der Schwerpunkt der behandelten Themen wird individuell festgelegt.
14. Literatur:	• Schiehlen, W. und Eberhard, P.: Technische Dynamik. 2. Aufl., Wiesbaden : Teubner, 2004 • Shabana, A.A.: Dynamics of Multibody Systems. Cambridge : Cambridge Univ. Press, 2005, 3. Auflage.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	317001 Vorlesung Ausgewählte Probleme der Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31701 Ausgewählte Probleme der Dynamik (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 31710 Ausgewählte Probleme der Mechanik

2. Modulkürzel:	072810022	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Peter Eberhard • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von ausgewählten Problemen der Mechanik, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen bzw. näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung für die ingenieurwissenschaftliche Praxis.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen ausgewählter Probleme der Mechanik.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	317101 Vorlesung Ausgewählte Probleme der Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31711 Ausgewählte Probleme der Mechanik (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30020 Biomechanik

2. Modulkürzel:	072810008	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Albrecht Eiber
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis biomechanischer Grundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung mechanischer Methoden in der Biomechanik
13. Inhalt:	O Einführung und Übersicht O Skelett O Gelenke O Knochen O Weichgewebe O Biokompatible Werkstoffe O Muskeln O Kreislauf O Beispiele
14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM O Nigg, B.M.; Herzog, W.: Biomechanics of the Musculo-Skeletal System. Chichester: Wiley, 1999 O Winter, D.A.: Biomechanics and Motor Control of Human Movement. Hoboken: Wiley, 2005
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300201 Vorlesung Biomechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30021 Biomechanik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 31690 Experimentelle Modalanalyse

2. Modulkürzel:	072810019	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit der messtechnischen Erfassung von Strukturschwingungen sowie der Aufbereitung der Messsignale im Frequenzbereich. Der Studierende ist in der Lage, daraus die modalen Kenngrößen zu identifizieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Inhalte in folgender Gliederung: • Grundlagen und Anwendungen der experimentellen Modalanalyse • Methoden zur Schwingungsanregung, Messverfahren • Signalanalyse und -verarbeitung, Zeit- und Frequenzbereichsdarstellung • Frequenzgang, Übertragungsfunktion und deren modale Zerlegung • Bestimmung modaler Kenngrößen, Modenerkennung und -vergleich Es werden zudem Anwendungen auf Problem-stellungen der industriellen Praxis demonstriert. Als praktischer Teil werden fachbezogene Versuche zur experimentellen Modalanalyse angeboten.
14. Literatur:	Vorlesungsmitschrieb, Weiterführende Literatur: • D. J. Ewins: „Modal Testing - theory, practice and application", 2nd edition, Research Studies Press Ltd, 2000, ISBN 0-86380-218-4.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	316901 Vorlesung Experimentelle Modalanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31691 Experimentelle Modalanalyse (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30030 Fahrzeugdynamik

2. Modulkürzel:	072810009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis fahrzeugdynamischerGrundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung mechanischer Methoden in der Fahrzeugdynamik
13. Inhalt:	O Systembeschreibung und Modellbildung O Fahrzeugmodelle O Modelle für Trag- und Führsysteme O Fahrwegmodelle O Modelle für Fahrzeug-Fahrweg-Systeme O Beurteilungskriterien O Berechnungsmethoden O Longitudinalbewegungen O Lateralbewegungen O Vertikalbewegungen
14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM

	O Popp, K. und Schiehlen, W.: Ground Vehicle Dynamics. Berlin: Springer, 2010.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300301 Vorlesung Fahrzeugdynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30031 Fahrzeugdynamik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30040 Flexible Mehrkörpersysteme

2. Modulkürzel:	072810011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Jörg Christoph Fehr • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis der Modellierung, Simulation und Analyse komplexer starrer und flexibler Mehrkörpersysteme; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung Methoden der Flexiblen Mehrkörperdynamik zur Lösung dynamischer Problemstellungen.
13. Inhalt:	O Einleitung O Grundlagen der Mehrkörperdynamik: Grundgleichungen, holonome und nicht-holnome Mehrkörpersysteme in Minimalkoordinaten, Systeme mit kinematischen Schleifen, Differential-Algebraischer Ansatz O Grundlagen zur Beschreibung eines elastischen Körpers: Grundlagen der Kontinuumsmechanik und linearen Finiten Elemente Methode, lineare Modellreduktion O Ansatz des mitbewegten Referenzsystems für einen elastische Körper: Kinematik, Diskretisierung, Kinetik, Wahl des Refernzsystems, Geometrische Steifigkeiten, Standard Input Data O Beschreibung flexibler Mehrkörpersysteme: DAE Formulierung, ODE Formulierung, Programmtechnische Umsetzung, Einführung in das MKS-Programm Neweul-M^2 O Ansätze zur Regelung starrer und flexibler Mehrkörpersysteme: Inverse Kinmatik und Dynamik, quasi-statische Deformations-kompensation, exakte Inversion, Servo-Bindungen O Kontaktprobleme in Mehrkörpersystemen: kontinuierliche Kontaktmodelle, Mehrskalensimulation, Diskrete-Elemente-Simulation

14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM O Schwertassek, R. und Wallrapp, O.: Dynamik flexibler Mehrkörpersysteme. Braunschweig: Vieweg, 1999. O Shabana, A.A.: Dynamics of Multibody Systems. Cambridge : Cambridge Univ. Press, 2005, 3. Auflage.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300401 Vorlesung Flexible Mehrkörpersysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30041 Flexible Mehrkörpersysteme (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33360 Fuzzy Methoden

2. Modulkürzel:	072810017	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Regelungstechnik 1 und 2
12. Lernziele:	Die Studierenden sind vertraut mit der Theorie der unscharfen Mengen (Fuzzy-Mengentheorie) und ihrer Anwendung zum Aufbau von Expertensystemen und Fuzzy-Regelungen sowie zur Modellierung und Simulation von Systemen mit unsicheren Parametern.
13. Inhalt:	Einführung: Motivation, Beispiele. Grundlagen der Fuzzy-Theorie: Fuzzy-Mengen, linguistische Variablen, Fuzzy-Relationen, Fuzzy-Logik, unscharfes Schließen. Fuzzy-Systeme: Fuzzyfizierung, Inferenz (Aggregation, Implikation, Komposition), Defuzzyfizierung. Fuzzy-Regelung: Werkzeuge, Anwendungen, Fallstudien. Fuzzy-Arithmetik: Fuzzy- Zahlen, Erweiterungsprinzip, Transformationsmethode. Fuzzy-Clustering: Fuzzy-c-Means-Methode.
14. Literatur:	Bothe, H.-H.: Fuzzy Logic. Springer-Verlag, Berlin 1995. Hanss, M.: Applied Fuzzy Arithmetic - An Introduction with Engineering Applications. Springer-Verlag, Berlin 2005.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	333601 Vorlesung + Übungen Fuzzy Methoden
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33361 Fuzzy Methoden (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Technische und Numerische Mechanik

Modul: 30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik

2. Modulkürzel:	072810006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Jörg Christoph Fehr • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis mechatronischer Grundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung und Kombination verschiedenster mechatronischer Methoden und Prinzipien
13. Inhalt:	• Einführung und Übersicht • Grundgleichungen mechanischer Systeme • Sensorik, Signalverarbeitung, Aktorik • Regelungskonzepte • Numerische Integration • Signalanalyse • Ausgewählte Schwingungssysteme, Freie Schwingungen, Erzwungene Schwingungen • Experimentelle Modalanalyse • Anwendungen
14. Literatur:	• Vorlesungsmitschrieb • Vorlesungsunterlagen des ITM

	• Heimann, B.; Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik. Leipzig: Fachbuchverlag Leipzig 2007 • Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen. Berlin: Springer 1999
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 300101 Vorlesung Modellierung und Simulation in der Mechatronik • 300102 Übung Modellierung und Simulation in der Mechatronik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30011 Modellierung und Simulation in der Mechatronik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Modellierung und Simulation in der Mechatronik, 1,0, schriftlich 90 min oder 30 min mündlich, Bekanntgabe in der Vorlesung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 50270 Modellreduktion in der Mechanik

2. Modulkürzel:	072810024	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Jörg Christoph Fehr
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	basics in applied mechanics and mathematics, numerics
12. Lernziele:	The students know about the different technologies available for model reduction of mechanical systems. They are able to select the appropriate solution technique according to the given framework. They have the competence for the first implementation of model reduction algorithms
13. Inhalt:	The course teaches the basics of model reduction of mechanical systems with the following syllabus: - basic concept and description forms of dynamical system - mathematical foundations of model redcution - modal reduction techniques - SVD-based reduction techniques - Krylov-based reduction techniques - numerical analysis - error analysis - nonlinear model reduction techniques
14. Literatur:	lecture notes lecture materials of the ITM additional literature: A. Antoulas: „Approximation of Large-Scale Dynamical Systems“, SIAM, Philadelphia, 2005.

	W. Schilders; H. van°der Vorst: „Model Order Reduction “, Springer, Berlin, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	502701 Vorlesung Modellreduktion in der Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	50271 Modellreduktion in der Mechanik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 40 min oder mündlich 20 min, written 40 min or oral 20 min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33330 Nichtlineare Schwingungen

2. Modulkürzel:	072810018	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von parametererregten und nichtlinearen Schwingungen, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen und näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung für die ingenieurwissenschaftliche Praxis.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen der parametererregten und nichtlinearen Schwingungen in folgender Gliederung: Parametererregte Schwingungen, nichtlineare Schwingungen mit einem Freiheitsgrad: konservative und gedämpfte Eigenschwingungen, selbsterregte Schwingungen, erzwungene Schwingungen; Näherungsverfahren und numerische Verfahren zur Behandlung nichtlinearer Schwingungen.
14. Literatur:	Skript "Höhere Schwingungslehre"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	333301 Vorlesung Nichtlineare Schwingungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	33331 Nichtlineare Schwingungen (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Technische und Numerische Mechanik

Modul: 41080 Nichtlineare Schwingungen und Experimentelle Modalanalyse

2. Modulkürzel:	072810020	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	• Michael Hanss • Pascal Ziegler
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von parametererregten und nichtlinearen Schwingungen, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen und näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung und Anwendung in der ingenieurwissenschaftlichen Praxis. Der Studierende ist vertraut mit der messtechnischen Erfassung von Strukturschwingungen sowie der Aufbereitung der Messsignale im Frequenzbereich. Der Studierende ist in der Lage, daraus die modalen Kenngrößen zu identifizieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung „Nichtlineare Schwingungen" vermittelt die Grundlagen der parametererregten und nichtlinearen Schwingungen in folgender Gliederung: Parametererregte Schwingungen, Nichtlineare Schwingungen mit einem Freiheitsgrad: konservative und gedämpfte Eigenschwingungen, selbsterregte Schwingungen, erzwungene Schwingungen; Näherungsverfahren und numerische Verfahren zur Behandlung nichtlinearer Schwingungen. Es werden zudem zahlreiche konkrete Anwendungen gezeigt und Versuche vorgeführt. Die Vorlesung „Experimentelle Modalanalyse" vermittelt die Inhalte in folgender Gliederung: • Grundlagen und Anwendungen der experimentellen Modalanalyse • Methoden zur Schwingungsanregung, Messverfahren • Signalanalyse und -verarbeitung, Zeit- und Frequenzbereichsdarstellung • Frequenzgang, Übertragungsfunktion und deren modale Zerlegung • Bestimmung modaler Kenngrößen, Modenerkennung und -vergleich

	Es werden zudem Anwendungen auf Problem-stellungen der industriellen Praxis demonstriert. Als praktischer Teil werden fachbezogene Versuche zur experimentellen Modalanalyse angeboten.
14. Literatur:	Vorlesungsskript, und Vorlesungsmitschrieb, Weiterführende Literatur: • M. Möser, W. Kropp: „Körperschall", 3. Aufl., Springer, Berlin, 2008. • K. Magnus, K. Popp: „Schwingungen", 7. Aufl., Teubner, Stuttgart, 2005. • D. J. Ewins: „Modal Testing - theory, practice and application", 2nd edition, Research Studies Press Ltd, 2000, ISBN 0-86380-218-4.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 410801 Vorlesung Nichtlineare Schwingungen • 410802 Vorlesung Experimentelle Modalanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41081 Nichtlineare Schwingungen und experimentelle Modalanalyse (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 150 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30060 Optimization of Mechanical Systems

2. Modulkürzel:	072810007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Basics in Applied Mechanics and Mathematics
12. Lernziele:	Knowledge of the basics of optimization in engineering systems; Independent, confident, critical and creative application of optimization techniques to mechanical systems
13. Inhalt:	O **Formulation of the optimization problem:** optimization criteria, scalar optimization problem, multicriteria optimization O **Sensitivity Analysis:** Numerical differentiation, semianalytical methods, automatic differentiation O **Unconstrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Quasi-Newton methods, stochastic methods O **Constrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Lagrange- Newton methods
14. Literatur:	O Lecture notes O Lecture materials of the ITM

	O D. Bestle: Analyse und Optimierung von Mehrkörpersystemen, Berlin: Springer, 1994 O R. Haftka and Z. Gurdal: Elements of Structural Optimization. Dordrecht: Kluwer Academic Publishers, 1992 O L. Harzheim: Strukturoptimierung. Frankfurt, Verlag Harry Deutsch, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300601 Lecture Optimization of Mechanical Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30061 Optimization of Mechanical Systems (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 90min oder mündlich 20min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30070 Praktikum Technische Dynamik

2. Modulkürzel:	072810012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Peter Eberhard • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Vorlesungsinhalte an praktischen Beispielen umzusetzen
13. Inhalt:	Das Praktikum Technische Dynamik besteht aus 8 Versuchen. Davon sind mindestens 4 Spezialisierungsfachversuche des ITM zu belegen. Es können bis zu 4 APMB Versuche anderer Institute angerechnet werden. Beispiel Spezialisierungsfachversuche: • Modellierung und Simulation eines starren 2-Arm-Roboterarms: Erstellen der Bewegungsgleichungen mit der Matlab Symbolic Toolbox, Zeitsimulation des Bewegungsverhaltens unter Eigengewicht in Matlab, Auswertung • etc. Nähere Informationen zu den Praktischen Übungen: APMB erhalten Sie zudem unter http://www.uni-stuttgart.de/mabau/msc/msc_mach/linksunddownloads.html
14. Literatur:	Praktikumsunterlagen des ITM
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300701 Praktikum Technische Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 30 Stunden Selbststudium/Nacharbeitszeit: 60 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30071 Praktikum Technische Dynamik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, USL. Art und Umfang der USL werden jeweils zu Beginn des Praktikums bekannt gegeben.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

2103 Systembiologie

Zugeordnete Module:

30080	Introduction to Systems Biology
32220	Grundlagen der Biomedizinischen Technik
36610	Metabolic Engineering
37240	Prinzipien der Stoffwechselregulation
37250	Bioreaktionstechnik
37600	Bioinformatik I
40230	Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse
43910	Stochastische Prozesse und Modellierung
46680	Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie
46700	Thermodynamik biochemischer Netzwerke
50030	Multiskalensimulation biologischer Prozesse
51940	Systems Theory in Systems Biology
56830	Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen
67140	Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

Modul: 37600 Bioinformatik I

2. Modulkürzel:	030800930	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Jürgen Pleiss
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen wesentliche bioinformatische Methoden zur Analyse von Proteinsequenzen und zur Modellierung von Proteinstrukturen. Sie können diese Methoden mit Hilfe von öffentlich zugänglichen biologischen Datenbanken und bioinformatischen Werkzeugen auf einfache Fragestellungen anwenden und die Ergebnisse schriftlich und mündlich darstellen und diskutieren.
13. Inhalt:	Bioinformatik: • Sequenz- und Strukturdatenbanken • Sequenzvergleich und phylogenetische Analyse • Patterns, Profile und Domänen • Visualisierung und Analyse von Proteinstrukturen
14. Literatur:	Semesteraktuelles Skript zur Vorlesung "Biological Sequence Analysis" (Durbin,Eddy,Krogh,Mitchison)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 376001 Vorlesung Bioinformatik 1 • 376002 Vorlesung Bioinformatik 2
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 34 Stunden Selbststudium: 56 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37601 Bioinformatik I (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 37250 Bioreaktionstechnik

2. Modulkürzel:	041000006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ralf Takors
9. Dozenten:	• Matthias Reuß • Ralf Takors
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Verfahrenstechnische und biologische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Die Studierenden lernen die verschiedenen Ansätze zur dynamischen Modellierung biologischer Systeme und Stoffwechselaktivitäten kennen. Ausgehend von einfachen black-box Ansätzen (aufbauend auf den Inhalten der Bioverfahrenstechnik) werden strukturierte und auch segregierte Modelle vorgestellt. Grundzüge der metabolic control analysis werden erörtert. Nach der Vorlesung können die Studenten die grundsätzlichen Ansätze für die jeweilige Modellierungsfragestellung wiedergeben. Sie haben verstanden, welches die Grundgedanken sind und sind in der Lage diese auf einfache, ähnliche Anwendungsbeispiele zu übertragen.
13. Inhalt:	• Gekoppelte Wachstumsmodelle (Mehrsubstratkinetik) für die Auslegung von Bioreaktoren • Adaptionsansätze zum *balanced growth* Ansatz • Populationsdynamiken • strukturierte Modelle Stoffwechselmodelle • metabolische Kontrollanalyse (MCA) • Modellierung der Gentranskription
14. Literatur:	* Vorlesungsfolien * Nielsen, Villadsen, Liden 'Bioreaction Engineering Principles, ISBN 0-306-47349-6 * I.J. Dunn et al., Biological Reaction Engineering‘ Wiley-VCH
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372501 Vorlesung Bioreaktionstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 62 h Gesamt: 90 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	37251 Bioreaktionstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Multimedial: Vorlesungsskript, Übungsunterlagen, kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	

Modul: 32220 Grundlagen der Biomedizinischen Technik

2. Modulkürzel:	040900001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Joachim Nagel
9. Dozenten:	• Johannes Port • Joachim Nagel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden • besitzen grundlegende Kenntnisse in der biomedizinischen Instrumentierung • kennen die physikalischen Grundlagen und theoretischen Herleitungen und Annahmen wichtiger biomedizinischer Messverfahren • haben wesentliche Kenntnisse gängiger bildgebender Verfahren • besitzen fundamentale Kenntnisse der funktionellen Stimulation und von der Physiologie der zu ersetzenden natürlichen Funktionen • können die Verfahren bewerten und deren Einsatzmöglichkeiten in der biomedizinischen Technik beurteilen • verfügen über einen wesentlichen Grundwortschatz biomedizinischer Begriffe • besitzen sowohl grundlegendes theoretisches und praktisches Fach- und Methodenwissen als auch biologische und medizinische Kenntnisse

- sind in der Lage, eine Verbindung zwischen der Medizin und Biologie einerseits und den Ingenieurund Naturwissenschaften andererseits herzustellen sowie neue Kenntnisse von der molekularen Ebene bis hin zu gesamten Organsystemen zu erforschen und neue Materialien, Systeme, Verfahren und Methoden zu entwickeln, mit dem Ziel der Prävention, Diagnose und Therapie von Krankheiten sowie der Verbesserung der Patientenversorgung, der Rehabilitation und der Leistungsfähigkeit der Gesundheitssysteme.

13. Inhalt:

In dem Modul werden folgende Inhalte vermittelt:

- die besonderen Probleme bei der Messung physiologischer Kenngrößen
- die grundlegenden Eigenschaften biologischer Gewebe
- die Besonderheiten der Elektroden und damit die entsprechenden einzuhaltenden Maßnahmen bei der Ableitung der Signale
- die physikalischen Grundlagen wichtiger mechanoelektrischer, photoelektrischer, elektrochemischer und thermoelektrischer Wandler
- die wesentlichen Prinzipien und die biomedizinisch spezifischen Besonderheiten der Signalerfassung, Signalverarbeitung, Signalverstärkung und Signalübertragung
- allgemeine Eigenschaften des kardiovaskulären und respiratorischen Systems
- Messverfahren kardiovaskulärer Kenngrößen, wie Elektrokardiogramm, Impedanzkardiogramm, Impedanzplethysmogramm, Blutdruckmessung, Blutflussmessung, etc.
- Messverfahren respiratorischer Kenngrößen, wie Impedanzpneumographie, Pneumotachographie, Spirometrie, Ganzkörperplethysmographie, etc.
- Messverfahren biochemischer Kenngrößen, wie pH-Wert-Messung, Ionenkonzentrationsmessung, Sauerstoffmessung, etc.
- Messverfahren neurologischer Kenngrößen, wie das Elektroenzephalogramm, Elektroneurogramm, Evozierte Potentiale, etc.
- Messverfahren visueller Kenngröße, wie das Elektrookulogramm, das Elektroretinogramm, etc., - wichtige physikalische, akustische Kenngrößen
- Messverfahren akustischer Kenngrößen, wie das Audiogramm, otoakustisch evozierte Potentiale, Elektrocochleogramm, etc.
- Messverfahren weiterer wichtiger Kenngrößen, wie das Elektromyogramm, Elektronystagmogramm, etc.
- Bildgebende Verfahren, wie die Röntgentechnik, Ultraschall, Magnetresonanztechnik, Endoskopietechnik, Thermographie, etc.
- Beispiele für Implantate und Funktionsersatz, wie das Cochlea-Implantat, Mittelohrprothese, Hörgeräte, Herzschrittmacher, Herzklappenersatz, etc.
- Beispiele aktueller Forschung, wie das Brain- Computer Interface, biohybride Armprothese, etc..

14. Literatur:

- Port, J.: Grundlagen der Biomedizinischen Technik, Vorlesungsskript und Vorlesungsfolien
- Bronzino, J.: The Biomedical Engineering Handbook I+II, 2. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2000
- Wintermantel, E., Ha, S.-W.: Medizintechnik: Life Science Engineering, 5. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2009
- Kramme, R.: Medizintechnik, 3. Auflage, Springer- Verlag, 2007
- Schmidt, R., Lang, F.: Physiologie des Menschen, 30. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2007

- Eichmeier, J.: Medizinische Elektronik, 3. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 1997
- Czichos, H., Hennecke, M., Hütte: Das Ingenieurwissen, 33. Auflage, Springer-Verlag Berlin
- Heidelberg, 2008 - Dössel, O.: Bildgebende Verfahren in der Medizin, Springer-Verlag Berlin
- Heidelberg, 2000 - Kalender, W.: Computertomographie. Grundlagen, Gerätetechnologie, Bildqualität, Anwendungen, 2. Auflage, Publicis Corporate Publishing Verlag, 2006
- Pschyrembel, Klinisches Wörterbuch, 261. Auflage, Walter de Gruyter-Verlag, 2007
- Bannwarth, H., Kremer, B. P., Schulz, A.: Basiswissen Physik, Chemie und Biochemie, Springer- Verlag Berlin Heidelberg, 2007
- Brdicka, R.: Grundlagen der physikalischen Chemie, 15. Auflage, Wiley-VCH-Verlag, 1990

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	322201 Grundlagen der Biomedizinischen Technik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 58 Stunden Selbststudium: 122 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32221 Grundlagen der Biomedizinischen Technik (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	33470 Übungen zur Biomedizinischen Technik
19. Medienform:	Beamer-Präsentation, Overhead-Projektor, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Biomedizinische Technik

Modul: 40230 Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse

2. Modulkürzel:	030810916	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Bernhard Hauer
9. Dozenten:	Bernhard Hauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Biologische und biochemische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die Grundlagen der Biokatalyse • kennen Anwendungen von Enzymen und Mikroorganismen in der Biokatalyse • kennen Methoden der Herstellung und Aufarbeitung von Enzymen • verstehen die Vor- und Nachteile der Biokatalyse im Vergleich zu homogener und heterogener Katalyse
13. Inhalt:	• Technisch relevante Umsetzungen unter Verwendung von Enzymen • Optimierung von Enzymeigenschaften: rekombinante Enzyme und Protein Engineering • Ganzzellsysteme mit optimierten Stoffwechselwegen (synthetische Biologie) für die Biokatalyse • Fermentation und Aufreinigung unter Verwendung molekulargenetischer Methoden • Leistungsvergleich ausgewählter Biokatalyse-Verfahren mit homo- und heterogener Katalyse
14. Literatur:	• Schmid, R.D., Taschenatlas der Biotechnologie • Bommarius, Riebel: Biocatalysis, Wiley • K. Faber: Biotransformations in Org. Chemistry Springer
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 402301 Vorlesung Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse

	• 402302 Übung Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 31,5 h Selbststudium / Nacharbeitszeit: 33,5 h Klausur- / Prüfungsvorbereitung: 25,0 h Gesamt: 90,0 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	40231 Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30080 Introduction to Systems Biology

2. Modulkürzel:	074810200	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Ronny Feuer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundbegriffe aus der Differenzialgleichungstheorie, wie sie beispielsweise in der VL "Grundlagen der Systembiologie/Systembiologie II" oder in vorangehenden Vorlesungen in den Studiengängen Technische Kybernetik und Simulationstechnik behandelt werden.
12. Lernziele:	Die Studierenden können Standardverfahren zur mathematischen Modellierung und Modellanalyse von biochemischen Reaktionsnetzwerken benennen und erklären. Sie können diese auf vorgegebene Systeme selbständig anwenden und die Ergebnisse interpretieren.
13. Inhalt:	Die Studenten werden an folgende Themen herangeführt: • Kinetische Modellierung biochemischer Netzwerke basierend auf chemischer Reaktionskinetik • Datenbanken und Modellierungstools • Beschränktheitsbasierte Modellierung • Stochastische Modellierungsansätze für biochemische Reaktionsnetzwerke • Boolsche Modellierung
14. Literatur:	Skript auf Ilias und weiterführende Literatur, die in der Vorlesung bekannt gegeben wird
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 300801 Vorlesung Introduction to Systems Biology • 300802 Übung Introduction to Systems Biology
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	**Vorlesung und Übung** Präsenzzeit: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden

	SUMME: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30081 Introduction to Systems Biology (LBP), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 36610 Metabolic Engineering

2. Modulkürzel:	041000004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ralf Takors
9. Dozenten:	• Ralf Takors • Klaus Mauch
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Verfahrenstechnische und biologische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Die Veranstaltung zielt darauf ab den Studenten die Grundzüge des Metabolic Engineering vorzustellen. Grundzüge des Stoffwechsels werden aus der Sicht des Metabolic engineering noch einmal vorgestellt. Darauf basierend lernen sie, wie stöchiometrische Reaktionsnetzwerke aufgebaut werden und wie diese zur Systemanalyse eingesetzt werden. Die Studenten werden in die Lage versetzt, einfache metabolic engineering Ansätze eigenständig in Übungen durchzuführen.
13. Inhalt:	• Definitionen und Anwendungen des ‚Metabolic Engineering‘ • Grundzüge des Stoffwechsels aus Sucht des metaboloic engineering • Metabolische Netzwerke (Bilanzierungen von Metaboliten, Freiheitsgrade) • Topologische Analysen (‚Flux Balancing‘, Elementarmoden, optimale Ausbeuten, ;Pathway Design‘) • Strategien zur Stammverbesserung auf der Basis von Modellaussagen • Metabolische Stoffflussanalysen (Prinzipien unter- und überbestimmter Netzwerke, 13-C Stoffflussanalyse)
14. Literatur:	• G. Stephanopoulos et al. Metabolic Engineering, Acaemic Press • R. Heinrich, S. Schuster, Regulation of Cellular Systems, Verlag Chapman & Hall
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	366101 Vorlesung Metabolic Engineering
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Nachbereitungszeit: 62 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36611 Metabolic Engineering (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	Multimedial; Vorlesungsskript, Übungsunterlagen, kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	

Modul: 50030 Multiskalensimulation biologischer Prozesse

2. Modulkürzel:	041001022	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Holger Perfahl
9. Dozenten:	Holger Perfahl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	
13. Inhalt:	
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	
17. Prüfungsnummer/n und -name:	50031 Multiskalensimulation biologischer Prozesse (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 37240 Prinzipien der Stoffwechselregulation

2. Modulkürzel:	041000005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ralf Takors
9. Dozenten:	Martin Siemann-Herzberg
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Biologische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Der Studierende soll • Wesentliche stoffwechselphysiologische Regulations mechanismen (Schwerpunkt Prokaryonten) beschreiben und benennen • Moderne bioanalytischer Verfahren (OMICS) zur wissenschaftlichen Erfassung diese Regulationsmechanismen interpretieren • Strategien zur Entwicklung moderner Produktionsstämme auf der Basis des vermittelten biologischen Grundwissens erstellen und überprüfen • Prozesstechnische Randbedingungen (Interaktion zwischen dem biologischen System und der umgebene Prozesstechnik) analysieren und kommentieren.
13. Inhalt:	**Allgemeine Einführung / Ziele der Vorlesung** **Regulationsmechanismen und Beispiele** • **Koordination der Reaktionen im Metabolismus** Die taktische Anpassung: Regelkreise und Enzymregulation • **Regulation durch Kontrolle der Genexpression** Die strategische Anpassung: Regulationsprinzipien der Transkription: bakterielle Promotoren; RNA Polymerase; Induktion und Repression; Attenuation; Termination und Antitermination) • **Individuelle Regulationsmodule** - Katabilitrepression (Crp Modulon) und Kontrolle des zentralen Kohlenstoffmetabolismus (Cra Modulon) - Stringente Kontrolle (RelA/SpoT Modulon)

	- Osmoregulation (EnvZ/OmpP; externe Stimuli) - Stickstoffassimilierung (NtrB/NtrC; interne Stimuli) - Regulation des anaeroben und aeroben Stoffwechsels (Fnr/Nar/Arc Kontrollen) • **Aspekte der globalen Regulation** - Interaktion von globalen Regulationsnetzwerken (Crp/Cra/RelA Modulon) - globale Regulation der Stress Antwort (Stresskaskaden Modulon/ Regulon/Stimulon) - Interaktion von globalen Regulationsnetzwerken: Stofftransport, Stress, Katabolitrepression, stringente Kontrolle und 'Bacterial Movement' und Zell/Zell Kommunikation • '**Metabolic Engineering'; Synthetische Biologie und System Biologie** - Regulative Aspekte der Synthetischen Biologie und 'Metabolic Engineering'
14. Literatur:	* J.W. Lengeler, G. Drews, H.G. Schlegel. Biology of the Prokaryotes. Thieme Verlag * F.C. Neidhardt, J.L. Ingraham, M. Schaechter. Physiology of the Bacterial Cell, A Molecular Approach. Sinauer Associaltes, Inc. Publishers, Sunderland, Massachusetts * P.M. Rhodes and P.F. Stanbury. Applied Microbial Physiology. A Practical Approach. IRL Press.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372401 Vorlesung Prinzipien der Stoffwechselregulation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Nachbearbeitungszeit: 28 Stunden Prüfungsvorbereitung: 34 Stunden **Gesamt: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37241 Prinzipien der Stoffwechselregulation (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	* Multimedial * Vorlesungsskript * Übungsunterlagen * kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	

Modul: 46680 Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie

2. Modulkürzel:	074740003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Ronny Feuer
9. Dozenten:	• Ronny Feuer • Nicole Radde • Dozenten des Instituts
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorausgesetzt werden Grundlagen im Bereich der Modellierung biochemischer Reaktionsnetzwerke, z.B. aus der Vorlesung Modellierung und Simulation in der Systembiologie, Introduction to Systems Biology oder der Systems Theory in Systems Biology oder Veranstaltungen, die ähnliche Inhalte vermitteln.
12. Lernziele:	Die Studenten können mit wichtigen Computerprogrammen zur Modellierung, Simulation und Modellanalyse umgehen und können diese selbständig auf gegebene Probleme anwenden, die gefunden Lösungen bewerten, Fehler entdecken und korrigieren.
13. Inhalt:	• Einführung in wichtige Computerwerkzeuge (z.B. Matlab und Toolboxen, Copasi, XPP) • Selbständiges Lösen von Beispielaufgaben aus der Modellierung und Simulation in der Systembiologie
14. Literatur:	Das Material wird während der Veranstaltung zur Verfügung gestellt.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 466801 Vorlesung Einführung in wichtige Computerwerkzeuge • 466802 Übung Selbständiges Lösen von Beispielaufgaben aus der Modellierung und Simulation in der Systembiologie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	• Präsenzzeit:120 h • Selbststudium: 60 h • Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	46681 Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie (USL), schriftliche Prüfung, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

2. Modulkürzel:	074810390	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Die Vorlesung baut auf den Inhalten der Vorlesung Stochastische Prozesse und Modellierung auf.
12. Lernziele:	Die Studenten können direkte Verfahren zur Generierung von Stichproben aus Wahrscheinlichkeitsverteilungen sowie Markov Chain Monte Carlo Verfahren erläutern und implementieren. Die Studenten können das Grundprinzip von Bayes'schen Lernverfahren erklären und anwenden. Die Studenten lernen weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren stochastische Optimierung und Regelung kennen und können diese auf praktische Probleme anwenden. Die Studenten lernen Problemstellungen aus den oben genannten Gebieten mit Hilfe von rechnergestützten Werkzeugen zu lösen.

13. Inhalt:	Weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren, stochastische Optimierung und Regelung wie zum Beispiel • Bayes'sche Lernverfahren • Stichprobengenerierung • Weiterführende Methoden zu stochastischen Differentialgleichungen • Zustandsschätzung • Stochastische Approximation Die genaue Themenauswahl erfolgt unter Berücksichtigung der Interessen der Studierenden.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 671401 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen • 671402 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 84 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67141 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43910 Stochastische Prozesse und Modellierung

2. Modulkürzel:	074810310	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Höhere Mathematik, Grundlagen der Statistik
12. Lernziele:	Die Studenten erlernen die Grundlagen der stochastischen Modellierung sowie Methoden für Parameter- und Zustandsschätzung in stochastischen Prozessen. Die Studenten können folgende stochastische Modellierungsansätze benennen und deren Prinzip erklären: Poisson-Prozesse, zeit-diskrete und zeit-stetige Markovketten und deren Konvergenzverhalten, stochastische Differenzialgleichungen, insbesondere der Wiener Prozess und die Brown'sche Bewegung. Die Studenten können mit stochastischen Differenzialgleichungen rechnen und modellieren.

	Die Studenten können für exemplarische Beispiele parametrisierter stochastischer Prozesse und gegebene Beobachtungen Likelihood Funktionen aufstellen und den Maximum Likelihood Schätzer bestimmen.
13. Inhalt:	• Stochastische Prozesse (Poisson, Markov und Wiener Prozesse) • Stochastische Differenzialgleichungen • Zustandsschätzung • Likelihood Funktion und Maximum Likelihood Schätzer
14. Literatur:	Gelman, Carlin, Stern, Rubin: Bayesian Data Analysis, CRC, 2004. Wilkinson: Stochastic Modeling for Systems Biology, CRC, 2006. Weiterführende Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 439101 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung • 439102 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 98 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43911 Stochastische Prozesse und Modellierung (PL), schriftlich oder mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 56830 Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen

2. Modulkürzel:	-	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Bastian Blombach
9. Dozenten:	Bastian Blombach
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studenten haben wesentliche Kenntnisse über Mechanismen der prokaryotischen Stoffwechselregulation und erlenen relevante und aktuelle Strategien des Metabolic Engineerings.
13. Inhalt:	Stoffwechselregulation: u.a. Transkription und Translation; Katabolit-Repression; Attenuationsmechanismen; 2-Komponentensysteme (Redoxkontrolle, Phosphat, Citrat, Quorum Sensing); Eisenhomeostase; Regulatorische RNAs Metabolic Enginnering: u.a. Promoter und Terminator Engineering; Engineering Translation Initiation; Cofactor Engineering; Metabolic Engineering mit synthetischen sRNAs; Multiplex Genome Engineering; Recombineering; Multivariates Metabolic Engineering
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	568301 Vorlesung Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorga-nismen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	56831 Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 51940 Systems Theory in Systems Biology

2. Modulkürzel:	074710015	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Ronny Feuer
9. Dozenten:	• Nicole Radde • Ronny Feuer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	English: Prerequisites for the module are a basic knowledge in the area of mathematical modeling, simulation and systems analysis, as well as basic theoretical knowledge in the area of molecular biology. Deutsch: Vorausgesetzt werden Grundlagen in der mathematischen Modellierung, Simulation und Systemanalyse, sowie theoretische Grundkenntnisse aus der Molekularbiologie.
12. Lernziele:	English: After participating in the module, the students are able to name and explain advanced methods for the mathematical modeling and the model analysis of biochemical reaction networks. They are able to apply these methods to predefined systems. Deutsch: Nach Besuch des Moduls, können die Studenten fortgeschrittenen Verfahren zur mathematischen Modellierung und der Modellanalyse von biochemischen Reaktionsnetzwerken benennen und erklären. Sie können diese auf vorgegebene Systeme selbständig anwenden.
13. Inhalt:	The students learn about the following topics * Feedback in biochemical (regulatory) networks * Biological oscillators, switches, and rhythm * Statistical approaches for parameter and structure identification * Model reduction * Boolean and structural modeling
14. Literatur:	Skript auf ILIAS und weiterführende Literatur
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 519401 Vorlesung Systems Theory in Systems Biology • 519402 Übung Systems Theory in Systems Biology

	• 519403 Seminar Systems Theory in Systems Biology
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56h Selbststudium: 124 h Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	51941 Systems Theory in Systems Biology (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 46700 Thermodynamik biochemischer Netzwerke

2. Modulkürzel:	074740004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Ronny Feuer
9. Dozenten:	Ronny Feuer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorausgesetzt werden Grundlagen in den Bereichen • Thermodynamik • Modellierung biochemischer Reaktionsnetzwerke
12. Lernziele:	Nach Besuch dieses Moduls können die Studenten ... • Grundbegriffe der thermodynamischen Beschreibung von Reaktionssystemen benennen und erklären. • die Rolle der thermodynamischen Beschränkungen bei der Modellierung von biochemischen Netzwerken erklären, • Methoden, die die Beschränkungen in der mathematischen Modellierung berücksichtigen, benennen und erklären.
13. Inhalt:	Wichtige biologische Prozesse, wie z.B. Stoffwechsel- und Signalübertragungs-Prozesse, können als Reaktionsnetzwerke beschrieben werden. Die mathematische Modellierung und Analyse solcher Netzwerke ist ein Schwerpunkt der Systembiologie. Große Reaktionsnetzwerke wie sie in der Systembiologie betrachtet werden, sind stark durch grundlegende physikalische Gesetze, insbesondere durch die Thermodynamik, beschränkt. Die Vorlesung wird zuerst die Grundlagen der Netzwerkthermodynamik besprechen. Die dazu nötigen Grundlagen der Thermodynamik und irreversiblen Thermodynamik werden wiederholt. Darauf aufbauend werden einige Ansätze zur thermodynamischen Analyse und Modellierung von großen Reaktionsnetzwerken besprochen. Die Studenten werden insbesondere an folgende Themen herangeführt: • Thermodynamische Grundlagen zur Beschreibung von Reakionssystemen • Thermodynamische Beschränkungen in dynamischen Modellen (Thermokinetische Modellierung und verwandte Ansätze) • Thermodynamische Beschränkungen in stationären Modellen
14. Literatur:	Skript und weiterführende Literatur auf ILIAS wird während der Vorlesung aktualisiert

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	467001 Vorlesung Thermodynamik biochemischer Netzwerke
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	46701 Thermodynamik biochemischer Netzwerke (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2104 Automatisierung in der Energietechnik

Zugeordnete Module:

15440	Firing Systems and Flue Gas Cleaning
15960	Kraftwerksanlagen
15970	Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen
21760	Elektrische Energienetze II
21930	Photovoltaik II
28550	Regelung von Kraftwerken und Netzen
29180	Dynamik elektrischer Verbundsysteme
30570	Dampferzeugung
30610	Regelungstechnik für Kraftwerke
36840	Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
37010	Netzintegration von Windenergie

Modul: 30570 Dampferzeugung

2. Modulkürzel:	042500006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Günter Scheffknecht
9. Dozenten:	Günter Scheffknecht
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, Grundlagen in Maschinenbau bzw. Energietechnik, Grundlagen der Wärmeübertragung
12. Lernziele:	Die Studierenden verstehen die Komponente „Dampferzeuger" in energietechnischen Anlagen. Sie sind in der Lage, verschiedene Typen von Dampferzeugern, ihre spezifischen Eigenschaften sowie ihre Eignung für unterschiedliche energie- und kraftwerkstechnische Prozesse zu unterscheiden und zu bewerten. Ferner sind die Studierenden in der Lage, Dampferzeuger zu konzipieren und zu berechnen.
13. Inhalt:	• Einführung: Historischer Überblick, Entwicklung des Wärmekraftwerks, Eigenschaften von Wasser bzw. Dampf, Kreisprozesse • Übersicht Dampferzeugerbauarten: Rauchrohr- und Wasserrohr-Dampferzeuger, Verdampferprinzipien (Umlauf- und Zwangdurchlaufverdampfer, Einsatzgebiet), Ausführungsbeispiele, Abhitzedampferzeuger, Sonderbauarten • Feuerungen für Dampferzeuger: Übersicht über Brennstoffe und Feuerungssysteme einschließlich Nebensysteme, elementare Verbrennungsrechnung, Stoffwerte von Rauchgasen • Wärme- und Strömungstechnik: Energiebilanz und Wirkungsgrad, Wärmebilanz des Wasser/Dampfsystems und der Brennkammer, Luftvorwärmung, Brennkammerdimensionierung (Belastungskennzahlen, Wärmeübertragung durch Strahlung), Bilanzierung eines Heizflächenabschnitts, Heizflächenanordnung und -gestaltung, Verdampfungsvorgang (Wärmeübergang, Siedekrisen, Druckverlust, Stabilität, Strömungsverteilung, Komponentenauslegung), Wärmeübergang durch Konvektion, Druckverlust, Möglichkeiten der Dampftemperaturregelung, rauchgasseitige Schwingungen • Komponenten und Nebenanlagen: Druckteile, Tragkonstruktion, Luft- und Rauchgassystem, Komponenten zur Brennstoffzerkleinerung und -zuteilung, Komponenten der Feuerungsanlage, Systeme zur Rauchgasreinigung, Wärmeverschiebesysteme • Werkstoffe und Festigkeit: Berechnung der maximalen Drücke und Temperaturen, Spannungskategorien, Spannungshypothesen und Kesselformel, Spannungsbegrenzung, Werkstoffe, Erschöpfungsrechnung • Betriebsweisen, Anfahren und Dynamik: Schaltungsvarianten (für Dampfkraftwerke), Belastungsweise, dynamische Merkmale

	eines Kraftwerksblocks, Blockregelung und Betriebsweisen, Laständerungsvermögen, Einzelregelungen, Anlagenschutz • Speisewasserchemie und Korrosion: Chemie des Arbeitsmittels Wasser/Dampf, Korrosionen an von Wasser bzw. Dampf berührten Bauteilen, Korrosionen auf der Rauchgasseite • Neuere Entwicklungen: senkrechte Verdampferberohrung für Zwangdurchlaufdampferzeuger, Kohlevortrocknung, höhere Dampfzustände und Werkstoffentwicklungen, alternative Dampferzeugerkonzepte, Abwärmenutzung, Konzepte mit CO2-Abscheidung
14. Literatur:	• Vorlesungsmanuskript „Dampferzeugung" • Übungsunterlagen „Dampferzeugung"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	305701 Vorlesung und Übung Dampferzeugung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumzeit/Nachbearbeitungszeit: ca. 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30571 Dampferzeugung (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentationen, Skripte zu Vorlesungen und Übungen, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme

2. Modulkürzel:	042500041	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Empfohlen: Grundlagen der Elektrotechnik, Grundlagen der Regelungstechnik, Mathematik
12. Lernziele:	Absolventen des Moduls verstehen das dynamische Verhalten großer elektrischer Verbundsysteme. Sie haben vertiefte Kenntnisse der Dynamik der beteiligten Komponenten (Generatoren, Kraftwerke, Verbraucher, Regeleinrichtungen, Power System Stabilizer, FACTS, etc.) sowie deren dynamischen Einflüsse beim Zusammenwirken im Verbundsystem. Sie können Oszillationen im Verbundnetz erkennen, mathematisch beschreiben und bewerten. Sie wissen, wie stabilitätsgefährdende Zustände erkannt und verhindert werden können.
13. Inhalt:	Einführung: • Bedeutung des Verbundnetzbetriebs • Teilnehmer im Verbundnetzbetrieb • Randbedingungen für einen stabilen Netzbetrieb

Grundlegende Zusammenhänge der Netzdynamik

- Leitungs-Frequenzverhalten
- Einfluss der Schwungmassen (Netzanlaufzeit)
- Einfluss des Netzes (Netzselbsregeleffekt)
- Automatisierte Regeleinrichtungen (Primär- und Sekundärregelung)

Dynamik der Betriebsmittel im Verbundnetz

- Zusammenhang der Netzdynamik mit den dyn. Eigenschaften der Betriebsmittel
- Dynamische Eigenschaften aller wesentlichen Betriebsmittel im Verbundnetz, d.h.
- Dynamik konventioneller Kraftwerke inkl. Regeleinrichtungen
- Dynamische Eigenschaften neuer Erzeuger: WKAs, PV-Anlagen, etc.

Netzregelung

- Konzept der Leistungs-Frequenz-Regelung: Primär-, Sekundär- sowie Minuten-Reserve
- Technische Umsetzung der Leistungs-Frequenz-Regelung in Kraftwerken: Primär-, Sekundär- und Tertiär-Regelung sowie Drehzahlregelung
- Richtlinien: Rahmenbedingungen für die Leistungs-Frequenz-Regelung
- Auswirkungen unterschiedlicher Regler-Einstellungen auf das Frequenzverhalten
- Konzept und technische Umsetzung weiterer Regeleinrichtungen (z.B. Spannungsregelung)

Netzstabilität

- Einführung in die Wesentlichen Stabilitätsaspekte in elektrischen Verbundsystemen

Ursachen von Netzpendelungen

- Pendelung des Synchrongenerators am Netz und der Einfluss weiterer Einflussgrößen wie Leitungsimpedanzen, Lastflüsse, Spannung und Generatorleistung
- Elektromechanische Ausgleichsbewegung (Netzpendelungen) und elektromechanische Wellenausbreitung
- Dämpfung von Netzpendelungen (Power System Stabilizer und Leistungselektronik)

Analyse von Netzpendelungen

- Simulationsbasierte Methoden im Zeit- und Frequenzbereich am Beispiel des Kontinentaleuropäischen Verbundsystems
- Messdatenbasierte Methoden zur Analyse von Netzpendelungen
- Online-Monitoring Systeme

14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, Nationale und internationale Netzcodes (TransmissionCode, DistributionCode, UCTE Operation Handbook), einschlägige Veröffentlichungen, Lehrbücher (z.B. Kundur: Power System Stability and Control)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	291801 Vorlesung Dynamik elektrischer Verbundsysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h

	Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29181 Dynamik elektrischer Verbundsysteme (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentation, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 21760 Elektrische Energienetze II

2. Modulkürzel:	050310022	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	• Ulrich Schärli • Krzysztof Rudion • Stefan Tenbohlen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Elektrische Energienetze I oder vergleichbare externe Vorlesung
12. Lernziele:	Studierende können die Leitungsbeläge von Drehstrom-Freileitungen und -Kabeln bestimmen. Unsymmetrische, insbesondere einpolige Kurzschlüsse bzw. Erdschlüsse können sie berechnen und die dabei auftretenden Vorgänge beurteilen. Darauf aufbauend können sie Fragen zur elektromagnetischen Kopplung und Beeinflussung durch Freileitungen beantworten. Sie können die thermische Belastbarkeit von Kabeln berechnen und kennen wichtige Einflussparameter. Sie können die Lastflussberechnung nach Newton-Raphson anwenden und deren Ergebnisse beurteilen. Oberschwingungen und Spannungsschwankungen können sie abschätzen. Sie kennen die aktuellen HGÜ-Techniken und deren Anwendungsfälle.
13. Inhalt:	- Kennwerte von Drehstrom-Freileitungen und -Kabeln - Belastbarkeit von Kabeln - Vorgänge bei Erdschluss und Erdkurzschluss, Sternpunktbehandlung - Beeinflussung - Lastflussberechnung - Zustandserkennung - Netzrückwirkungen - Hochspannungs-Gleichstrom-Übertragung (HGÜ)
14. Literatur:	- Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze, Springer-Verlag - Heuck, Dettmann: Elektrische Energieversorgung. Vieweg-Verlag - Hosemann (Hg.): Hütte Taschenbücher der Technik. Elektrische Energietechnik. Band 3: Netze. Springer-Verlag

	- Handschin: Elektrische Energieübertragungssysteme. Teil 1: Stationärer Betriebszustand. Hüthig-Verlag - Brakelmann: Belastbarkeiten der Energiekabel. VDE-Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 217601 Vorlesung Elektrische Energienetze II • 217602 Übung Elektrische Energienetze II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	21761 Elektrische Energienetze II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Overhead, Tafelanschrieb, Powerpointpräsentation
20. Angeboten von:	Institut für Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen

2. Modulkürzel:	050310025	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	Rainer Joswig
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	- Elektrische Energietechnik - Elektrische Energienetze 1.
12. Lernziele:	Der Studierende hat Kenntnisse der komplexen technisch-organisatorischen Systeme der länderübergreifenden Elektrizitäts- und Gasversorgung in ihrem gesellschaftlichen und wirtschaftlichen Umfeld, sowie der wesentlichen, wirksamen Faktoren und Prozesse. Er hat die Fähigkeit, Probleme von Verbundbetrieb und -nutzung richtig im Zusammenhang einzuordnen und Ansätze für Problemlösungen zu identifizieren.
13. Inhalt:	- Verbundbetrieb großer Netze - Besonderheiten bei der Kupplung von Netzen - Netzführung, Energie-Dispatching und Netzleittechnik

	- Netzregelung in Verbundsystemen - Elektrizitätswirtschaftliche Verfahren und Kostenfragen - Stromhandel und Marktliberalisierung
14. Literatur:	Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze Springer-Verlag, 6. Aufl., 2004
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368401 Vorlesung Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 52 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36841 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen (BSL), schriftlich und mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 15440 Firing Systems and Flue Gas Cleaning

2. Modulkürzel:	042500003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Günter Scheffknecht
9. Dozenten:	Günter Scheffknecht
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Fundamentals of Engineering Science and Natural Science, fundamentals of Mechanical Engineering, Process Engineering, Reaction Kinetics as well as Air Quality Control
12. Lernziele:	The students of the module have understood the principles of heat generation with combustion plants and can assess which combustion plants for the different fuels - oil, coal, natural gas, biomass and waste - and for different capacity ranges are best suited, and how furnaces and firing systems need to be designed that a high energy efficiency with low pollutant emissions could be achieved. In addition, they know which flue gas cleaning techniques have to be applied to control the remaining pollutant emissions. Thus, the students acquired the necessary competence for the application and evaluation of air quality control measures in combustion plants for further studies in the fields of Air Quality Control, Energy and Environment and, finally, they got the competence for combustion plants' manufactures, operators and supervisory authorities.
13. Inhalt:	**I: Combustion and Firing Systems:** Characterisation of fuels, combustion fundamentals, gasification principles, design of firing and gasification systems **II: Flue Gas Cleaning:** Methods for dust removal, nitrogen oxide reduction (catalytic/ non-catalytic), flue gas desulfurisation (dry and wet), processes for the separation of specific pollutants.
14. Literatur:	**I:** • Lecture notes „Combustion and Firing Systems" • Skript • Notes for practical work

	II: • Lecture notes "Flue gas cleaning" • Skript • Notes for practical work
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	154402 Lecture: Firing Systems and Flue Gas Cleaning
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h V Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15441 Firing Systems and Flue Gas Cleaning (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PowerPoint Presentations, Black board, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 15960 Kraftwerksanlagen

2. Modulkürzel:	042500011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Uwe Schnell
9. Dozenten:	• Uwe Schnell • Arnim Wauschkuhn
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche und naturwissenschaftliche Grundlagen, Grundlagen in Maschinenbau, Verfahrenstechnik, Thermodynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden des Moduls haben die Energieerzeugung mit Kohle und/oder Erdgas in Kraftwerken verstanden. Sie kennen die verschiedenen Kraftwerks-, Kombiprozesse und CO_2-Abscheideprozesse. Sie sind in der Lage, die Klimawirksamkeit und die Wirtschaftlichkeit der einzelnen Kraftwerksprozesse zu beurteilen und für den jeweiligen Fall die optimierte Technik anzuwenden.
13. Inhalt:	**Kraftwerksanlagen I (Schnell):** • Energie und CO_2-Emissionen, Energiebedarf und -ressourcen, CO_2-Anreicherungs- und Abscheideverfahren, Referenzkraftwerk auf der Basis von Stein- und Braunkohle, Wirkungsgradsteigerung durch fortgeschrittene Dampfparameter, Prinzipien des Gas- und Dampfturbinenkraftwerks. **Kraftwerksanlagen II (Schnell):** • Erdgas-/Kohle-Kombi- und Verbundkraftwerke, Kombinierte Kraftwerksprozesse (insbes. Kohledruckvergasung), Vergleich von Kraftwerkstechnologien. **Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik (Wauschkuhn):** • Grundlagen und Methoden der Investitionsrechnung, Investitions- und Betriebskosten von Kraftwerken, Bestimmung der

	Wirtschaftlichkeit von Kraftwerken und Beispiele zur Anwendung der Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik.
14. Literatur:	• Vorlesungsmanuskript „Kraftwerksanlagen I“ • Vorlesungsmanuskript „Kraftwerksanlagen II“ • Vorlesungsmanuskript „Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik“ • Weiterführende Literaturhinweise in den Vorlesungen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 159601 Vorlesung Kraftwerksanlagen I • 159602 Vorlesung Kraftwerksanlagen II • 159603 Vorlesung Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 70 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 110 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15961 Kraftwerksanlagen (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentationen, Skripte zu den Vorlesungen, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 15970 Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen

2. Modulkürzel:	042500012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Uwe Schnell
9. Dozenten:	• Uwe Schnell • Oliver Thomas Stein • Benedetto Risio
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, fundierte Grundlagen in Mathematik, Physik und Informatik. Fundamentals of engineering sciences and profound knowledge of mathematics, physics, and information technology.
12. Lernziele:	Die Studierenden des Moduls haben die Prinzipien und Möglichkeiten der Modellierung und Simulation von Feuerungsanlagen sowie insbesondere der Turbulenzmodellierung verstanden. Sie können beurteilen für welchen Verwendungszweck, welche Simulationsmethode am besten geeignet ist. Sie können erste einfache Anwendungen der Verbrennungs- und Feuerungssimulation realisieren und verfügen über die Basis zur vertieften Anwendung der Methoden, z.B. in einer studentischen Arbeit. Students will learn the principles and the possibilities of modelling and simulation of technical combustion systems. They will study which models and which simulation methods are suitable for different applications. They will be able to perform simple combustion simulations, and based on this knowledge they will have the prerequisites for applying these fundamentals, e.g. in the frame of a student's project.
13. Inhalt:	I: Verbrennung und Feuerungen II (Schnell): • Strömung, Strahlungswärmeaustausch, Brennstoffabbrand und Schadstoffentstehung in Flammen und Feuerräumen: Grundlagen, Berechnung und Modellierung.

II: Simulations- und Optimierungsmethoden für die Feuerungstechnik (Risio):
• Einsatzfelder für technische Flammen in der Energie- und Verfahrenstechnik, Techniken zur Abbildung industrieller Feuerungssysteme, Aufbau und Funktion moderner Höchstleistungsrechner, Algorithmen und Programmiertechnik für die Beschreibung von technischen Flammen auf Höchstleistungsrechnern, Besuch des Virtual-Reality (VR)-Labors des HLRS und Demonstration der VR-Visualisierung für industrielle Feuerungen, Methoden zur Bestimmung der Verlässlichkeit feuerungstechnischer Vorhersagen (Validierung) an Praxis-Beispielen, Optimierung in der Feuerungstechnik: Gradientenverfahren, Evolutionäre Verfahren und Genetische Algorithmen

III: Grundlagen technischer Verbrennungsvorgänge III (Stein):
• Lösung nicht-linearer Gleichungssysteme
• Verfahren zur Zeitdiskretisierung
• Homogene Reaktoren
• Eindimensionale Reaktoren/Flammen

I: Combustion and Firing Systems II (Schnell):
Fundamentals of model descriptions for turbulent reacting fluid flow, radiative heat transfer, combustion of fuels, and pollutant formation in flames and furnaces.

II: Simulation and Optimization Methods for Combustion Systems (Risio):
Applications of technical flames in energy technology and process engineering, techniques for "mapping" of industrial combustion systems on computers, design and operation of state-of-the art super computers at HLRS University of Stuttgart, algorithms and programming paradigms for modelling technical flames on super computers, visit of the Virtual Reality (VR) laboratory at HLRS, demonstration of VR visualization of industrial flames, methods for determining the reliability of predictions ("validation") using exemplary technical flames, and optimization methods (gradient methods, evolutionary methods and genetic algorithms).

III: Fundamentals of Technical Combustion Processes III (Stein):
Solution of non-linear equation systems
Methods for temporal discretization
Homogeneous reactors
One-dimensional reactors/flames

14. Literatur:

- Vorlesungsmanuskript „Verbrennung & Feuerungen II“
- Vorlesungsmanuskript „Simulations- und Optimierungsmethoden für die Feuerungstechnik“
- Vorlesungsfolien „Grundlagen technischer Verbrennungsvorgänge III"
- S.R. Turns, "An Introduction to Combustion: Concepts and Applications", 2nd Edition, McGraw Hill (2006)
- J. Warnatz, U. Maas, R.W. Dibble, "Verbrennung", 4th Edition, Springer (2010)
- J.H. Ferziger, M. Peric, "Computational Methods for Fluid Dynamics", 3rd Edition, Springer (2002)

15. Lehrveranstaltungen und -formen:

• 159701 Vorlesung Verbrennung und Feuerungen II

	• 159702 Vorlesung Simulations- und Optimierungsmethoden für die Feuerungstechnik • 159703 Vorlesung Grundlagen technischer Verbrennungsvorgänge III
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 62 h Selbststudium: 118 h Gesamt: 180 h Time of attendance: 62 hrs Time outside classes: 118 hrs Total time: 180 hrs
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15971 Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Skripte zu Vorlesungen und Praktikum, ILIAS, Computeranwendungen
20. Angeboten von:	

Modul: 37010 Netzintegration von Windenergie

2. Modulkürzel:	050310026	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	Markus Pöller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Elektrische Energienetze 1
12. Lernziele:	Der Studierende kann Probleme des Zusammenspiels von Windenergieanlagen und Energieversorgungsnetzen richtig im Zusammenhang einordnen und Ansätze für Problemlösungen identifizieren.
13. Inhalt:	- Physikalische Grundlagen der Windturbine - Aerodynamische Grundlagen - Generatorkonzepte - Netzrückwirkungen - Betrieb von Netzen mit hohem Windenergieanteil - Einfluss der Windenergie auf die Netzstabilität - Fallbeispiele
14. Literatur:	• Hau, Windkraftanlagen - Grundlagen, Technik, Einsatz, Wirtschaftlichkeit, 4. Aufl., 2008 • Heier, Windkraftanlagen - Systemauslegung, Integration und Regelung, 4. Aufl., 2005 • Hormann/Just/Schlabbach, Netzrückwirkungen, 3. Aufl., 2008 • Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze Springer-Verlag, 6. Aufl., 2004 • V. Crastan, Elektrische Energieversorgung II, 2 Aufl., 2008
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	370101 Vorlesung Netzintegration von Windenergie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37011 Netzintegration von Windenergie (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint, Tafel
20. Angeboten von:	Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 21930 Photovoltaik II

2. Modulkürzel:	050513020	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Heinz Werner
9. Dozenten:	• Jürgen Heinz Werner • Markus Schubert
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Photovoltaik I
12. Lernziele:	Kenntnisse über den Aufbau, die Leistungsfähigkeit, Charakterisierung und Wirtschaftlichkeit von Photovoltaikanlagen
13. Inhalt:	1) Solarstrahlung 2) Solarzellen: Alternativen zu konventionellem, kristallinen Silizium 3) Markt und Wirtschaftlichkeit von Photovoltaikanlagen 4) Module: Temperatur, Verschaltung, Schutzdioden 5) Standort und Verschattung 6) Komponenten von Photovoltaikanlagen 7) Planung und Dimensionierung 8) Simulationen 9) Installation und Inbetriebnahme 10) Betrieb, Wartung, Monitoring 11) Photovoltaische Messtechnik
14. Literatur:	- K. Mertens, Photovoltaik: Lehrbuch zu Grundlagen, Technologie und Praxis, 2. Auflage (Hanser, Berlin, 2013) - DGS-Leitfaden, Photovoltaische Anlagen (Deutsche Gesellschaft für Sonnenenergie, Berlin, 2012)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 219301 Vorlesung Photovoltaik II • 219302 Übung Photovoltaik II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	21931 Photovoltaik II (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Photovoltaik

Modul: 28550 Regelung von Kraftwerken und Netzen

2. Modulkürzel:	042500042	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Absolventen des Moduls kennen die kraftwerks- und netzseitigen Automatisierungs- und Regelungsaufgaben im Bereich der Stromerzeugung. Sie sind mit den aktuellen nationalen und internationalen Spezifikationen und Richtlinien für die Standard-Regelaufgaben in der Stromerzeugung vertraut und können bestehende Regelungen und ihre Auswirkungen auf das Verbundsystem bewerten.
13. Inhalt:	I: Einführung I.1 Aufbau elektrischer Energieversorgungssysteme I.2 Grundlagen der Systemdynamik und der Regelungstechnik I.3: Europäisches Verbundnetz und Verbundnetze weltweit I.4 Stromerzeugung und Netzbetrieb im liberalisierten Versorgungssystem II: Dynamisches Verhalten und Regelung der Netzpartner II.1a: fossile Dampfkraftwerke II.1b: Kernkraftwerke II.1c: Solarthermische Kraftwerke II.1d: Wasserkraftwerke II.1e: Windkraftanlagen II.1f: weitere dezentrale Erzeuger II.2: Verbraucher II.3: Netzbetriebsmittel/Leistungselektronik III: Netzregelung und Systemführung III.1: Frequenz-Wirkleistungs-Regelung III.2: Spannungsregelung III.3: Dynamisches Netzverhalten III.4: Monitoring IV: Aktuelle Herausforderungen IV.1: Einbindung erneuerbarer Energien

	IV.2: Ausweitung des europäischen Stromhandels IV.3: Erweiterungen des europäischen Verbundnetzes V: Übungen V.1: Fossil befeuerte Kraftwerke V.2: Kernkraftwerke und Wasserkraftwerke V.3: Leistungs-Frequenzregelung V.4: Lastflussrechnung
14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, Nationale und internationale Netzcodes (TransmissionCode, DistributionCode, UCTE Operation Handbook)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	285501 Vorlesung Regelung von Kraftwerken und Netzen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 60 Stunden Selbststudium: 120 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	28551 Regelung von Kraftwerken und Netzen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	28550 Regelung von Kraftwerken und Netzen
19. Medienform:	Präsentation, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 30610 Regelungstechnik für Kraftwerke

2. Modulkürzel:	042500043	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Thermodynamik, Grundlagen der Regelungstechnik, Mathematik
12. Lernziele:	Die Absolventen des Moduls verstehen das Automatisierungssystem eines komplexen verfahrenstechnischen Prozesses. Neben den Grundlagen der Prozessautomatisierung erhalten sie Einblick in die Auslegung und Umsetzung moderner Regelungskonzepte in bestehenden Kraftwerksanlagen. Neben klassischen regelungstechnischen Methoden werden auch Zustandsregler und -beobachter sowie prädiktive Ansätze behandelt. Die Regelkonzepte werden ergänzt durch modellbasierte Steuerungskonzepte. Durch die Einbeziehung konkreter Forschungsprojekte wird ein hoher Praxisbezug hergestellt.
13. Inhalt:	• Grundlagen der Prozessautomatisierung • Verschiedene Blockführungskonzepte • Kraftwerksprozesse: Kohlekraftwerke und kombinierte Gas- und Dampfkraftwerke • Einsatz klassischer Regelungskonzepte • Einsatz von Zustandsregelung und -Beobachtung • Einsatz modellbasierter Steuerungen • Besuch des Heizkraftwerks der Uni Stuttgart
14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, einschlägige Veröffentlichungen und Konferenzbeiträge,

	Effenberger - Dampferzeugung Klefenz - Die Regelung von Dampfkraftanlagen und weitere Lehrbücher
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	306101 Vorlesung Regelungstechnik für Kraftwerke
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30611 Regelungstechnik für Kraftwerke (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	ILIAS, PPT-Präsentationen, Tafelanschrieb, Besuch des Heizkraftwerks
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

2106 Energiesysteme und Energiewirtschaft

Zugeordnete Module:

16000	Erneuerbare Energien
16020	Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme
29200	Energiesysteme und effiziente Energieanwendung
30800	Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte
32030	Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft
36820	Energie und Umwelt
36840	Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
36850	Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
67240	Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung
68280	Energetische Optimierung der Produktion
68390	Energiemärkte und Energiehandel
68400	Energiepolitik
69470	Energieeffizienz II - Branchentechnologien
69480	Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung
69490	Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien

Modul: 16020 Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme

2. Modulkürzel:	042410042	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andreas Friedrich
9. Dozenten:	Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Abgeschlossenes Grundstudium und Grundkenntnisse Ingenieurwesen
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen verstehen das Prinzip der elektrochemischen Energiewandlung und können aus thermodynamischen Daten Zellspannungen und theoretische Wirkungsgrade ermitteln. Die Teilnehmer/-innen kennen die wichtigsten Werkstoffe und Materialien in der Brennstoffzellentechnik und können die Funktionsanforderungen benennen. Die Teilnehmer/innen beherrschen die mathematischen Zusammenhänge, um Verluste in Brennstoffzellen zu ermitteln und technische Wirkungsgrade zu bestimmen. Sie kennen die wichtigsten Untersuchungsmethoden für Brennstoffzellen und Brennstoffzellensystemen. Die Teilnehmer/-innen können die wichtigsten Anwendungsbereiche von Brennstoffzellensystemen und ihre Anforderungen benennen. Sie besitzen die Fähigkeit, typische Systemauslegungsaufgaben zu lösen. Die Teilnehmer/-innen verstehen die grundlegenden Veränderungen und Triebkräfte der relevanten Märkte, die zu der Entwicklung von Brennstoffzellen und der Einführung einer Wasserstoffinfrastruktur führen.
13. Inhalt:	• **Einführung in die Energietechnik,** Entwicklung nachhaltiger Energietechnologien, Erscheinungsformen der Energie; Energieumwandlungsketten, Elektrochemische Energieerzeugung: - Systematik - • **Thermodynamische Grundlagen** der elektrochemischen Energieumwandlung, Chemische Thermodynamik: Grundlagen und Zusammenhänge, Elektrochemische Potentiale und die freie Enthalpie DeltaG, Wirkungsgrad der elektrochemischen Stromerzeugung, Druckabhängigkeit der elektrochemischen Potentiale / Zellspannungen, Temperaturabhängigkeit der elektrochemischen Potentiale

- **Aufbau und Funktion von Brennstoffzellen,** Komponenten: Anforderungen und Eigenschaften, Elektrolyt: Eigenschaften verschiedener Elektrolyte, Elektrochemische Reaktionsschicht von Gasdiffusionselektroden, Gasdiffusionsschicht, Stromkollektor und Gasverteiler, Stacktechnologie
- **Technischer Wirkun gsgrad** , Strom-Spannungskennlinien von Brennstoffzellen; U(i)-Kennlinien, Transporthemmungen und Grenzströme, zweidimensionale Betrachtung der Transporthemmungen, Ohm`scher Bereich der Kennlinie, Elektrochemische Überspannungen: Reaktionskinetik und Katalyse, experimentelle Bestimmung einzelner Verlustanteile

Technik und Systeme (SS):

- **Überblick:** Einsatzgebiete von Brennstoffzellensystemen, stationär, mobil, portabel
- **Brennstoffzellensysteme ,** Niedertemperaturbrennstoffzellen, Alkalische Brennstoffzellen, Phosphorsaure Brennstoffzellen-, Polymerelektrolyt-Brennstoffzellen, Direktmethanol-Brennstoffzellen, Hochtemperaturbrennstoffzellen, Schmelzkarbonat-Brennstoffzellen, Oxidkeramische Brennstoffzellen
- **Einsatzbereiche von Brennstoffzellensystemen,** Verkehr: Automobilsystem, Auxiliary Power Unit (APU), Luftfahrt, stationäre Anwendung: Dezentrale Blockheizkraftwerke, Hausenergieversorgung, Portable Anwendung: Elektronik, Tragbare Stromversorgung, Netzunabhängige Stromversorgung
- **Brenngasbereitstellung und Systemtechnik** , Wasserstoffherstellung: Methoden, Reformierung, Systemtechnik und Wärmebilanzen,
- **Ganzheitliche Bilanzierung** , Umwelt, Wirtschaftlichkeit, Perspektiven der Brennstoffzellentechnologien

14. Literatur:	• Vorlesungszusammenfassungen, empfohlene Literatur: • P. Kurzweil, Brennstoffzellentechnik, Vieweg Verlag Wiesbaden, ISBN 3-528-03965-5
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 160201 Vorlesung Grundlagen Brennstoffzellentechnik • 160202 Vorlesung Brennstoffzellentechnik, Technik und Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16021 Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Kombination aus Multimediapräsentation, Tafelanschrieb und Übungen.
20. Angeboten von:	Institut für Thermodynamik und Wärmetechnik

Modul: 36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien

2. Modulkürzel:	042411045	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andreas Friedrich
9. Dozenten:	Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/innen haben Kenntnisse in Grundlagen und Anwendungen der Batterietechnik. Sie verstehen das Prinzip der elektrochemischen Energieumwandlung und sind in der Lage, Zellspannung und Energiedichte mit Hilfe thermodynamischer Daten zu errechnen. Sie kennen Aufbau und Funktionsweise von typischen Batterien (Alkali- Mangan, Zink-Luft) und Akkumulatoren (Blei, Nickel- Metallhydrid, Lithium). Sie verstehen die Systemtechnik und Anforderungen typischer Anwendungen (portable Geräte, Fahrzeugtechnik, Pufferung regenerativer Energien, Hybridsysteme). Sie haben grundlegende Kenntnisse von Herstellungsverfahren, Sicherheitstechnik und Entsorgung.
13. Inhalt:	- Grundlagen: Elektrochemische Thermodynamik, Elektrolyte, Grenzflächen, elektrochemische Kinetik - Primärzellen: Alkali-Mangan - Sekundärzellen: Blei-Säure, Nickel-Metallhydrid, Lithium-Ionen

	- Anwendungen: Systemtechnik, Hybridisierung, portable Geräte, Fahrzeugtechnik, regenerative Energien - Herstellung, Sicherheitstechnik und Entsorgung
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung; A. Jossen und W. Weydanz, Moderne Akkumulatoren richtig einsetzen (2006).
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368501 Vorlesung Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Vor- / Nachbereitung: 62 h Gesamtaufwand: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36851 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb und Powerpoint-Präsentation
20. Angeboten von:	

Modul: 68280 Energetische Optimierung der Produktion

2. Modulkürzel:	042610001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Sauer
9. Dozenten:	Alexander Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, Grundlagen der Investitionsrechnung
12. Lernziele:	Der Studierende kennt: • die verschiedenen politischen und wirtschaftlichen Rahmenbedingungen zur Förderung von industriellen Effizienzmaßnahmen • Methoden zur Wirtschaftlichkeitsbewertung von Investitionsprojekten in Energieeffizienzmaßnahmen und kann die geeignetste davon auswählen • unterschiedliche Methoden zur Steigerung der betrieblichen Energieeffizienz und kann entsprechend den Gegebenheiten im Unternehmen eine geeignete Methode wählen, anwenden und Ergebnisse richtig deuten • die grundlegenden Begriffe zur Beurteilung der energetischen Qualität • verschiedene Effizienztechnologien (z.B.: Wärmepumpe, BHKW, usw) und versteht es diese unter Nutzung von Synergieeffekten geschickt in Produktionsprozesse zu integrieren • die Vorteile einer intelligent verschalteten Produktion • die Eigenschaften und Anwendungsbereiche verschiedener Energiespeichertechnologien und wie diese in Kombination mit erneuerbaren Energien verwendet werden können • den Unterschied zwischen Lastmanagement, -verschiebung, -verzicht und -abwurf
13. Inhalt:	Behandelte Inhalte: • Energieeffizienz im internationalen Kontext • Programme, Geschäftsmodelle und Finanzierung von Energieeffizienz

	• Im Rahmen der Vorlesung führen die Vorlesungsteilnehmer eigenständig eine Energieeffizienzanalyse im Haushalt durch. • Methoden zur Steigerung der Energieeffizienz • Technologische Ansätze zur Steigerung der Energieeffizienz • Ausgewählte Energiespeichertechnologien in der Produktion • Lastmanagement („Demand Side Management“) • Industrial Smart Grids
14. Literatur:	Online-Manuskript Neugebauer, R.; Handbuch Ressourcenorientierte Produktion; Carl Hanser Verlag Bauernhansl, T.; Energieeffizienz in Deutschland - eine Metastudie
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	682801 Vorlesung Energetische Optimierung der Produktion
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium incl. Prüfungsvorbereitung: 62 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	68281 Energetische Optimierung der Produktion (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0, schriftlich (60 min), eventuell oral (20 min.)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 36820 Energie und Umwelt

2. Modulkürzel:	041210003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Rainer Friedrich
9. Dozenten:	Rainer Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kenntnisse in Thermodynamik, Chemie, Physik
12. Lernziele:	Die Teilnehmer können die bei der Umwandlung bzw. Nutzung von Energie entstehenden Umwelteinwirkungen (z. B. Emissionen von Schadstoffen und Klimagasen) benennen und quantifizieren. Sie können überdies die durch die Umwelteinwirkungen entstehenden Auswirkungen auf Umwelt (Biodiversität), Klima und Gesundheit abschätzen und kennen Maßnahmen zur Verminderung der Auswirkungen.
13. Inhalt:	a) Umwelteinwirkungen durch Energieumwandlung im Normalbetrieb und bei Unfällen, insbesondere Betrachtung der Kategorien: Luftschadstoffbelastung: Feinstaub, SO2, NOx, CO, Feinstaub, VOC, NH3, Schwermetalle,... Treibhausgasemissionen Emission radioaktiver Stoffe Flächen'verbrauch' Lärm Abwärme elektromagnetische Strahlung. b) Transport und chemische oder physikalische Umwandlung der emittierten Stoffe oder der emittierten Energie in den Umweltmedien (Luft, Boden, Wasser,...);

	c) Schäden bzw. Risiken durch die Exposition, insbesondere Gesundheitsrisiken und Schäden an Ökosystemen (Biodiversitätsverluste), Schäden durch Klimaänderungen, Schäden an Materialien und Ernteverluste. d) Gesetze, Verordnungen, Direktiven zur Kontrolle der Umwelteinwirkungen; technische und nicht-technische Maßnahmen zur Verminderung von Umweltein- und -auswirkungen.
14. Literatur:	• Online-Manuskript • Borsch, P. Wagner, H.-J. 1997: Energie und Umweltbelastung; Berlin: Springer-Verlag • Möller, D. 2003: Luft - Chemie, Physik, Biologie, Reinhaltung, Recht; Berlin: de Gruyter • Roth, E. 1994: Mensch, Umwelt und Energie : die zukünftigen Erfordernisse und Möglichkeiten der Energieversorgung; Düsseldorf: etv • Fifth Assessment Report (AR5) 2015 of the 'International Panel on Climate Change': online unter www.ipcc.ch
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368201 Vorlesung und OnlineÜbungen Energie und Umwelt
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h **Gesamt: 90 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36821 Energie und Umwelt (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung und teilweise Tafelanschrieb, Lehrfilme, begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 69490 Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien

2. Modulkürzel:	041211011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Radgen
9. Dozenten:	Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul „Energiewirtschaft und Energieversorgung“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Struktur des Energieverbrauchs in Industrie, Handel und Gewerbe. Sie kennen Definitionen, Begriffe und Methoden im Zusammenhang mit Energieeffizienz. Sie haben ein Verständnis für die Einflussfaktoren auf den Energieverbrauch und Kenntnisse in Bezug auf Hemmnisse bei der Umsetzung in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung. Sie verfügen über Kenntnisse im Bereich der Messtechnik und die Fähigkeit zur wirtschaftlichen Bewertung von Energieeffizienzinvestitionen. Sie kennen die wesentlichen Querschnitts mit energetischer Bedeutung.
13. Inhalt:	• Energieverbrauch und Energieeinsparpotentiale • Einflussfaktoren des Energieverbrauchs • Querschnittstechnologien (Elektromotoren, Druckluft, Pumpen, Kälte, Ventilatoren, Trockner und Öfen, Wärmeübertrager und Abwärmenutzung, Beleuchtung, Dampf- und Warmwassererzeugung, Transformatoren)
14. Literatur:	Skript Blesl, M.; Kessler, A.: Energieeffizienz in der Industrie, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2013 Rebhahn (Hrsg.): Energiehandbuch - Gewinnung, Wandlung und Nutzung von Energie. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2002.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	694901 Vorlesung Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h

	Gesamt: 90 h	
17. Prüfungsnummer/n und -name:	69491	Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 60 min oder mündlich 20 min
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 69470 Energieeffizienz II - Branchentechnologien

2. Modulkürzel:	041211012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Radgen
9. Dozenten:	• Markus Blesl • Alois Kessler • Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul „Energiewirtschaft und Energieversorgung“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Struktur des Energieverbrauchs in Industrie, Handel und Gewerbe. Sie kennen Definitionen, Begriffe und Methoden im Zusammenhang mit Energieeffizienz. Sie haben ein Verständnis für die Einflussfaktoren auf den Energieverbrauch und Kenntnisse in Bezug auf Hemmnisse bei der Umsetzung in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung. Sie verfügen über Kenntnisse im Bereich der Messtechnik und die Fähigkeit zur wirtschaftlichen Bewertung von Energieeffizienzinvestitionen. Sie kennen die wesentlichen Branchentechnologien mit energetischer Bedeutung.
13. Inhalt:	• Energieverbrauch und Energieeinsparpotentiale • Einflussfaktoren des Energieverbrauchs • Branchentechnologien (Metallerzeugung und -verarbeitung, Chemische Industrie, Steine und Erden (Zement, Glas, Keramik), Holz-/Papierindustrie, Lebensmittelindustrie, Galvanik, Lackierung, Rechenzentren) • Übertragung auf andere Branchen oder Prozesse
14. Literatur:	• Skript • Blesl, M.; Kessler, A.: Energieeffizienz in der Industrie, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2013 • Rebhahn (Hrsg.): Energiehandbuch - Gewinnung, Wandlung und Nutzung von Energie. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2002.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	694701 Vorlesung Energieeffizienz II - Branchentechnologien

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	69471 Energieeffizienz II - Branchentechnologien (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 60 min oder mündlich 20 min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 69480 Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung

2. Modulkürzel:	041211010	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Radgen
9. Dozenten:	• Markus Blesl • Alois Kessler • Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul „Energiewirtschaft und Energieversorgung“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Struktur des Energieverbrauchs in Industrie, Handel und Gewerbe. Sie kennen Definitionen, Begriffe und Methoden im Zusammenhang mit Energieeffizienz. Sie haben ein Verständnis für die Einflussfaktoren auf den Energieverbrauch und Kenntnisse in Bezug auf Hemmnisse bei der Umsetzung in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung. Sie verfügen über Kenntnisse im Bereich der Messtechnik und die Fähigkeit zur wirtschaftlichen Bewertung von Energieeffizienzinvestitionen. Sie kennen die wesentlichen Querschnitts- und Branchentechnologien mit energetischer Bedeutung.
13. Inhalt:	• Energieverbrauch und Energieeinsparpotentiale • Einflussfaktoren des Energieverbrauchs • Querschnittstechnologien (Elektromotoren, Druckluft, Pumpen, Kälte, Ventilatoren, Trockner und Öfen, Wärmeübertrager und Abwärmenutzung, Beleuchtung, Dampf- und Warmwassererzeugung, Transformatoren) • Branchentechnologien (Metallerzeugung und -verarbeitung, Chemische Industrie, Steine und Erden (Zement, Glas, Keramik), Holz-/Papierindustrie, Lebensmittelindustrie, Galvanik, Lackierung, Rechenzentren) • Übertragung auf andere Branchen oder Prozesse
14. Literatur:	• Skript

	• Blesl, M.; Kessler, A.: Energieeffizienz in der Industrie, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2013 • Rebhahn (Hrsg.): Energiehandbuch - Gewinnung, Wandlung und Nutzung von Energie. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2002.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 694801 Vorlesung Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien • 694802 Vorlesung Energieeffizienz II - Branchentechnologien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	69481 Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 120 min oder mündlich 40 min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 68390 Energiemärkte und Energiehandel

2. Modulkürzel:	041210090	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	Kai Hufendiek
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Energiewirtschaft (z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung")
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen kennen die Grundbegriffe und Grundzüge von Energiemärkten, insbesondere die Märkte für Öl, Erdgas, Kesselkohle, Strom und Emissionsrechte. Dabei lernen Sie die Eigenschaften und Zusammenhänge von Commodity-Märkten (Warenmärkten) kennen: Märkte, Produkte, Marktplätze, Preisbildungsmechanismen, Eigenschaften von Angebot und Nachfrage, Rahmenbedingungen. Dabei werden die Mechanismen an Börsen und anderen Marktplätzen betrachtet. Sie lernen die Aufgabe solcher Märkte, Grundlagen für deren Effizienz und die Interessen der unterschiedlichen Akteure kennen. Sie setzen sich intensiv mit marktbasierten Risiken, insbesondere Preis- und Counterparty Risiken auseinander, lernen Methoden zur Messung und Konzepte zum Management solcher Risiken sowie Handelsstrategien kennen. Sie wissen, wie eine Handelsposition zu bestimmen ist, können diese bewerten und zielgerichtet verändern. Der Zusammenhang zwischen Märkten, Preiserwartungen, Risikomanagement und Investitionen ist ihnen geläufig sowie Vermarktungsstrategien für Energieerzeugungsanlagen und Speicher. Darüber hinaus lernen Sie die Organisation von Handelshäusern kennen, die in Commodity-Märkten agieren. Die in den Vorlesungen vermittelten theoretischen Grundlagen werden mittels eines Planspiels zum Thema Energiehandel interaktiv getestet..
13. Inhalt:	• Aufbau und Funktion von Energiemärkten • Rolle von Energiemärkten im Energiesystem

	• Produkte auf Energiemärkten • Regulierung von Märkten • Marktmacht von Unternehmen • Zusammenhang zwischen Information, Marktspielregeln, Marktstrukturen und Preisbildung • Aufgabe und Funktion von Risikomanagement und Risiko Controlling • Positionsbestimmung, Mark-to-Market, Risikomaße wie Value at Risk und ihre Aufgabe • Handels- und Risikomanagementstrategien wie Spekulation und Hedging • Konzept der Deltaposition und des Deltahedging • Eigenschaften von Derivaten und Grundzüge deren Bewertung • Detaillierte Betrachtung der Märkte für Rohöl und Ölprodukte, Erdgas, Kesselkohlen und Seefrachten, Emissionsrechten sowie Strom in Europa • Bewertung von Investitionen in wettbewerblichen Märkten und Entscheidungsmechanismen • Modellierung und Analyse von Märkten • Organisation und Verantwortung von Handelshäusern
14. Literatur:	• Online-Unterlagen zur Vorlesung • Schwintowski, H.-P. (Hrsg): Handbuch Energiehandel. Erich Schmidt Verlag & Co., 2014. • Stoft, S.: Power System Economics. IEEE Press, Wiley-Interscience, 2002. • Burger, M.; Schindmayr, G.; Graeber, B.: Managing Energy Risk. 2nd ed., Wiley, 2014.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 683901 Vorlesung Energiemärkte und Energiehandel • 683902 Projektseminar Planspiel Energiehandel
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	68391 Energiemärkte und Energiehandel (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 68400 Energiepolitik

2. Modulkürzel:	041210092	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	Joachim Pfeiffer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Energiewirtschaft (z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung", „Energiemärkte und Energiehandel“)
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen kennen die politischen Rahmenbedingungen von Energiemärkten in Europa und Deutschland (Regulierung und Wettbewerb). Die Teilnehmer/-innen kennen die zentrale Bedeutung sicherer, kostengünstiger und umweltverträglicher Energieversorgung vor dem Hintergrund nationaler Interessen sowie internationaler politischer und wirtschaftlicher Beziehungen. Sie benennen die Einflussfaktoren auf die langfristige Energiepreisentwicklung und verdeutlichen den Stellenwert von Wettbewerb auf den nationalen und internationalen Energiemärkten. Die Teilnehmer/-innen verstehen die Instrumente, Funktionsweise und Wirkungen der Energiepolitik.
13. Inhalt:	• Grundlagen der Energiepolitik • Entwicklung der Stromerzeugung in Deutschland und Europa • EU-Energiepolitik • Preisbildung in Energiemärkten - vom Monopol zum Wettbewerb • Klimapolitik - Grundlagen, internationale Dimension und internationale Umsetzung • Zusammensetzung und Entwicklung des deutschen Strommixes • Der Wärmemarkt • Verkehrspolitik als Energiepolitik • Geopolitische Aspekte der Energieversorgung
14. Literatur:	Online-Unterlagen

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	684001	Vorlesung Energiepolitik im Spannungsfeld von Wettbewerbsfähigkeit, Versorgungssicherheit und Umweltschutz
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 62 h Gesamt: 90 h	
17. Prüfungsnummer/n und -name:	68401	Energiepolitik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 29200 Energiesysteme und effiziente Energieanwendung

2. Modulkürzel:	041210010	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	• Kai Hufendiek • Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Thermodynamik, Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung")
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundlagen der rationellen Energieanwendung und können die wichtigsten Methoden zur quantitativen Bilanzierung und Analyse von Energiesystemen anwenden und sind damit in der Lage, Energiesysteme zu bewerten.
13. Inhalt:	• Konzepte der Nachhaltigkeit • Analysemethoden des energetischen Zustandes von Anlagen und Systemen • Pinch-Analyse • Exergoökonomische Methode • Abwärmenutzungsoptimierung • Wärmerückgewinnung • Einsatz von Wärmepumpen • Systemvergleiche von Energieanlagen • Systeme mit Kraft-Wärme-Kopplung • Energiemanagementsysteme und Energie-Audits, Organisation von Energieeffizienz in Unternehmen
14. Literatur:	Online-Manuskript, Daten- und Arbeitsblätter
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	292001 Vorlesung und Übung Techniken der rationellen Energieanwendung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudium und Prüfungsvorbereitung: 138 h

	Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29201 Energiesysteme und effiziente Energieanwendung (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	45710 Energieeffizienz in der Industrie
19. Medienform:	• Beamergestützte Vorlesung • teilweise Tafelanschrieb • Lehrfilme • begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen

2. Modulkürzel:	050310025	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	Rainer Joswig
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	- Elektrische Energietechnik - Elektrische Energienetze 1.
12. Lernziele:	Der Studierende hat Kenntnisse der komplexen technisch-organisatorischen Systeme der länderübergreifenden Elektrizitäts- und Gasversorgung in ihrem gesellschaftlichen und wirtschaftlichen Umfeld, sowie der wesentlichen, wirksamen Faktoren und Prozesse. Er hat die Fähigkeit, Probleme von Verbundbetrieb und -nutzung richtig im Zusammenhang einzuordnen und Ansätze für Problemlösungen zu identifizieren.
13. Inhalt:	- Verbundbetrieb großer Netze - Besonderheiten bei der Kupplung von Netzen - Netzführung, Energie-Dispatching und Netzleittechnik

	- Netzregelung in Verbundsystemen - Elektrizitätswirtschaftliche Verfahren und Kostenfragen - Stromhandel und Marktliberalisierung
14. Literatur:	Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze Springer-Verlag, 6. Aufl., 2004
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368401 Vorlesung Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 52 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36841 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen (BSL), schriftlich und mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 16000 Erneuerbare Energien

2. Modulkürzel:	041210008	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	• Kai Hufendiek • Ludger Eltrop
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Energiewirtschaft Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen
12. Lernziele:	Die Studierenden beherrschen die physikalisch-technischen Möglichkeiten der Energienutzung aus erneuerbaren Energieträgern. Sie wissen alle Formen der erneuerbaren Energien und die Technologien zu ihrer Nutzung. Die Teilnehmer/-innen können Anlagen zur Nutzung regenerativer Energien analysieren und beurteilen. Dies umfasst die technischen, wirtschaftlichen und umweltrelevanten Aspekte.
13. Inhalt:	• Die physikalischen und meteorologische Zusammenhänge der Sonnenenergie und ihre technischen Nutzungsmöglichkeiten • Wasserangebot und Nutzungstechniken • Windangebot (räumlich und zeitlich) und technische Nutzung • Geothermie • Speichertechnologien • energetische Nutzung von Biomasse • Potentiale, Möglichkeiten und Grenzen des Einsatzes erneuerbarer Energieträger in Deutschland. Empfehlung (fakultativ): IER-Exkursion Energiewirtschaft / Energietechnik
14. Literatur:	• Online-Manuskript • Boyle, G.: Renewable Energy - Power for a sustainable future, Oxford University Press, ISBN 0-19-926178-4 • Kaltschmitt, M., Streicher, W., Wiese, A. (Hrsg. 2006): Erneuerbare Energien : Systemtechnik, Wirtschaftlichkeit, Umweltaspekte. Berlin: Springer-Verlag • Hartmann, H. und Kaltschmitt, M. (Hrsg. 2002): Biomasse als erneuerbarer Energieträger - Eine technische, ökologische und

	ökonomische Analyse im Kontext der übrigen Erneuerbaren Energien. FNR-Schriftenreihe Band 3, Landwirtschaftsverlag, Münster • Kaltschmitt, M. und Hartmann, H. (Hrsg. 2009): Energie aus Biomasse. Grundlagen, Techniken und Verfahren. Berlin: Springer-Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 160001 Vorlesung Grundlagen der Nutzung erneuerbarer Energien I • 160002 Vorlesung Grundlagen der Nutzung erneuerbarer Energien II • 160003 Seminar Erneuerbare Energien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 70 h Selbststudium: 110 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16001 Erneuerbare Energien (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Zur erfolgreichen Absolvierung des Moduls gehört neben der bestandenen Modulprüfung ein Nachweis über 5 Teilnahmen am Seminar Erneuerbare Energien (Unterschriften auf Seminarschein). Das Seminar kann sowohl im SS als auch im WS besucht werden.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung und teilweise Tafelanschrieb, begleitendes Manuskript Primär Powerpoint-Präsentation
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 30800 Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte

2. Modulkürzel:	041210009	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Markus Blesl
9. Dozenten:	• Kai Hufendiek • Markus Blesl • Eric Jennes
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Thermodynamik, Ingenieurwissenschaftliche und betriebswirtschaftliche Grundlagen
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen beherrschen die physikalisch-technischen Grundlagen der gekoppelten Kraft-Wärme-Erzeugung in KWK-Anlagen. Die Teilnehmer/-innen können energetische Auslegungen und Wirtschaftlichkeitsbetrachtungen für diese Anlagen durchführen. Sie kennen unterschiedliche Wärmeversorgungssysteme und -strukturen mit ihren technischen, ökonomischen und ökologischen Parametern und können verschiedene Wärmeversorgungskonzepte technisch-wirtschaftlich vergleichen. Die Teilnehmer haben die Kompetenz, KWK-Anlagen und Wärmeversorgungssysteme zu analysieren und zu konzipieren.
13. Inhalt:	• Begriffe und Begriffsdefinitionen • Thermodynamische Grundlagen und Prozesse der Kraft-Wärme-Kopplung (KWK) • Konfiguration und Systemintegration von KWK-Anlagen anhand praktischer Beispiele • Wirtschaftlichkeitsrechnungen bei KWK-Anlagen • Kraft-Wärme-Kopplung in Deutschland • Begriffliche und methodische Grundlagen der Wärmeversorgung• • Grundlagen, Aufbau und Funktion von Wärmeversorgungssystemen• • Vergleich von Wärmeversorgungssystemen• • Verbindungen zwischen Wärme- und Energieversorgungssystemen• • Wärmeversorgung im Kontext der Energiewende

14. Literatur:	Online-Manuskript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 308001 Vorlesung Kraft-Wärme-Kopplung: Anlagen und Systeme • 308002 Vorlesung Wärmeversorgungskonzepte
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30801 Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung, begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung

2. Modulkürzel:	041210027	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Markus Blesl
9. Dozenten:	Markus Blesl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Systemanalyse (Modul „Systemtechnische Planungsmethoden in der Energiewirtschaft“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Methoden und Anwendung der Energiesystemmodellierung. Hierbei wird auf die verwendeten Modellierungsansätze, deren methodischen Umsetzung sowie deren energiewirtschaftlichen Motivation und Anwendung eingegangen. Die Hauptziele sind hierbei die Erlangung von Kenntnissen: • der Grundansätze der mathematischen Optimierung • der Modellierung von Netzen • der Methoden von agentenbasierten Systemen • Lernkurven • der Modellierung lokaler Energiesysteme (einschließlich Bilanzgrenzen, Energieautarkie)
13. Inhalt:	Grundlagen, Übersicht über Arten von Modellierungsansätzen, die im Bereich der Energiewirtschaft und Systemanalyse eingesetzt werden, Unterschiede zwischen Energiesystemmodellen und Partialmodellen, Optimierungsprobleme in Energiesystemmodellen und deren Einsatzbereiche: • Energiesystemanalyse und -design • Auslegung von Energiesystemen einschließlich Netzen (Versorgungsaufgabe)

	• Optimaler Betrieb von Energiesystemen und Energienetzen (Versorgungsaufg.) Dabei werden konkret folgende Methoden und Lösungsansätze in der Anwendung auf o. a. Probleme vermittelt: • Definition Versorgungsaufgabe und Systemabgrenzung • Kapazitätsbilanz • Speicher • Preisbildung (Schattenpreise) • Parametrische Optimierung als Option der Sensititvitätsanalyse • Auslegung von Wärmeversorgungssystemen • Umgang mit Unsicherheiten einschließlich stochastischer Optimierungsansätze • Netzmodellierung • Modellierung von Politikinstrumenten • Agenten und multikriterielle Entscheidungsoptionen • Lernkurven • Lokale Energiesystemmodelle und räumlich detaillierte Modellierung
14. Literatur:	Online-Manuskript Josef Kallrath, Gemischt-ganzzahlige Optimierung: Modellierung in der Praxis, Springer Spectrum Verlag, 2. Auflage, Heidelberg, 2013 Markos Papageorgiou, Optimierung: Statische, Dynamische, Stochastische Verfahren für die Anwendung, Springer Vieweg, 2012
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 672401 Vorlesung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672402 Übung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672403 Planspiel Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67241 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 32030 Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft

2. Modulkürzel:	041210017	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	Marcus Mattis
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung, z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung"
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen kennen die Praxis der strategischen Unternehmensplanung und verstehen deren Komplexität. Sie können die Einwirkungen der technischen, volks- und betriebswirtschaftlichen sowie politischen Parameter auf die Unternehmen der Energiewirtschaft und auf Investitions- und Standortentscheidungen identifizieren und darstellen. Die Teilnehmer/-innen verstehen die grundlegenden Veränderungen des Energiemarkts, die mit der Entwicklung der Unternehmen zu multi-utility Anbietern verbunden sind.
13. Inhalt:	• Definition und Aufgaben der strategischen Unternehmensplanung • Besonderheiten der Energiewirtschaft • Organisation eines Energieversorgungsunternehmens (EVU) • Unternehmerisches Handeln eines EVU • Unternehmensziele eines EVU • Weiterentwicklung der Ziele eines EVU • Strategische Planung im Energieunternehmen Empfehlung (fakultativ): IER-Exkursion Energiewirtschaft / Energietechnik
14. Literatur:	Manuskript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	320301 Vorlesung Strategische Unternehmensplanung in der leitungsgebundenen Energiewirtschaft
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium und Prüfungsvorbereitung: 62 h

	Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32031 Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung und teilweise Tafelanschrieb, Lehrfilme, begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

2107 Kraftfahrzeugmechatronik

Zugeordnete Module:

11390	Grundlagen der Verbrennungsmotoren
13590	Kraftfahrzeuge I + II
14130	Kraftfahrzeugmechatronik I + II
21750	Softwaretechnik II
30920	Elektronikmotor
32950	Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen
33980	Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik

Modul: 30920 Elektronikmotor

2. Modulkürzel:	052601024	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nejila Parspour
9. Dozenten:	• wiss. MA • Enzo Cardillo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Elektrische Maschinen I
12. Lernziele:	Die Studierenden lernen den konstruktiven Aufbau und die Funktionsweise von Elektronikmotoren (bürstenlosen Gleichstrommaschinen).
13. Inhalt:	Einführung in den Aufbau und die Modellierung elektromagnetischer Kreise, magnetische und elektrische Ersatzschaltbilder, Aufbau und Funktion des Elektronikmotors, praktische Inbetriebnahme eines Elektronikmotors (Integrierte Veranstaltung: Vorlesung + praktische Übungen).
14. Literatur:	• T.J. E. Miller: Brushless Permanent-Magnet and Reluctance Motor Drives, oxford science publications1989 • N. Parspour: Bürstenlose Gleichstrommaschine mit Fuzzy Regelung für ein Herzunterstützungssystem, Shaker Verlag, Aachen, 1996
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	309201 Vorlesung Elektronikmotor
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30921 Elektronikmotor (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Tafel, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Elektrische Energiewandlung

Modul: 32950 Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen

2. Modulkürzel:	070830101	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hans-Christian Reuß
9. Dozenten:	Hans-Christian Reuß
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -- >Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kraftfahrzeugmechatronik I/II Für die Praktikumsversuche bieten wir zum leichteren Einstieg einen Elektronik-Brückenkurs an. Hierbei wird das von Ihnen im Bachelor bereits erworbene Wissen im Bereich der Elektrotechnik nochmals unter Zuhilfenahme von praxisorientierten Übungsaufgaben aufgefrischt. Informationen hierzu finden Sie auf der Internetseite des IVK.
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Eigenschaften von analogen und digitalen Signalen und können diese erläutern. Sie verstehen Aufbau sowie die Funktion eines Mikrorechners und seiner Komponenten. Die Studierenden können verschiedene Speicherarten unterscheiden. Außerdem sind sie in der Lage Programme für einen Mikrocontroller zu erstellen. Ferner kennen die Studierenden verschiedene Bussysteme, die im Kraftfahrzeug eingesetzt werden. Außerdem können sie diese Bussysteme unterscheiden, sowie deren Potential erkennen und bewerten. Wichtige Entwicklungswerkzeuge können sie nutzen. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, theoretische Vorlesungsinhalte anzuwenden und in der Praxis umzusetzen. Die Studierenden • können selbständig Prüfungen und Tests konzipieren, erstellen und durchführen • sind in der Lage, die Prüfungen und Tests auszuwerten und die Ergebnisse zu beurteilen.

	• kennen Grundlagen von Kommunikation und Diagnose im Kraftfahrzeug • verstehen die technischen Eigenheiten und Problemfelder moderner Kommunikationssysteme und Bordnetzelektronik • können elektronische Systeme im Kfz analysieren sowie Fehler identifizieren und beseitigen
13. Inhalt:	Embedded Controller: • Mikrorechnertechnik: Eigenschaften von analogen und digitalen Signalen • Struktur Mikrorechner: Aufbau eines Mikrorechners und dessen Komponenten (Speicher, Steuerwerk, Befehlsatz, Schnittstellen, ADC, DAC) • Embedded Systems, Embedded Controller, verschiedene Architekturen (Von Neumann, Harvard, Extended Harvard) • Übung: praktische Programmierung von Mikrocontrollern mit der Programmiersprache C (Taskverwaltung, Ansteuerung eines Schrittmotors, CAN-Netzwerk) Datennetze: • Netztopologien: ISO-OSI-Schichtenmodell, Schnittstellen, Buszugriffsverfahren, Fehlererkennung, Arbitration, Leitungscodes • Verschiedene Bussysteme (CAN, FlexRay, LIN), Vertiefung der einzelnen Bussysteme (Botschaftsaufbau, Fehlererkennung und Behandlung, Bitcodierung, Eigenschaften, Vor- und Nachteile) • Übung: praktische Nutzung eines Entwicklungsprogramms, Aufbau eines CAN-Netzwerkes Praktikum: • Datennetze I In diesem Versuch werden zunächst die allgemeinen technischen Grundlagen von Datennetzen in Kraftfahrzeugen aufgearbeitet und anschließend der im Automobil am meisten verbaute Controller-Area-Network-(CAN)-Bus an einem Laborversuchsstand analysiert. In einem Aufbau, bestehend aus mehreren Steuergeräten, einem Gateway und einem Kombi-Instrument von einem PKW, wird von den Studierenden zu Beginn der Datenaustausch zwischen den Systemkomponenten mit einem Oszilloskop gemessen, um die elektrische Funktionsweise von diesem im praktischen Einsatz sehen zu können, anschließend werden die Systeme mit vorgegebenen Fehlern beaufschlagt, um deren Auswirkungen feststellen zu können. Des Weiteren werden mit Hard- und Software der Firmen Vector und Volkswagen die Themen der Fehlerdiagnose und des Reverse Engineering behandelt. Die Versuchsdurchführung erfolgt in Kleinstgruppen und wird selbständig unter Aufsicht einer studentischen Hilfskraft durchgeführt. Bevor Sie sich zu der mündlichen Prüfung des Moduls "Embedded Controller und Datennetze im Kraftfahrzeug" anmelden können, müssen Sie die beiden zugehörigen Praktika Datennetze 1 und Datennetze 2 erfolgreich absolviert haben. • Datennetze II In diesem Versuch werden, ausgehend von den Zielen des FlexRay-Konsortiums, die technischen Grundlagen des in Kraftfahrzeugen eingesetzten FlexRay-Busses vermittelt.

	Mit Hilfe eines Steer-by-wire-Systems setzen die Studierenden selbstständig die Vernetzung der Busteilnehmer um und erarbeiten die Unterschiede zwischen den Bussystemen FlexRay und CAN. Dazu wird in mehreren Versuchen das FlexRay- und das CAN-Protokoll am Oszilloskop und am PC mit der Software IXXAT Multibus Analyser analysiert, die Systeme mit verschiedenen Fehlern beaufschlagt und deren Auswirkungen diagnostiziert. Im Zuge dessen erlernen die Studierenden das praktische Arbeiten mit dem Rapid-Prototyping-Modul ETAS ES910, der Software ETAS Intecrio sowie die Vorteile von Rapid Prototyping und AUTOSAR. Die Versuchsdurchführung erfolgt in Kleinstgruppen und wird selbständig unter Aufsicht einer studentischen Hilfskraft durchgeführt. Bevor Sie sich zu der mündlichen Prüfung des Moduls "Embedded Controller und Datennetze im Kraftfahrzeug" anmelden können, müssen Sie die beiden zugehörigen Praktika Datennetze 1 und Datennetze 2 erfolgreich absolviert haben.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdruck: „Embedded Controller" (Reuss) • Vieweg Verlag: W. Ameling, Digitalrechner Band 1 und 2 • Vieweg Verlag: B. Morgenstern, Elektronik III Digitale Schaltungen und Systeme • Hanser Verlag: Westerholz, Embedded Controll Architekturen • Vorlesungsumdruck: „Datennetze im Kraftfahrzeug" (Reuss) • Bonfig Feldbus-Systeme, Band 374 Expert Verlag; • W. Lawrenz CAN Controller Area Network- Grundlagen und Praxis Hüthig Buch Verlag Heidelberg; • K. Etschberger CAN Controller Area Network- Grundlagen, Protokolle, Bausteine, Anwendungen Carl Hanser Verlag Wien • M. Rausch Flexray Hanser Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 329501 Vorlesung Embeddes Controller • 329502 Vorlesung Datennetze im Kraftfahrzeug • 329503 Übung Embedded Controller und Datennetze
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit 42 h, Selbststudium und Nachbearbeitung 138 h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32951 Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Overheadfolien
20. Angeboten von:	Kraftfahrzeugmechatronik

Modul: 11390 Grundlagen der Verbrennungsmotoren

2. Modulkürzel:	070800003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Michael Bargende
9. Dozenten:	Michael Bargende
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse aus 1. bis 4. Fachsemester
12. Lernziele:	Die Studenten kennen die Teilprozesse des Verbrennungsmotors. Sie können thermodynamische Analysen durchführen und Kennfelder interpretieren. Bauteilbelastung und Schadstoffbelastung bzw. deren Vermeidung (innermotorisch und durch Abgasnachbehandlung) können bestimmt werden.
13. Inhalt:	Thermodynamische Vergleichsprozesse, Kraftstoffe, Otto- und dieselmotorische Gemischbildung, Zündung und Verbrennung, Ladungswechsel, Aufladung, Auslegung eines Verbrennungsmotors, Triebwerksdynamik, Konstruktionselemente, Abgas- und Geräuschemissionen. Informationen zur Prüfung: Verständnis: keine Hilfsmittel zugelassen Berechnung: alle Hilfsmittel außer programmierbare Taschenrechner, Laptos, Handy, etc.
14. Literatur:	• Vorlesungsmanuskript • Bosch: Kraftfahrtechnisches Taschenbuch, 26. Auflage, Vieweg, 2007 • Basshuysen, R. v., Schäfer, F.:Handbuch Verbrennungsmotor, Vieweg, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	113901 Grundlagen der Verbrennungsmotoren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	11391 Grundlagen der Verbrennungsmotoren (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Overheadfolien
20. Angeboten von:	Verbrennungsmotoren

Modul: 13590 Kraftfahrzeuge I + II

2. Modulkürzel:	070800001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jochen Wiedemann
9. Dozenten:	• Jochen Wiedemann • Nils Widdecke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kenntnisse aus den Fachsemestern 1 bis 4
12. Lernziele:	Die Studenten kennen die KFZ Grundkomponenten, Fahrwiderstände sowie Fahrgrenzen. Sie können KFZ Grundgleichungen im Kontext anwenden. Die Studenten wissen um die Vor- und Nachteile von Fahrzeug- Antriebs- und Karosseriekonzepte.
13. Inhalt:	Historie des Automobils, Kfz-Entwicklung, Karosserie, Antriebskonzepte, Fahrleistungen - und widerstände, Leistungsangebot, Fahrgrenzen, Räder und Reifen, Bremsen, Kraftübertragung, Fahrwerk, alternative Antriebskonzepte Wichtig: Ab WS2015/16 ist die Prüfung ohne Hilfsmittel zu absolvieren.
14. Literatur:	• Wiedemann, J.: Kraftfahrzeuge I+II, Vorlesungsumdruck, • Braess, H.-H., Seifert, U.: Handbuch Kraftfahrzeugtechnik , Vieweg, 2007 • Bosch: Kraftfahrtechnisches Taschenbuch, 26. Auflage, Vieweg, 2007 • Reimpell, J.: Fahrwerkstechnik: Grundlagen, Vogel-Fachbuchverlag, 2005 • Basshuysen, R. v., Schäfer, F.: Handbuch Verbrennungsmotor, Vieweg, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 135901 Vorlesung Kraftfahrzeuge I + II • 135902 Übung Kraftfahrzeuge I + II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h

	Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	13591 Kraftfahrzeuge I + II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	13590 Kraftfahrzeuge I + II
19. Medienform:	Beamer, Tafel
20. Angeboten von:	Kraftfahrwesen

Modul: 14130 Kraftfahrzeugmechatronik I + II

2. Modulkürzel:	070800002	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hans-Christian Reuß
9. Dozenten:	Hans-Christian Reuß
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse aus den Fachsemestern 1 bis 4
12. Lernziele:	Die Studenten kennen mechatronische Komponenten in Automobilen, können Funktionsweisen und Zusammenhänge erklären. Die Studenten können Entwicklungsmethoden für mechatronische Komponenten im Automobil einordnen und anwenden. Wichtige Entwicklungswerkzeuge können sie nutzen.
13. Inhalt:	**VL Kfz-Mech I:** • kraftfahrzeugspezifische Anforderungen an die Elektronik • Bordnetz (Energiemanagement, Generator, Starter, Batterie, Licht) • Motorelektronik (Zündung, Einspritzung) • Getriebeelektronik • Lenkung • ABS, ASR, ESP, elektromechanische Bremse, Dämpfungsregelung, Reifendrucküberwachung • Sicherheitssysteme (Airbag, Gurt, Alarmanlage, Wegfahrsperre) • Komfortsysteme (Tempomat, Abstandsregelung, Klimaanlage) **VL Kfz-Mech II:** • Grundlagen mechatronischer Systeme (Steuerung/Regelung, diskrete Systeme, Echtzeitsysteme, eingebettete Systeme, vernetzte Systeme) • Systemarchitektur und Fahrzeugentwicklungsprozesse • Kernprozess zur Entwicklung von mechatronischen Systemen und Software (Schwerpunkt V-Modell) **Laborübungen Kraftfahrzeugmechatronik** • Rapid Prototyping (Simulink) • Modellbasierte Funktionsentwicklung mit TargetLink • Elektronik

14. Literatur:	Vorlesungsumdruck: „Kraftfahrzeugmechatronik I“ (Reuss) Schäuffele, J., Zurawka, T.: „Automotive Software Engineering“ Vieweg, 2006
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 141301 Vorlesung Kraftfahrzeugmechatronik I • 141302 Vorlesung Kraftfahrzeugmechatronik II • 141303 Laborübungen Kraftfahrzeugmechatronik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14131 Kraftfahrzeugmechatronik I + II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Vorlesung (Beamer), Laborübungen (am PC, betreute Zweiergruppen)
20. Angeboten von:	Kraftfahrzeugmechatronik

Modul: 21750 Softwaretechnik II

2. Modulkürzel:	050501006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Michael Weyrich
9. Dozenten:	• Nasser Jazdi-Motlagh • Michael Weyrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Softwaretechnik I
12. Lernziele:	Die Studierenden • besitzen vertiefte Kenntnisse über Softwarequalität für technische Systeme • wenden Softwaretechniken für bestehende technische Systeme an • lernen aktuelle Themen der Softwaretechnik kennen
13. Inhalt:	• Konfigurationsmanagement • Prototyping bei der Softwareentwicklung • Metriken • Formale Methoden zur Entwicklung qualitativ hochwertiger Software • Wartung & Pflege von Software • Reengineering • Datenbanksysteme • Software-Wiederverwendung • Agentenorientierte Softwareentwicklung • Agile Softwareentwicklung
14. Literatur:	• Vorlesungsskript • Balzert, H.: Lehrbuch der Software-Technik, Spektrum Akademischer Verlag, 2000 • Sommerville, I.: Software Engineering, Pearson Verlag, 2012 • Wolf, H.: Agile Softwareentwicklung, dpunkt-Verlag, 2010 • Andresen, A.: Komponentenbasierte Softwareentwicklung mit MDA, UML2 und XML, Hanser Fachverlag, 2004 • Choren .R; et al.: Software Engineering for Multi-Agent Systems III,Springer-Verlag, 2005 • Vorlesungsportal mit Vorlesungsaufzeichnung auf http://www.ias.uni-stuttgart.de/st2

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 217501 Vorlesung Technologien und Methoden der Softwaresysteme II • 217502 Übung Vorlesung Technologien und Methoden der Softwaresysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	**Präsenzzeit:** 56 h **Selbststudium** : 124 h **Gesamt:** 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	21751 Softwaretechnik II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamerpräsentation mit Aufzeichnung der Vorlesungen und Übungen
20. Angeboten von:	Institut für Automatisierungs- und Softwaretechnik

Modul: 33980 Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik

2. Modulkürzel:	070830102	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hans-Christian Reuß
9. Dozenten:	• Thomas Raith • Armin Müller • Hans-Christian Reuß • Gerhard Hettich • Karl-Ernst Noreikat • Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kraftfahrzeugmechatronik I/II
12. Lernziele:	Die Studenten kennen die grundlegenden und vertieften Zusammenhänge, wie auch die komplexen Problemstellungen der verschiedenen Teilbereiche in der Kraftfahrzeugmechatronik, welche sie auf dem aktuellen Stand der Technik vermittelt bekommen. Sie verfügen in diesen Bereichen fundierte Kenntnisse, die sie in die Lage versetzt, gesamtmotorische Zusammenhänge zu verstehen und auf spezielle Fragestellungen anzuwenden.
13. Inhalt:	• Einführung in die KFZ-Systemtechnik: Definition, Historie der Systeme, Sensoren, Aktoren, Steuergeräte, Stecker und Kabelbäume, Bordnetz, Bussysteme, Systemarchitektur, Elektrische Antriebe • Qualität automobiler Elektroniksysteme: ISO/TS 16949, EFQM-Modell, Qualität von EE-Systemen in Kraftfahrzeugen, V-Modell, Lastenheft, FMEA (failure mode effect analysis), SPC (statistical process control), Prozesse und Methoden, Qualitätsbegriffe, Fehlerlandschaft und Treiber, Systemintegration, Erfahrungstransfer • Hybridantriebe: Rahmenbedingungen und kraftfahrzeugspezifische Anforderungen an den hybriden Antriebsstrang im Kfz, verschiedene Hybridantriebe (Parallel-, Serieller- und Leistungsverzweigter, Hybrid, Plug-In-Hybrid, Range Extender, Elektromobilität), Differenzierung des Hybrids in Start/Stopp-, Mikro-, Mild-, Full- und Power-Hybrid und dessen Bedeutung auf den baulichen Aufwand und die Kraftstoffeinsparung,

Bedeutung der verschiedenen Kfz-Testzyklen auf die Auslegung der Hybridkomponenten und den Einfluss auf die Kraftstoff und CO2- Minderung, Anforderungen an die Schlüsselkomponenten: Verbrennungsmotor, Elektromotor/Generator, Leistungselektronik, Hochvoltbatterie, Kühlung der Komponenten, Bordnetz, Steuerelektronik mit Hard- und Software (Energiemanagement und Thermomanagement), rechnerische Simulation des Kraftstoffverbrauchs von Hybridfahrzeugen, ausgeführter Hybridfahrzeuge

• Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien: Grundlagen Elektrochemische Thermodynamik und Kinetik, Primärsysteme (Alkali-Mangan, Zink-Luft), Sekundärsysteme (Blei, Lithium-Ionen), Elektrofahrzeuge, Hybridfahrzeuge, Portable und stationäre Anwendungen, Systemtechnik, Sicherheitstechnik, Herstellung und Entsorgung

• Fahrzeudiagnose: Historische Entwicklung / Technologietrends, Herausforderungen & Strategieentwicklung in der Diagnose / Integration von Fahrzeug- & Diagnoseentwicklung / Diagnose-Technologien & Standards: AUTOSAR, UDS, KWP2000, ASAM-Modell, D-Server, ODX/ MVCI, Testerkonzepte in Entwicklung, Produktion und Service, End-2-End-Funktionen (Flashen/ Codieren, Security, Telematik...)

• Baukastenmanagement in der modernen Fahrzeugentwicklung: Entwicklungshistorie und Stand der Technik, Zielsetzung und Abgrenzung, Fahrzeugentwicklungsprozess, Fahrzeugdefinition, Fahrzeugkonzeption, -bau- und -test mit den Grundlagen der Konstruktion, Simulation und Bewertung, Ausblick und Entwicklungstrends

• Motorsteuergeräte Ottomotoren: Die Steuerung und Regelung von Ottomotoren wird durch die wachsende Anzahl an CO2 Maßnahmen zunehmend komplexer. Im Rahmen der Vorlesung Motorsteuergeräte Ottomotoren werden zunächst aktuelle Trends und Herausforderungen auf der Maßnahmenebene dargestellt, die zu Steigerung der CO2 Effizienz und Verbesserung der Motordynamik eingeführt werden. Mit einem Auszug über die Grundlagen über Ottomotoren werden die Notwendigkeiten der Steuerung sowie die Grundaufgaben und Designelemente abgeleitet. Mittels Betrachtung von Hardware Architekturen und Spezifikationen und den übergeordneten Steuerungsfunktionen wird auf Implementierungsaspekte übergeleitet. Zum Ende der Vorlesung werden die Themen Software-Architektur, Entwicklungsmethoden, Funktionale Sicherheit und Applikation adressiert.

14. Literatur:

• Vorlesungsumdrucke und Empfehlung in den einzelnen Vorlesungen
• Schäuffele, J., Zurawka, T.: „Automotive Software Engineering" Vieweg, 2006
• MIL Handbuch
• DGQ Veröffentlichungen
• Normen
• Braess, Seiffert: Handbuch Kraftfahrzeugtechnik, 5. Auflage, Vieweg-Verlag
• Wallentowitz, Reif: Handbuch Kraftfahrzeugelektronik, Vieweg-Verlag
• Naunin u.a.: Hybrid-, Batterie- und Brenntoffzellen- Elektrofahrzeuge; Expert-Verlag

	• Saenger-Zetina: Optimal Control with Kane Mechanics Applied to a Hybrid Power Split Transmission, Dissertation RWTH Aachen, 2009, Sierke Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 339801 Vorlesung Einführung in die KFZ-Systemtechnik • 339802 Vorlesung Qualität automobiler Elektroniksysteme • 339804 Vorlesung Hybridantriebe • 339805 Vorlesung Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien • 339806 Vorlesung Fahrzeugdiagnose • 339807 Vorlesung Baukastenmanagement in der modernen Fahrzeugentwicklung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit 42 h, Selbststudium und Nachbearbeitung 138 h Gesamt 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33981 Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Overheadfolien
20. Angeboten von:	Kraftfahrzeugmechatronik

2109 Steuerungstechnik

Zugeordnete Module:

14230	Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter
16250	Steuerungstechnik
17160	Prozessplanung und Leittechnik
32470	Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik
33430	Anwendungen von Robotersystemen
37270	Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation
37280	Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik
37320	Steuerungsarchitekturen und Kommunikationstechnik
41660	Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen
41670	Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik
41820	Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken
41880	Grundlagen der Bionik
43930	Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik
43940	Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik

Modul: 41660 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen

2. Modulkürzel:	072910007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Alexander Verl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Regelungstechnik und Systemtheorie, beispielsweise: - Übertragungsfunktionen aus einfachen Differentialgleichungen aufstellen können. (-> Laplacetransformation) - Übertragungsfunktionen einfacher Übertragungsglieder im Bode-Diagramm generieren und interpretieren können. - Blockschaltbilder aus einfachen Systemgleichungen oder Übertragungsfunktionen erstellen können. - Systeme/ Systemgleichungen hinsichtlich Stabilität interpretieren können. - Grundlegende Bestandteile eines Regelkreises benennen und einfache Regelkreise aufstellen können. - Funktionsweise einfacher Regler (bspw. PID-Regler) erläutern können. - Unterschied zwischen Regelung und Steuerung benennen können.
12. Lernziele:	- Die Vorschubachse einer Werkzeugmaschine als elektromechanisches System interpretieren, die einzelnen Komponenten (Antriebstechnik, Kommunikation, Mechanik, …) identifizieren und benennen können. - Elektromechanische Vorschubachsen als Kombination aus PT1- und n PT2-Gliedern modellieren und identifizieren können. Sowie den Einfluss der einzelnen realen Komponenten auf die Systemstruktur und -parameter erläutern und abschätzen können.

	- Industriell eingesetzte Reglerstrukturen für eine elektromechanische Vorschubachse entwerfen und implementieren können. - Die Auswirkung von Parameteränderungen analysieren und diskutieren können. Die Verbesserung des Systemverhaltens durch Regelung bewerten können. - Das Zusammenspiel zwischen Stell- und Regelgrößen sowie elektrischem Antrieb und mechanischem Maschinenaufbau erkennen und gegenseitige Beeinflussungen abschätzen können.
13. Inhalt:	- Modellbildung und Identifikation einer elektromechanischen Vorschubachse einer Werkzeugmaschine. - Regelung der Vorschubachse mit aktuell in der Produktion eingesetzten Regelungsverfahren. Aufbau und Parametrierung der Regler. ACHTUNG: die Teilnehmerzahl ist auf 20 Studierende beschränkt. Die Modalität zur Anmeldung ist der Institutshomepage zu entnehmen (http://www.isw.uni-stuttgart.de/lehre/lehrveranstaltungen/angewandte-regelungstechnik-in-produktionsanlagen/?L=0Spin-offs)
14. Literatur:	Lernmaterialien und Literaturlisten für Sekundärliteratur werden verteilt.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	416601 Vorlesung mit integriertem Seminar Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41661 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen (PL), mündliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 33430 Anwendungen von Robotersystemen

2. Modulkürzel:	072910093	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	• Ralf Koeppe • Martin Hägele
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anwendungen von Robotersystemen aus der Industrie und Servicerobotik. Sie kennen die Schlüsseltechnologien industrieller Robotertechnik und der Servicerobotik. Sie können einschätzen in welchen Einsatzfällen welche Robotertechnik geeignet ist.
13. Inhalt:	Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrie: • Anwendungen von Robotersystemen in der Automobil- und allgemeinen Industrie • Roboterbasiertes thermisches Fügen, Fräsen, Biegen, Montieren • Roboter in der Logistik, Medizin und Weltraumtechnik • Sensorbasierte Regelung • Programmieren durch Vormachen • Steuerung kooperierender und nachgiebig geregelter Robotersysteme Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik • Anhand zahlreicher Produktbeispiele, aktueller Prototypen und Technologieträger erfolgt ein umfassender Überblick über die Schlüsseltechnologien der Servicerobotik. • Die vermittelten Grundlagen ermöglichen, ein Servicerobotersystem zu konzipieren und zu entwickeln. • Schlüsseltechnologien: Steuerungsarchitekturen, Sensoren, mobile Navigation, Handhaben und Greifen, Planung und maschinelles Lernen, Mensch-Maschine-Interaktion. • Realisierungsbeispiele („Case-Studies“)
14. Literatur:	Lernmaterialien werden verteilt
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 334301 Vorlesung Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrie • 334302 Vorlesung Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden

	Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 33431 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrie (PL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0 • 33432 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik (PL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 32470 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik

2. Modulkürzel:	072910091	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Andreas Wolf
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Möglichkeiten und Grenzen der Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik. Sie kennen die Handhabungsfunktionen, Aspekte des Materialflusses und der Greiftechnik. Sie können beurteilen, wie Werkstücke montagegerecht gestaltet werden.
13. Inhalt:	• Überblick über die Möglichkeiten und Grenzen der Automatisierung in der Handhabungs- und Montagetechnik. • Handhabungsfunktionen, die zugehörige Gerätetechnik, deren Verkettung. • Materialfluss zwischen Fertigungsmitteln und die Automatisierungs-möglichkeiten. • Montagegerechte Gestaltung von Werkstücken. • Wirtschaftliche Betrachtung von Automatisierungsvorhaben.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	324701 Vorlesung Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32471 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 41880 Grundlagen der Bionik

2. Modulkürzel:	072910094	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Oliver Schwarz
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Veranstaltung gibt einen Überblick über die verschiedenen Arbeitsfelder der Bionik und legt einen Schwerpunkt auf Anwendungen in der Biomedizinischen Technik. Die Studierenden lernen die bionische Denkweise kennen und erhalten einen Einblick in das Potential der Bionik für Lösungen zu zentralen technische Problemen. Sie lernen aber auch die Grenzen des oft überschätzen Hoffnungsträgers Bionik kennen und lernen echte Bionik von Pseudobionik, Technischer Biologie und Bioinspiration zu unterscheiden.
13. Inhalt:	• Geschichte der Bionik • Evolution und Optimierung in Biologie, und Technik • Modellbildung, Analogiebildung, Transfer in die Technik • Bionik als Kreativitätstechnik • Biologische Materialien und Strukturen • Formgestaltung und Design • Konstruktionen und Geräte • Bau und Klimatisierung • Robotik und Lokomotion • Sensoren und neuronale Steuerungen • Biomedizinische Technik • System und Organisation Als Transfer in die Praxis werden am Ende der Veranstaltung in Kleingruppen technische Problemstellungen bionisch bearbeitet, z.B. Anwendung von bionischen Optimierungsmethoden, bionische

	Produktentwicklung. Die Ergebnisse werden in der letzten Vorlesung präsentiert.
14. Literatur:	• Werner Nachtigall: Bionik - Grundlagen und Beispiele für Ingenieure und Naturwissenschaftler, (2. Auflage). Weitere Literatur wird in der Vorlesung bekanntgegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	418801 Vorlesung mit integriertem Seminar Bionik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 52 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41881 Grundlagen der Bionik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 41670 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik

2. Modulkürzel:	072910014	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Peter Klemm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden - verstehen die Grundlagen felxibler Fertigungseinrichtungen und deren Anforderungen an ihre Steuerungssoftware, - beherrschen die Grundlagen, Denkmodelle/Denkmuster sowie die systemtechnischen Methoden der ingenieurmäßigen Softwareentwicklung und erkennen ihre Notwendigkeit, - verstehen die Phansen der Softwareentwicklung und die zugehörigen Vorgehensmodelle, - verstehen die Grundlagen der funktionsorientierten und der objektorientierten Softwareentwicklung, - können Funktionen von Maschinen und Steuerungen systematisch beschreiben und besitzen damit die Fähigkeit zur interdisziplinären Kommunikation, - kennen die Struktur der Software Speicherprogrammierbarer Steuerungen (SPS) und sind in der Lage solche Software zu entwickeln.
13. Inhalt:	- Überblick über die Struktur von produzierenden Unternehmen und über flexible Fertigungseinrichtungen, - Grundlagen und Methoden der Softwaretechnik für Fertigungseinrichtungen, - Vorgehensmodelle der Softwareentwicklung, - funktionsorientierte und objektorientierte Softwareentwicklung (inc. UML), - Beschreibung von Maschinen- und Steuerungsfunktionen,

	- Softwaretechnik für Speicherprogrammierbare Steuerungen, insbesondere baukastenbasierte Softwareentwicklung.
14. Literatur:	- Manuskript und Übungsaufgaben, - Balzert, H.: Lehrbuch der Softwaretechnik: Software-Entwicklung. Akademischer Verlag. - Balzert, H.: Methoden der objektorientierten Systemanalyse. Akademischer Verlag. - Bunse, Ch.; Knethen, A.: Vorgehensmodelle kompakt. Akademischer Verlag. - Erler, T.: Das Einsteigerseminar UML. bhv Verlag. - Jeckle, M.; Rupp, C.; Hahn, J.; Zengler, B.; Queins, S.: UML 2 glasklar. Hanser Verlag.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	416701 Vorlesung und Übung Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41671 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overhead-Projektor, Tafel.
20. Angeboten von:	

Modul: 37270 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation

2. Modulkürzel:	072910092	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Urs Schneider
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundlagen der medizinischen Orthopädie. Sie können beurteilen, wie mechatronische Systeme (z.B. elektronisches Kniegelenk, Exoskelett) im Bewegungsapparat des Menschen Einsatz finden und wie der menschliche Bewegungsapparat technisch beschrieben werden kann.
13. Inhalt:	• Einführung in die Orthopädie • Bewegungserfassung, Bewegungssteuerung und Bewegungserzeugung • Anwendungen in der Prothetik, Orthetik und Rehabilitation.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372701 Vorlesung Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37271 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Steuerungstechnik und Mechatronik für Produktionssysteme

Modul: 41820 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken

2. Modulkürzel:	072910093	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Andreas Pott
9. Dozenten:	Andreas Pott
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden können die Modellbildung und Analyse von Maschinen und Robotern mit komplexer Kinematik verstehen. Sie verstehen die Methoden zum Entwurf solcher Maschinen und können diese anhand von Beispielen anwenden.
13. Inhalt:	• Modellbildung von Maschinen mit komplexer Kinematik • Techniken zur Analyse von Eigenschaftsbestimmung • Kinematische Transformation und Arbeitsraumbestimmung • Methoden für Entwurf und Auslegung
14. Literatur:	• J.-P. Merlet „Parallel Robots", 2nd Edition, Springer Verlag, 2006. • "Springer Handbook of Robotics", Springer Verlag, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	418201 Vorlesung Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41821 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 17160 Prozessplanung und Leittechnik

2. Modulkürzel:	072911002	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.8	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Peter Klemm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine besonderen Vorkenntnisse erforderlich.
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen den Aufbau und die Eigenschaften von **Flexiblen Fertigungseinrichtungen** ; • können die Struktur, der Aufgabenbereiche und **Informationsflüsse in Produktionsunternehmen** erkennen und die Aufgaben und Arbeitsschritte der **Arbeits- und Prozessplanung** erfassen; • verstehen die Aufgaben und Funktionen der **CAD/NC-Verfahrenskette** ; • verstehen die Struktur und den Inhalt von **NC-Programmen** für Werkzeugmaschinen sowie Industrieroboter und können NC-Programme erstellen; • können den Nutzen der **rechnerunterstützten NC-Programmierung** erkennen und besitzen die Voraussetzungen für die schnelle Einarbeitung in Softwarewerkzeuge für die NC-Programmierung; • können die Grundlagen der **objektorientierten Bearbeitungsmodellierung** verstehen und bewerten und erwerben einen Überblick über die **CAD/NC-Verfahrenskette** ; • verstehen die Aufgaben und Funktionen von **Leitsystemen (Manufacturing Execution Systems)** ; • verstehen die Aufgaben von **Informationssystemen** in der Produktion.
13. Inhalt:	Aufgaben und Funktionen von: • Flexiblen Fertigungseinrichtungen, • Informationsfluss in Produktionsunternehmen, • CAD/NC-Verfahrenskette, • Arbeits- und Prozessplanung, • NC-Programmierung, • Leittechnik (Manufacturing Execution Systems), • Informationssystemen in der Produktion.

14. Literatur:	• Manuskript, Übungsaufgaben • Kletti, J.: Konzeption und Einführung von MES - Systemen, Berlin, Heidelberg: Springer Verlag, 2007. • Kletti, J.: MES - Manufacturing Execution System Berlin, Heidelberg: Springer Verlag, 2006. • Pritschow, G.: Einführung in die Steuerungstechnik. Wien: Carl Hanser Verlag München, 2006. • Weck, M.: Werkzeugmaschinen, Fertigungssysteme. Band 4, Automatisierung von Maschinen und Anlagen. Berlin u.a.: Springer Verlag, 2001. • Rembold, U., Nnaji, B.O., Storr, A.: CIM: Computeranwendung in der Produktion. Addison-Wesley, 1994.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 171601 Softwaretechnik für Prozessplanung und Leitsysteme I, Vorlesung und Übung • 171602 Softwaretechnik für Prozessplanung und Leitsysteme II, Vorlesung und Übung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	17161 Prozessplanung und Leittechnik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overheadprojektor, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 43940 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik

2. Modulkürzel:	072910096	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Ralf Koeppe
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anwendungen von Robotersystemen aus der Industrie. Sie kennen die Schlüsseltechnologien industrieller Robotertechnik. Sie können einschätzen in welchen Einsatzfällen welche Robotertechnik geeignet ist.
13. Inhalt:	• Anwendungen von Robotersystemen in der Automobil- und allgemeinen Industrie • Roboterbasiertes thermisches Fügen, Fräsen, Biegen, Montieren • Roboter in der Logistik, Medizin und Weltraumtechnik • Sensorbasierte Regelung • Programmieren durch Vormachen • Steuerung kooperierender und nachgiebig geregelter Robotersysteme
14. Literatur:	Lernmaterialien werden verteilt
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43941 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 0.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43930 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik

2. Modulkürzel:	072910095	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Martin Hägele
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anwendungen von Robotersystemen aus der Servicerobotik. Sie kennen die Schlüsseltechnologien industrieller Robotertechnik und der Servicerobotik. Sie können einschätzen in welchen Einsatzfällen welche Robotertechnik geeignet ist.
13. Inhalt:	• Anhand zahlreicher Produktbeispiele, aktueller Prototypen und Technologieträger erfolgt ein umfassender Überblick über die Schlüsseltechnologien der Servicerobotik. • Die vermittelten Grundlagen ermöglichen, ein Servicerobotersystem zu konzipieren und zu entwickeln. • Schlüsseltechnologien: Steuerungsarchitekturen, Sensoren, mobile Navigation, Handhaben und Greifen, Planung und maschinelles Lernen, Mensch-Maschine-Interaktion. • Realisierungsbeispiele („Case-Studies")
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43931 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 37320 Steuerungsarchitekturen und Kommunikationstechnik

2. Modulkürzel:	072910005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	• Alexander Verl • Armin Lechler
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen vertieft die Grundtypen industrieller Steuerungssysteme, deren interne Funktionsweise, deren Kommunikations- und Betriebssysteme. Sie kennen weiter die Steuerungssysteme der wesentlichen Hersteller von Steuerungskomponenten.
13. Inhalt:	• Grundtypen von Hardwarerealisierungen / Hardwarearchitekturen • Grundtypen von Steuerungssystemen / Softwarearchitekturen • Echtzeitbetriebssysteme • Funktionsorientierte Aufteilung der Steuerungsaufgaben / Softwareimplementierungen • Kommunikationstechnik • Sicherheitstechnik in der Steuerungstechnik • Open Source Automatisierung • Kennenlernen der wesentlichen Hersteller von Steuerungskomponenten: BECKHOFF / BOSCH-Rexroth / SchneiderElectric / ISG / SIEMENS
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	373201 Vorlesung Steuerungstechnik II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	37321	Steuerungstechnik II (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen	

Modul: 16250 Steuerungstechnik

2. Modulkürzel:	072910002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.5	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	• Alexander Verl • Michael Seyfarth
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine besonderen Vorkenntnisse
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen und verstehen den Aufbau, die Architekturen und die Funktionsweisen unterschiedlicher Steuerungsarten, wie mechanische Steuerungen, fluidische Steuerungen, Kontaksteuerungen, Speicherprogrammierbare Steuerungen und bewegungserzeugende Steuerungen. Sie können beurteilen welche Steuerungsart welche Aufgabenbereiche abdeckt und wann welche Steuerungsart eingesetzt werden kann. Sie kennen die Programmierweisen und Programmiersprachen für die unterschiedlichen Steuerungsarten und können steuerungstechnische Problemstellungen methodisch lösen. Weiter beherrschen die Studierenden die Grundlagen der in der Automatisierungstechnik vorwiegend verwendeten Antriebssysteme (elektrisch, fluidisch) und können deren Einsatzbereiche und Einsatzgrenzen bestimmen.
13. Inhalt:	• Steuerungsarten (mechanisch, fluidisch, Kontaktsteuerung, SPS, Motion Control, Numerische Steuerung, Robotersteuerung, Leitsteuerung): Aufbau, Architektur, Funktionsweise, Programmierung. • Darstellung und Lösung steuerungstechnischer Problemstellungen. • Grundlagen der in der Automatisierungstechnik verwendeten Antriebssysteme (Elektromotoren, fluidische Antriebe). • Typische praxisrelevante Anwendungsbeispiele. • Praktikumsversuche zur Programmierung der verschiedenen Steuerungsarten
14. Literatur:	• Pritschow, G.: Einführung in die Steuerungstechnik, Carl Hanser Verlag, München, 2006
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 162501 Vorlesung Steuerungstechnik mit Antriebstechnik • 162502 Übung Steuerungstechnik • 162503 Praktikum Steuerungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 48 h

	Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 132 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 16251 Steuerungstechnik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, • 16252 Steuerungstechnik Praktikum (USL), schriftlich, eventuell mündlich, 0 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter
19. Medienform:	Beamer, Overhead, Tafelanschrieb
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter

2. Modulkürzel:	072910003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Alexander Verl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung „Steuerungstechnik mit Antriebstechnik“ (Modul Regelungs- und Steuerungstechnik)
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen typische Anwendungen der Steuerungstechnik in Werkzeugmaschinen und Industrierobotern. Sie verstehen die Möglichkeiten heutiger Steuerungskonzepte vor dem Hintergrund komfortabler Bedienerführung, integrierter Mess- und Antriebsregelungstechnik (mechatronische Systeme) sowie Diagnosehilfen bei Systemausfall. Aus der Kenntnis der verschiedenen Steuerungsarten und Steuerungsfunktionen für Werkzeugmaschinen und Industrieroboter können die Studierenden die Komponenten innerhalb der Steuerung, wie z.B. Lagesollwertbildung oder Adaptive Control-Verfahren interpretieren. Sie können die Auslegung der Antriebstechnik und die zugehörigen Problemstellungen der Regelungs- und Messtechnik verstehen, bewerten und Lösungen erarbeiten. Die Studierenden können erkennen, wie die Kinematik und Dynamik von Robotern und Parallelkinematiken beschrieben, gelöst und steuerungstechnisch integriert werden kann.
13. Inhalt:	• Steuerungsarten (mechanisch, fluidisch, Numerische Steuerung, Robotersteuerung): Aufbau, Architektur, Funktionsweise. • Mess-, Antriebs-, Regelungstechnik für Werkzeugmaschinen und Industrieroboter • Kinematische und Dynamische Modellierung von Robotern und Parallelkinematiken. • Praktikum zur Inbetriebnahme von Antriebssystemen und regelungstechnischer Einstellung.
14. Literatur:	Pritschow, G.: Einführung in die Steuerungstechnik, Carl Hanser Verlag, München, 2006
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 142301 Vorlesung Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter

	• 142302 Übung Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14231 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overhead, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 37280 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik

2. Modulkürzel:	072910031	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Michael Seyfarth
9. Dozenten:	Michael Seyfarth
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Gesetzmäßigkeiten und Elemente hydraulischer und pneumatischer Systeme. Sie können diese in fluidischen Schaltplänen erkennen und eigene fluidische Schaltungen entwerfen
13. Inhalt:	• Grundlagen fluidischer Systeme. • Elemente fluidischer Systeme (Pumpen, Motoren, Ventile). • Schaltungen fluidischer Systeme.
14. Literatur:	• Matthies: Einführung in die Ölhydraulik, Teubner,Wiesbaden, 2006 • Will: Hydraulik, Springer, Heidelberg, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372801 Vorlesung Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37281 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2110 Verfahrenstechnik

Zugeordnete Module:
- 15570 Chemische Reaktionstechnik II
- 15580 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen
- 15930 Prozess- und Anlagentechnik
- 18260 Polymer-Reaktionstechnik

Modul: 15570 Chemische Reaktionstechnik II

2. Modulkürzel:	041110011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ulrich Nieken
9. Dozenten:	Ulrich Nieken
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Chemische Reaktionstechnik I
12. Lernziele:	Die Studierenden besitzen detaillierte Kenntnisse der Reaktionstechnik mehrphasiger Systeme, insbesondere von Gas-/Feststoff und Gas-/Flüssig-Systemen. Sie können die für die Reaktion entscheidenden Prozesse bestimmen, experimentelle Daten analysieren und beurteilen, Limitierungen bewerten und die Wirkung von Maßnahmen vorhersagen. Sie sind in der Lage aus Vergleich von Experimenten und Berechnungen Modellvorstellungen zu validieren und zu bewerten und neue Lösungen zu synthetisieren. Sie besitzen die Kompetenz zur selbstständigen Lösung reaktionstechnischer Fragestellung und zur interdisziplinären Zusammenarbeit.
13. Inhalt:	Modellbildung und Betriebsverhalten von Mehrphasenreaktoren; Molekulare Vorgänge an Oberflächen; Heterogen-katalytische Gasreaktionen; Charakterisierung poröser Feststoffe; Effektive Beschreibung des Wärme- und Stofftransports in porösen Feststoffen;, Einzelkornmodelle und Zweiphasenmodell des Festbettreaktors; Stofftransport und Reaktion in Gas-Flüssigkeitsreaktoren; Hydrodynamik von Gas-Flüssigkeits-Reaktoren;
14. Literatur:	Skript Froment, Bischoff. Chemical Reactor Analysis and Design. John Wiley, 1990. Taylor, Krishna. Multicomponent Mass Transfer. Wiley- Interscience, 1993
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 155701 Vorlesung Chemische Reaktionstechnik II • 155702 Übung Chemische Reaktionstechnik II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 h Vor- und Nachbereitung: 35 h Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 89 h **Summe: 180 h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	15571 Chemische Reaktionstechnik II (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Vorlesung: Tafelanschrieb, Beamer Übungen: Rechnerübungen
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 15580 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen

2. Modulkürzel:	041110012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Jochen Kerres
9. Dozenten:	Jochen Kerres
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Thermodynamik Grundlagen der Makromolekularen Chemie Grundlagen der Anorganischen Chemie Grundlagen der Physikalischen Chemie Übungen: keine
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die komplexen physikochemischen Grundlagen (insbesondere Thermodynamik und Kinetik) von membrantechnologischen Prozessen (molekulare Grundlagen des Transports von Permeanden durch eine Membranmatrix und molekulare Grundlagen der Wechselwirkung zwischen Permeanden und Membranmatrix) • verstehen, wie eine Separation zwischen verschiedenen Komponenten einer Stoffmischung mittels des jeweiligen Membranprozesses erreicht werden kann (Separationsmechnismus, ggf. Kopplung verschiedener Mechanismen) • verstehen die materialwissenschaftlichen Grundlagen des nanoskopischen, mikroskopischen und makroskopischen Aufbaus und der Herstellung der unterschiedlichen Membrantypen (für organische Polymermembranen ist vertieftes polymerwissenschaftliches Verständnis erforderlich, für anorganische Membranen Verständnis der anorganischen und elementorganischen Chemie, z. b. das Sol-Gel-Prinzip) • sind in der Lage, für ein bestehendes Separationsproblem den dafür geeigneten Membrantrennprozess, ggf. auch eine Kombination verschiedener Membranverfahren,

	anzuwenden, - können grundlegende Berechnungen von Membrantrennprozessen durchführen (Permeationsfluß, Permeation und Permeationskoeffizient, Diffusion und Diffusionskoeffizient, Löslichkeit und Löslichkeitskoeffizient, Trennfaktor, Selektivität, Abschätzung der Wirtschaftlichkeit von Membrantrennprozessen)
13. Inhalt:	• Physikochemische Grundlagen der Membrantechnologie, einschließlich Grundlagen der Elektrochemie • Grundlagen und Anwendungsfelder der wichtigsten Membrantrennprozesse (Mikrofiltration, Ultrafiltration, Nanofiltration, Umkehrosmose, Elektrodialyse, Dialyse, Gastrennung, Pervaporation, Perstraktion) • Grundlagen von Elektrolyse, Brennstoffzellen und Batterien, einschließlich der in diesen Prozessen zur Verwendung kommenden Materialien • Grundlagen der Membranbildung (z. B. Phaseninversionsprozeß) • Klassifizierung der unterschiedlichen Membrantypen nach verschiedenen Kriterien (z. B. poröse Membranen - dichte Membranen, oder geladene Membranen (Ionenaustauschermembranen) - ungeladene Membranen oder organische Membranen - mixed-matrix-Membranen - anorganische Membranen) • Herstellprozesse für die und Aufbau der unterschiedlichen Membrantypen • Charakterisierungsmethoden für Membranen und Membrantrennprozesse
14. Literatur:	Kerres, J.: Vorlesungsfolien und weitere Materialien H. Strathmann und E. Drioli: An Introduction to Membrane Science and Technology M. Mulder: Basic Principles of Membrane Technology Hamann-Vielstich: Elektrochemie
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	155801 Vorlesung Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15581 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Beamer, Ausstellung der Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 18260 Polymer-Reaktionstechnik

2. Modulkürzel:	041110013	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ulrich Nieken
9. Dozenten:	• Klaus-Dieter Hungenberg • Jochen Kerres
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Chemische Reaktionstechnik I • Grundlagen der Chemie
12. Lernziele:	**Vorlesungsteil Grundlagen der Polymerchemie (Theorie und Praxis):** - die Studierenden kennen und verstehen die grundlegenden chemischen Mechanismen der Polyreaktionen Stufenwachstumsreaktionen (Polykondensation, Polyaddition) und Kettenwachstumsreaktion (Radikalische Polymerisation, ionische Polymerisation, koordinative Polymerisation) - die Studierenden können Einflußfaktoren auf Polyreaktionen wie Monomerstruktur, Initiator/Katalysator, Temperatur, Lösungsmittel und (bei Stufenwachstumsreaktionen sowie bei Copolymerisationen) Monomerverhältnis beschreiben, vergleichend analysieren, bewerten und auf konkrete Polymerisationssysteme anwenden - die Studierenden kennen und verstehen die Grundlagen der Kinetik von Polyreaktionen (Homo- und Copolymerisationen) und sind in der Lage dazu, die Unterschiede und die gemeinsamen Merkmale der Kinetik unterschiedlicher Polyreaktionen zu erfassen, zu analysieren und miteinander zu vergleichen. - die Studierenden kennen die wichtigsten technischen Polymere und ihre Herstellung und sind in der Lage aus der Polymerzusammensetzung und -struktur, zu bewerten und zu entscheiden, für welche technische Anwendung welche(s) Polymer(e) geeignet ist (sind) - die Studierenden kennen die wichtigsten chemischen Reaktionen zur Modifizierung von Polymeren (polymeranaloge Reaktionen) und sind in der Lage dazu, zu analysieren, für welches Polymer welches chemisches Modifizierungsverfahren anwendbar ist, sowie können die Reaktivität unterschiedlicher Polymertypen für ein bestimmtes Modifizierungsreagenz miteinander vergleichen und bewerten - die Studierenden kennen und verstehen die grundlegenden Mechanismen von Polymerdegradation (Polymerabbau, Polymeralterung)

	und können beurteilen, was die Faktoren sind, die unterschiedliche Polymere für Polymerdegradation mehr oder weniger anfällig machen - Die Studierenden sind in der Lage, im Vorlesungsteil „Übungen/ Praktikum“ grundlegende Polymerisationen im Labormaßstab durchzuführen und die damit hergestellten Polymere zu charakterisieren: - die Studierenden können im Labor wichtige Polyreaktionen selbst vorbereiten und durchführen (Polykondensation, radikalische Polymerisation, anionische Polymerisation, und charakterisieren. - die Studierenden sind in der Lage, den Polymerisationsprozess im Hinblick auf Erzielung bestimmter Umsätze und Molmassen zu steuern. - die Studierenden sind in der Lage, zu analysieren, wie die Polymerisationsbedingungen gewählt werden müssen (z. B. Reinheit Lösungsmittel und Monomere, Reaktionstemperatur, Reaktions- dauer), um ein möglichst hohes Molekulargewicht der synthetisierten Polymere zu erzielen, und daraus die Bedingungen so einzustellen, dass das Polymerisationsergebnis optimal ist. **Vorlesungsteil Berechnungsmethoden in der Polymerreaktionstechnik:** - Die Studierenden lernen, Umsatz- und Molmassenverlauf einer Polymerisation in verschiedenen Reaktoren zu berechnen und die Reaktionen gezielt zu beeinflussen. - Die Studierenden lernen die Anwendung der Momentenmethode in MATLAB sowie die Berechnung der vollständigen Molekulargewichtsverteilung in Predici und können die numerischen Grundlagen unterscheiden.
13. Inhalt:	**Polymerreaktionstechnik verschiedener Polyreaktionstypen:** - Kettenwachstumsreaktion (radikalische, ionische, koordinative Polymerisation) - Stufenwachstumsreaktion (Polykondensation, Polyaddition) - Copolymerisation - Emulsionspolymerisation, Lösungspolymerisation - Polymeranaloge Reaktionen - Charakterisierung von Polymeren (z. B. Berechnung und experimentelle Ermittlung von Molekularmasse und Molekularmassenverteilungen und Umsätzen, Berechnung thermischer Eigenschaften,) Markov-Ketten Monte-Carlo-Simulation bei Polymerisationen -Einfluss der Reaktionsführung auf die Polymereigenschaften
14. Literatur:	Skript Bernd Tieke: „Makromolekulare Chemie: Eine Einführung“ H. G. Elias: "Makromoleküle" P. J. Flory: "Principles of Polymer Chemistry" T. Meyer, J. Keurentjes: Handbook of Polymer Reaction Engineering G. Emig, E. Klemm - Technische Chemie, Einführung in die Chemische Reaktionstechnik
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 182601 Vorlesung Polymer-Reaktionstechnik • 182602 Übung Polymer-Reaktionstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 42 h Vor- und Nachbereitung: 42 h Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 96 h Summe: 180 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	18261 Polymer-Reaktionstechnik (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelschrieb, Beamer Praktische Übungen (Versuche) zur Polymerherstellung und -charakterisierung im Labor Rechnerübungen (MATLAB, Predici)
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 15930 Prozess- und Anlagentechnik

2. Modulkürzel:	041111015	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Clemens Merten
9. Dozenten:	Clemens Merten
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Verfahrenstechnisches Grundwissen (Chemische Reaktionstechnik, Mechanische und Thermische Verfahrenstechnik)
12. Lernziele:	Die Studierenden • können die Aufgaben des Bereiches „Prozess- und Anlagentechnik“ in Unternehmen definieren, identifizieren und analysieren, • verstehen und erkennen die Ablaufphasen und Methoden bei der Entwicklung und Planung verfahrenstechnischer Prozesse und Anlagen, • verstehen die Grundlagen des Managements für die Abwicklung eines Anlagenprojektes und können diese anwenden, • können die Hauptvorgänge (Machbarkeitsstudie, Ermittlung der Grundlagen, Vor-, Entwurfs- und Detailplanung) der Anlagenplanung anwenden, • verstehen die grundlegenden Wirkungsweisen verfahrenstechnischer (mechanischer, thermischer und reaktionstechnischer) Prozessstufen oder Apparate und können das Wissen anwenden, um Verfahren oder Anlagen in ihrer Komplexität zu analysieren, zu synthetisieren und zu bewerten, • können Stoff-, Energie- und Informationsflüsse im technischen System Anlage grundlegend beschreiben, bestimmen, kombinieren und beurteilen, • sind mit wichtigen Methoden der Anlagenplanung vertraut und können diese in Projekten zielführend anwenden, • können verfahrenstechnische Planungsaufgaben definieren, analysieren, lösen und dokumentieren, • können wichtige Entwicklungsmethoden in kooperativen Lernsituationen (in Gruppenarbeit) anwenden und ihre Entwicklungsergebnisse beurteilen, präsentieren und zusammenfügen, • können die Life Cycle Engineering Software COMOS für die Lösung und Dokumentation einer komplexen Planungsaufgabe anwenden.
13. Inhalt:	**Systematische Übersicht zur Prozesstechnik:**

- Wirkprinzipien, Auslegung und anwendungsbezogene Auswahl von Prozessen, Apparaten und Maschinen
- Prozessanalyse und -synthese

Aufgaben und Ablauf der Anlagenplanung:

- Aufgaben der Anlagentechnik,
- Ablaufphasen der Anlagenplanung,
- Projektmanagement, Methodik der Projektführung,
- Kommunikation und Technische Dokumentation in der Anlagenplanung (Verfahrensbeschreibung, Fließbilder),
- Auswahl und Einbindung von Prozessen und Ausrüstungen in eine Anlage,
- Auslegung von Pumpen- und Verdichteranlagen, Rohrleitungen und Armaturen,
- Räumliche Gestaltung: Bauweise, Lageplan, Aufstellungsplan, Rohrleitungsplanung,
- Aufgaben der Spezialprojektierung: Mess-, Steuer- und Regelungstechnik, Dämmung und Stahlbau, Termin-, Kapazitäts- und Kostenplanung.

Behandlung von Planungsbeispielen ausgewählter Anlagen:

- thematische Übungsaufgaben,
- komplexe Planungsaufgabe mit Anwendung der Life Cycle Engineering Software COMOS

14. Literatur:

- Merten, C.: Skript zur Vorlesung, Übungsunterlagen
- Nutzerhandbuch COMOS

Ergänzende Lehrbücher:

- Sattler, K.; Kasper, W.: Verfahrenstechnische Anlagen. Planung, Bau und Betrieb. WILEY-VCH
- Hirschberg, H.-G.: Handbuch Verfahrenstechnik und Anlagenbau. Chemie, Technik und Wirtschaftlichkeit. Springer-Verlag
- Bernecker, G.: Planung und Bau verfahrenstechnischer Anlagen. Springer-Verlag

15. Lehrveranstaltungen und -formen:

- 159301 Vorlesung Prozess- und Anlagentechnik
- 159302 Übung Prozess- und Anlagentechnik
- 159303 Exkursion Prozess- und Anlagentechnik

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:

Präsenzzeit:	56 h
Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit:	124 h
Gesamt:	180 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:

- 15931 Prozess- und Anlagentechnik schriftlich (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 75.0
- 15932 Prozess- und Anlagentechnik mündlich (PL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 25.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

- Vorlesungsskript
- Übungsunterlagen
- kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien

20. Angeboten von:

2111 Verkehrssysteme

Zugeordnete Module:

15660	Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle
15670	Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik
15680	Rechnergestützte Angebotsplanung
15700	Verkehrsflussmodelle
15720	Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen
15730	Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr
15740	Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen
15750	Verkehrssicherung
25030	Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr
34100	Verkehrserhebungen
46270	Verkehr in der Praxis

Modul: 15720 Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen

2. Modulkürzel:	020400721	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.3	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Stefan Tritschler • Carlo Molo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Inhaltlich: keine Vorgängermodule: Grundlagen der Schienenverkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer können: • den Stellenwert öffentlicher Verkehrssysteme im Rahmen einer bedarfsgerechten Verkehrsgestaltung erkennen, • die Zusammenhänge bei der Planung von öffentliche Verkehrssystemen verstehen, • grundlegende Entscheidungen zum Netzaufbau und zur Ausgestaltung öffentlicher Verkehrssysteme treffen, • anhand der Charakteristika der unterschiedlichen Nahverkehrsfahrzeuge deren optimale Einsatzbereiche bestimmen, • einschätzen, welche Infrastruktur für unterschiedliche öffentliche Verkehrssysteme notwendig ist und • grundlegende Berechnungen zur Linienführung und Haltestellengestaltung durchführen.
13. Inhalt:	In der Lehrveranstaltung **"Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme"** werden die technischen-planerischen Aspekte von öffentlichen Verkehrssystemen mit Schwerpunkt ÖPNV vermittelt: • Grundlagen der Nahverkehrsplanung • Netzplanung • Nahverkehrsmittel und deren Einsatzbereiche • Haltestellen- und Verknüpfungspunkte • Infrastruktur für den ÖPNV Ergänzend zur Vorlesung werden in der **"Übung zu Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme"** die Inhalte der Lehrveranstaltung anhand von aufeinander aufbauenden Übungen vertieft. Dabei werden folgende Themen aufgegriffen:

	• Verkehrsnachfrage und -angebot • Streckenbelastungen • Erschließungskonzept • Trassierung und Gestaltung eines Verknüpfungspunkts • Fahrzeitenrechnung
14. Literatur:	• Skript zur Lehrveranstaltung „Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Straßenbahn-Bau- und Betriebsordnung (BOStrab)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157201 Vorlesung Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme • 157202 Übung Planung, Entwurf und Bewertung öffentlicher Verkehrssysteme • 157203 Exkursion Planung, Entwurf und Bewertung öffentlicher Verkehrssysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudiumzeit: 130 h **Gesamt: 180h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15721 Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: erfolgreiche Teilnahme an der Belegarbeit (Übung) zur Lehrveranstaltung "Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme"
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation; Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15730 Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr

2. Modulkürzel:	020400723	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.6	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Ullrich Martin • Fabian Hantsch • Xiaojun Li
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorgängermodule: Entwurf von Verkehrsanlagen, Grundlagen der Schienenverkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Infrastrukturgestaltung"** verstehen Zusammenhänge der Dimensionierung und Bewertung von Eisenbahnbetriebsanlagen und können: • die Infrastrukturplanung und die Ziele der Infrastrukturgestaltung erklären, • die Einflüsse auf die Dimensionierung von Eisenbahnbetriebsanlagen erläutern, • das analytische Verfahren zur Planung und Bewertung von Eisenbahnbetriebsanlagen beschreiben sowie • das Simulationsverfahren zur Planung und Bewertung von Eisenbahnbetriebsanlagen anwenden, • die verschiedenen Varianten der Infrastrukturgestaltung mit Leistungsuntersuchungen bewerten. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Gestaltung von Flughafenanlagen"** können: • die Entwicklung des Luftverkehrs und der Flugzeuge nachvollziehen, • die Beteiligten am Luftverkehr benennen und ihre Aufgaben und Beziehungen erklären, • die Aufgaben der Flugsicherung beschreiben, • die Anlagen der Luft- und Landseite eines Flughafens benennen, • die Leistungsfähigkeit und Betriebsabwicklung auf Flughäfen berechnen und erläutern, • den Planungsablauf und die Planung von Flughäfen und dazugehörigen Anlagen darstellen sowie • bautechnische Herausforderungen eines Flughafens am Beispiel des Baus einer Start- und Landebahn erklären.

13. Inhalt:	Die Veranstaltung **"Infrastrukturgestaltung"** umfasst folgende Themengebiete: • Grundlagen der Planung von Eisenbahninfrastrukturanlagen • Dimensionierung von Eisenbahnbetriebsanlagen • Übung: vertiefter Bahnhofsentwurf • Bewertung der Infrastruktur mit Leistungsuntersuchungen: Analytische Verfahren und Simulationsverfahren • praktische Anwendung der Leistungsuntersuchung mit Simulationsverfahren In der Vorlesung **"Gestaltung von Flughafenanlagen"** wird eine Übersicht mit technischem Schwerpunkt zur Geschichte und über das Gesamtsystem des Luftverkehrs gegeben: • Entwicklung des Luftverkehrs und der Flugzeuge, • Administrativ-organisatorische Strukturen, • Angebot und Nachfrage im Luftverkehr, • Prozesse des Luftverkehrs, • Gestaltung von Flughafenanlagen, • Betrieb von Flughafenanlagen, • Leistungsfähigkeit und Kapazitätsbemessung von Flughafenanlagen.
14. Literatur:	• Skriptum zu den Lehrveranstaltungen "Infrastrukturgestaltung" und "Gestaltung von Flughafenanlagen" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Pachl, J.: Systemtechnik des Schienenverkehrs, Teubner Verlag Stuttgart, neueste Auflage • Mensen, H.: Planung, Anlage und Betrieb von Flugplatz, Springer Verlag Berlin, neueste Auflage • Luftverkehrsgesetz (LuftVG)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157301 Vorlesung Infrastrukturgestaltung • 157302 Übung Infrastrukturgestaltung • 157303 Hausarbeit Infrastrukturgestaltung • 157304 Vorlesung und Übung Gestaltung von Flughafenanlagen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Gesamt: 180 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15731 Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15740 Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen

2. Modulkürzel:	020400722	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Stefan Tritschler • Carlo Molo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorgängermodule: Grundlagen der Schienenverkehrssysteme, Planung und Entwurf öffenlicher Verkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer können: • den Stellenwert öffentlicher Verkehrssysteme im Rahmen einer bedarfsgerechten Verkehrsgestaltung einordnen, • anwendungsbezogene Zusammenhänge bei der Planung- und dem Betreiben von Verkehrssystemen erkennen, • die Prozesse des laufenden Betriebs im Normal- und Störungsfall unterscheiden, • Verkehrsinfrastrukturrechnungen verstehen und bewerten, • Grundkenntnisse der wirtschaftlichen Bewertung von Verkehrssystemen anwenden sowie • die Finanzierungsströme für Investitionen und laufenden Betrieb im ÖPNV analysieren.
13. Inhalt:	In der Lehrveranstaltung "**Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme** " werden die betrieblich-wirtschaftlichen Aspekte von öffentlichen Verkehrssystemen mit Schwerpunkt ÖPNV vermittelt: • Grundlagen der Betriebssplanung • Fahr-, Umlauf- und Dienstplan • Laufender Betrieb im öffentlichen Verkehr

	• Einführung in die Verkehrswirtschaft und Verkehrsinfrastrukturrechnung • Bewertung von Verkehrsinfrastruktur • Methodik der Standardisierten Bewertung • Verkehrsfinanzierung Ergänzend zur Vorlesung werden in der "**Projektstudie zu Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme** " die Inhalte der Lehrveranstaltung anhand von aufeinander aufbauenden Übungen vertieft. Dabei werden folgende Themen aufgegriffen: • Betriebskonzept • Umlaufplanung Stadtbahn • Verkehrsangebot • Standardisierte Bewertung • Folgekostenrechnung
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen "Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme" und "Angewandte Verkehrswirtschaft" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Straßenbahn-Bau- und Betriebsordnung (BOStrab) • Aberle, G.: Transportwirtschaft, Wolls Lehr- und Handbücher der Wirtschafts- und Sozialwissenschaften München, neueste Auflage
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157401 Vorlesung Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme • 157402 Übung Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Summe 180h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15741 Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Erfolgreiche Teilnahme an der Belegarbeit (Übung mit Vortrag und Bericht) zur Lehrveranstaltung "Betrieb, Berwertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme"
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung und Übung, Web-basierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 25030 Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr

2. Modulkürzel:	020400731	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.3	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Ullrich Martin • Yong Cui • Fabian Hantsch • Xiaojun Li
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorgängermodule:Grundlagen der Schienenverkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr"** können: • überschaubare Fahrpläne für die prozessvorbereitende Betriebsplanung bedarfsgerecht erstellen und optimieren, • verschiedene Varianten der Betriebsangebote mit Leistungsuntersuchungen bewerten, • den Fahrzeugumlauf für einen vorgegebenen Fahrplan berechnen und daraus den Personaleinsatz ableiten sowie • eine prozessbegleitende Betriebsplanung und einschließlich dispositiver Maßnahmen nachvollziehen. Mit der Teilnahme an der Lehrveranstaltung **"Transportlogistik/OR im Verkehr"** ist der Hörer in der Lage: • Grundlagen der Bedienungstheorie in Anwendung bei Leistungsuntersuchungen zu erklären, • Methoden zur Leistungsuntersuchung von Eisenbahn-Betriebsanlagen zu formulieren und zu verstehen, • mittels verschiedener Verfahren konkrete Fragestellungen der Leistungsuntersuchung eigenständig zu beantworten, • lineare Optimierungsprobleme im Zusammenhang mit Dispositionsproblemen qualifiziert zu formulieren und zu verstehen und • lineare Optimierungsprobleme anwendungsorientiert zu lösen. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Softwaregestützte Verkehrssystemgestaltung"** können: • Grundzüge des computergestützten Arbeitens im Verkehrswesen eigenständig darlegen,

	• Modellierung und Simulation an Anwendungsbeispielen umfassend beschreiben, • Funktion, Ablauf und Bedienung von Betriebsplanungs-, Leistungsuntersuchungs- und Simulationsprogramme beschreiben, • Funktionsweise von rechnergestützten Informationssystemen im Verkehr qualifiziert erklären, • EDV-Anwendungen im Bereich des öffentlichen Verkehrs erläutern sowie
13. Inhalt:	In der Veranstaltung **"Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr"** werden die folgenden Themen dargelegt: • Planung und Optimierung von Betriebsprogrammen, • Bewertung des Betriebsangebotes mit Leistungsuntersuchungen, • Planung des Fahrzeug- und Personalbedarfs sowie • Betriebsführung und Disposition. In der Veranstaltung **"Transportlogistik/OR im Verkehr"** werden diese Inhalte behandelt: • grundlegende Methodik für Leistungsuntersuchungen von Eisenbahn-Betriebsanlagen, • Methoden der Bedienungstheorie mit Anwendung im Eisenbahnwesen, • Methoden zur Bewertung von Zugfahrten bei der Disposition auf Grundlage der linearen Optimierung sowie • Entwurf von Zielfunktionen für die lineare Optimierung. In der Veranstaltung **"Softwaregestützte Verkehrssystemgestaltung"** werden diese Themen erörtert: • Grundzüge des computergestützten Arbeitens im Verkehrswesen, • Modellierung und Simulation im öffentlichen Verkehr, • Einblick in rechnergestützte Informationssysteme im Verkehr und • Betriebsplanungs- und Leistungsuntersuchungsprogramme.
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen "Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr", "Transportlogistik/OR im Verkehr" und "Softwaregestützte Verkehrssystemgestaltung" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Pachl, J.: Systemtechnik des Schienenverkehrs, Teubner Verlag Stuttgart, neueste Auflage
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 250301 Vorlesung Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr • 250302 Übung Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr • 250303 Hausübung Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr • 250304 Vorlesung Transportlogistik/OR im Verkehr • 250305 Übung Transportlogistik/OR im Verkehr • 250306 Vorlesung Softwaregestütze Verkehrsystemgestaltung • 250307 Übung Softwaregestütze Verkehrsystemgestaltung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Gesamt: 180 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	25031 Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium

20. Angeboten von: Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15680 Rechnergestützte Angebotsplanung

2. Modulkürzel:	02130004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	Markus Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Verkehrsplanung und Verkehrsmodellierung
12. Lernziele:	Die Studierenden können für konkrete Aufgabenstellungen der Verkehrsplanung (Auswertung von Verkehrserhebungen, Eichung von Modellen, Verwaltung von Planfällen, Bewertung von Maßnahmen) geeignete Standardsoftwareprodukte (z.B. Excel, Access) und Verkehrsplanungsmodelle einsetzen und miteinander verknüpfen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Planungsprozess, Verkehrsplanungssoftware • Excel, Access und VBA/COM • Vorbereitung, Durchführung und Auswertung einer rechnergestützten Befragung mit Wegetagebüchern. • VISUM-COM Funktionen • Beispiel einer Steuerung von VISUM mit VBA aus Excel • Analyse von Netzzuständen mit VBA und Excel, • Szenariomanagement • Verkehrsnachfrageberechnung mit VISEM • Routensuchverfahren • Bestwegsuche nach Dijkstra • Bewertung der Angebotsqualität eines Verkehrsangebotes
14. Literatur:	Friedrich, M.: Skript Rechnergestützte Angebotsplanung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	156801 Vorlesung mit Übung Rechnergestützte Angebotsplanung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 25 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 65 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15681 Rechnergestützte Angebotsplanung (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Verkehrsplanung und Verkehrsleittechnik

Modul: 46270 Verkehr in der Praxis

2. Modulkürzel:	020400732	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.6	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Volkhard Malik • Peter Schütz • Georg Fundel • Ulrich Rentschler
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Speditionswesen und Güterverkehr"** wissen: • nach welchen Kriterien eine Transportkette im Güterverkehr zusammengestellt wird, • welche Vor- und Nachteile die einzelnen Verkehrsträger im Gütertransport aufweisen und • kennen die wesentlichen Akteure und die rechtlichen Rahmenbedingungen im Speditionswesen. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Verkehrspolitik"** können: • verkehrspolitische Entscheidungen, die in der Praxis getätigt werden, qualifiziert einschätzen und • im Rahmen von Verkehrsprojekten verkehrspolitische Zusammenhänge nutzbringend anwenden. Mit der Teilnahme an der Lehrveranstaltung **"Luftverkehr und Flughafenmanagement"** vermag der Hörer: • Zusammenhänge des Luftverkehrs, der Flughafenanlagen und des Flughafenbetriebes zu verstehen und, • kann durch sein erworbenes Wissen Managemententscheidungen von Airlines und Airports qualifiziert einschätzen. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Verkehrsplanungsrecht"** können: • Verfahren raumordnerischer und planfeststellungsrelevanter europäischer sowie nationaler Rechtsgrundlagen für Vorhaben im

	Bereich des öffentlichen Verkehrs in Planungsaufgaben einbeziehen sowie • die planungsrechtliche Wirkung von baulichen und betrieblichen Maßnahmen abschätzen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung **"Speditionswesen und Güterverkehr"** werden die Eigenschaften verschiedener Verkehrsträger in Bezug auf den Gütertransport betrachtet sowie die organisatorischen Abläufe im Güterverkehr beleuchtet. • Güterverkehr im Allgemeinen, • Spezifika der Verkehrsträger im Güterverkehr, • Kombinierter Verkehr, • Speditionswesen, • Exkursionen zum Rangierbahnhof Kornwestheim und zu einem Logistik-Zentrum. Die Vorlesung **"Verkehrspolitik"** befasst sich mit: • Grundlagen der Verkehrspolitik, • wesentliche Rahmenbedingungen für die Gestaltung von Verkehrssystemen und somit auch das Verkehrsangebot, • Verantwortung der Politik sowie Möglichkeiten politischer Einflussnahme, um Verkehrsleistungen in guter Qualität zuangemessenen Preisen im fairen Wettbewerb anzubieten, • Verbindungen mit anderen Politikfeldern, • Rolle der Europäischen Verkehrspolitik. Die folgenden Zusammenhänge werden in der Vorlesung **"Luftverkehr und Flughafenmanagement"** dargestellt: • Ausprägungen des Luftverkehrs und Flughafenbetriebs in allen für das Management relevanten Fragen, • Rechtsgrundlagen für den Flugbetrieb, • Fragen der Flugsicherung, • Umweltschutzmanagement an Flughäfen, • Ausgestaltung von Flughafenanlagen. In der Vorlesung **"Verkehrsplanungsrecht"** werden folgende verkehrsrechtlichen Grundlagen vermittelt: • verkehrliche Rechtsgrundlagen auf europäischer Ebene, • verkehrliche Rechtsgrundlagen auf nationaler Ebene, • verkehrliches Planungsrecht, • verkehrliches Umweltrecht.
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen "Luftverkehr und Flughafenmanagement", "Speditionswesen und Güterverkehr", "Verkehrspolitik" und "Verkehrsplanungsrecht" • Suckale, M.: Taschenbuch der Eisenbahngesetze, Hestra-Verlag Darmstadt, neueste Auflage
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 462701 Vorlesung Speditionswesen und Güterverkehr • 462702 Exkursion Speditionswesen und Güterverkehr • 462703 Vorlesung Verkehrspolitik • 462704 Vorlesung Luftverkehr und Flughafenmanagement • 462705 Vorlesung Verkehrsplanungsrecht
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 45 h Selbststudium: 135 h **Gesamt: 180 h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	46271 Verkehr in der Praxis (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 34100 Verkehrserhebungen

2. Modulkürzel:	021320006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Manfred Wacker
9. Dozenten:	Manfred Wacker
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Verkehrsplanung und der Verkehrstechnik
12. Lernziele:	Studierende/r kennt die wesentlichen Methoden der Verkehrserhebungen und kann die zutreffenden Methoden für konkrete Aufgabenstellungen der Praxis auswählen und einsetzen. Er / Sie kennt die notwendigen Arbeitsschritte in der Konzipierung, Vorbereitung, Organisation, Durchführung und Auswertung von Verkehrserhebungen bei allen Verkehrsarten und ist mit den modernsten Erhebungsmethoden vertraut.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und in den zugehörigen Übungen werden theoretisch und an Beispielen folgende Themen behandelt: • Zählungen (manuell, automatisch) • Stromerhebungen (manuell, automatisch) • Befragungen (mündlich, schriftlich, telefonisch) • Spezielle Erhebungen im Ruhenden Verkehr (manuell, automatisch) • Spezielle Erhebungen im Güterverkehr
14. Literatur:	Wacker, M.: Skript Verkehrserhebungen. Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Empfehlungen für Verkehrserhebungen (EVE 91), FGSV-Nr. 125, Köln 1991.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	341001 Vorlesung mit Praktikum Verkehrserhebungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 25 h Auswertung von im Rahmen der Übungen durchgeführten Verkehrserhebungen: 20 h Selbststudium: 45 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	34101 Verkehrserhebungen (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 15700 Verkehrsflussmodelle

2. Modulkürzel:	02130005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	• Wolfram Ressel • Markus Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Verkehrsplanung und der Verkehrstechnik
12. Lernziele:	Studierende/r kennt die wesentlichen Eigenschaften makroskopischer und mikroskopischer Verkehrsflussmodelle und kann die Modelle für den Einsatz in der Praxis einsetzen. Er/Sie kann mit Simulationssoftware typische Verkehrsanlagen (freie Strecke, Knotenpunkte) simulieren und verkehrsabhängige Steuerungen integrieren.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Zustandsgleichung, Kontinuitätsgleichung und Bewegungsgleichung des Verkehrs • makroskopische Verkehrsflussmodelle (LW-Modell, Modelle 2. Ordnung) • mikroskopische Verkehrsflussmodelle (Zellulärer Automat, psychophysisches Fahrzeugfolgemodell) • Dynamische Umlegung • Computerübungen zu Verkehrsfluss auf der freien Strecke, Knotenpunkt mit LSA-Festzeitsteuerung, Vorfahrtsgeregelter Knotenpunkt, Knotenpunkt mit Verkehrsabhängiger Steuerung, Grüne Welle
14. Literatur:	• Friedrich, M., Ressel, W.: Skript Verkehrsflussmodelle • Leutzbach, W.: Einführung in die Theorie des Verkehrsflusses, 1972 • Helbing, D.: Verkehrsdynamik, Springer-Verlag, 1997.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	157001 Vorlesung mit Übung Verkehrsflussmodelle
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 25 h Selbststudium: 65 h

	Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15701 Verkehrsflussmodelle (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Straßen- und Verkehrswesen

Modul: 15660 Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle

2. Modulkürzel:	021320002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	Markus Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Verkehrsplanung (Planungsprozess, Kenngrößen von Angebot und Nachfrage, Netzplanung Straße und ÖV) und der Verkehrsmodellierung (4-Stufenmodell)
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die wesentlichen Methoden der strategischen Angebotsplanung. Sie verstehen die Modelle zur Analyse und Prognose der Wirkungen des heute vorhandenen und des geplanten Verkehrsangebotes. Sie können Modelle kalibrieren und mit Verkehrsplanungsprogrammen umgehen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Zukunft des Verkehrs: Ziele und Lösungsansätze • Verkehrserhebungen (Zählungen, Befragungen, Stated Preference) • Typisierung von Verkehrsmodellen • Netzmodelle • Entscheidungsmodelle • Nachfragemodelle • Umlegungsmodelle IV und ÖV • Integrierte Angebotsplanung (Kategorisierung und Bewertung von Netzen, Verknüpfungspunkte, Bundesverkehrswegeplanung) • Angebotsplanung Straßenverkehr (Netzgestaltung, Verkehrssicherheit, Road Pricing, Wirtschaftlichkeitsuntersuchungen nach EWS) • Angebotsplanung Öffentlicher Verkehr (Netzgestaltung, Fahrplanung, Umlaufplanung, Dienstplanung, Bedarfsgesteuerte Bussysteme, Linienleistungs- und erlösrechnung) • Güterverkehrsplanung (Eigenschaften des Güterverkehrs, Konzepte und Modelle) In der Projektstudie wird eine Planungsaufgabe mit Hilfe des Verkehrsplanungsprogramms VISUM bearbeitet. Die Aufgabe umfasst die Schritte Nachfrageermittlung, Mängelanalyse, Maßnahmenentwicklung- und -bewertung für Straße und ÖV.

14. Literatur:	• Cascetta, E.: Transportation Systems Engineering: Theory and Methods. Kluver Academic Publishers, Dordrecht, 2001. • Lohse, D.: Grundlagen der Straßenverkehrstechnik und Verkehrsplanung, Band 2 Verkehrsplanung, Verlag für Bauwesen, Berlin, 2011. • Ortúzar, J. D., Willumsen, L. G: Modelling Transport, Wiley, Chichester, 2011. • Steierwald, G., Künne, H.-D. (Hrsg): Straßenverkehrsplanung - Grundlagen - Methoden - Ziele, Springer-Verlag, Berlin 2005.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 156601 Vorlesung Verkehrsplanung & -modellierung • 156602 Übung Verkehrsplanung & -modellierung • 156603 Projektstudie Verkehrsplanung, Übung und Projekt
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 45 h Projektstudie: 40 h Selbststudium: 95 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 15661 Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvoraussetzung: Abgabe und Vortrag Projektstudie • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	15680 Rechnergestützte Angebotsplanung
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Verkehrsplanung und Verkehrsleittechnik

Modul: 15750 Verkehrssicherung

2. Modulkürzel:	020400751	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.4	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Ullrich Martin • Jiajian Liang
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Elektrotechnik
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Verkehrssicherung I" (Theorie der Sicherheit)** können: • die Grundlagen der Verkehrssicherheit erläutern, • im Gesamtkontext der Verkehrssicherheit die Sachverhalte Zuverlässigkeit, Verfügbarkeit und Systemsicherheit selbständig einordnen und erklären sowie • Sicherheitsmethoden beschreiben und selbst entwickeln. Mit der Teilnahme an der Lehrveranstaltung **"Verkehrssicherung II" (Sicherungssysteme im Verkehr)** kann der Hörer: • die sichere Regelung der Fahrtenfolge beschreiben • das sichere Zusammenwirken von Verkehrsmitteln und Infrastruktur erläutern • die sicherheitsbezogene Funktionsweise von technischen Komponenten einschließlich der sicheren Verknüpfung unterschiedlicher Verkehrsmittel in ihrem Zusammenwirken eigenständig erklären sowie • Betriebsleitsysteme und Verfahren zur sicheren Datenübertragung kennenlernen
13. Inhalt:	In der Veranstaltung **"Verkehrssicherung I"** wird die Theorie der Sicherheit unterstützt durch verkehrsträgerspezifische Beispiele veranschaulicht. Dies umfasst folgende Themengebiete: • Verkehrssicherheit (Begriffe, psychologische, rechtliche und technische Grundlagen), • Zuverlässigkeit und Systemsicherheit, • Sicherungsmethoden, Sicherheitsmaßnahmen gegen Fehler, Ausfälle, Gefahren und Schäden sowie • Methoden zur Riskioanalyse.

	In der Veranstaltung **"Verkehrssicherung II"** wird die technische Umsetzung eines sicheren Betriebs verkehrsträgerspezifisch und verkehrsträgerübergreifend veranschaulicht. Dies umfasst folgende Themengebiete: • Regelung der Fahrtenfolge, • Zusammenwirken von Verkehrsmittel und Infrastruktur, • Verknüpfung unterschiedlicher Verkehrsmittel sowie • Betriebsleitsysteme
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen Verkehrssicherung I (Theorie der Sicherheit) und Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im spurgeführten Verkehr) • Pachl, J.: Systemtechnik des Schienenverkehrs, Teubner Verlag Stuttgart, neueste Auflage • Maschek, U.: Sicherung des Schienenverkehrs: Grundlagen und Planung der Leit- und Sicherungstechnik, Springer Verlag, neueste Auflage • Braband, J.: Risikoanalysen in der Eisenbahn-Automatisierung, Eurailexpress • Mensen H.: Moderne Flugsicherung: Organisation, Verfahren, Technik; Springer Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157501 Vorlesung Verkehrssicherung I (Theorie der Sicherheit) • 157502 Hausübung Verkehrssicherung I (Theorie der Sicherheit) • 157503 Vorlesung Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im Verkehr) • 157504 Laborübung Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im Verkehr) • 157505 Exkursion Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im Verkehr)
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Gesamt: 180 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 15751 Verkehrssicherung (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0 • V Diagnose Praxisfall (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung und Übung, Web-basierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15670 Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik

2. Modulkürzel:	021320003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	• Markus Friedrich • Manfred Wacker
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Verkehrsplanung und Verkehrstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden haben einen umfassenden Überblick über Verkehrsbeeinflussungssysteme zur kurzfristigen Beeinflussung der Verkehrsnachfrage und zur Optimierung des Verkehrsangebotes. Sie können verkehrsabhängige Lichtsignalsteuerungen und Grüne Wellen entwickeln und mit Hilfe einer Verkehrsflusssimulation bewerten. Sie kennen grundlegende Methoden zur Ermittlung der Verkehrslage in Straßennetzen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Einführung Verkehrstechnik & Verkehrsleittechnik • Lichtsignalanlagen (Theorie der Bemessung, Wartezeiten, Grüne Welle, Verssatzzeitoptimierung, Verkehrsabhängige Steuerung) • Verkehrsdatenerfassung • Datenaufbereitung & Datenvervollständigung • Prognose des Verkehrsablaufs • Verkehrsbeeinflussungssysteme für Autobahnen • Parkleitsysteme • Rechnergestützte Betriebsleitsysteme im ÖV • Verkehrsmanagement innerorts und außerorts • Exkursion Kommunale Verkehrssteuerung im IV • Exkursion Betriebsleitzentrale ÖV

	In der Projektstudie wird eine Lichtsignalsteuerung mit Hilfe des Programms LISA+ erstellt. Projektstudie umfasst: • Einführung Projektstudie / Ortsbesichtigung • Einführung in das Programm LISA+ • Beispiel Grüne Welle • Beispiel ÖV Priorisierung • Bearbeitung einer Planungsaufgabe (verkehrsabhängige Koordinierung eines Straßenzugs)
14. Literatur:	• Friedrich, M., Ressel, W.: Skript Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik • Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Richtlinien für Lichtsignalanlagen (RiLSA), Köln, 1992. • Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Handbuch für die Bemessung von Straßenverkehrsanlagen, Ausgabe 2001. • Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Hinweise zur Datenvervollständigung und Datenaufbereitung in verkehrstechnischen Anwendungen, FGSV-Nr. 382, Köln 2003. • Kerner. B. S.: The Physics of Traffic, Springer Verlag 2004. • Leutzbach, W.: Einführung in die Theorie des Verkehrsflusses, 1972. • Schnabel, W.: Grundlagen der Straßenverkehrstechnik und Verkehrsplanung, Band 1 Straßenverkehrstechnik, Verlag für Bauwesen, Berlin, 1997
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 156701 Vorlesung Verkehrstechnik & -leittechnik • 156702 Projektstudie Verkehrstechnik, Übung und Projekt
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 55 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 125 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 15671 Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0, • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Verkehrsplanung und Verkehrsleittechnik

2112 Wirtschaftskybernetik

Zugeordnete Module:

15230	Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III
16750	Business Dynamics
31420	Wahlmodule Wirtschaftskybernetik
31430	Seminar "Wirtschaftskybernetik"
31440	Methoden der Wirtschaftskybernetik
56130	Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik

Modul: 16750 Business Dynamics

2. Modulkürzel:	075200001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Pflichtmodule Mathematik, Pflichtmodul Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden • sind in der Lage, komplexe Problemstellungen in sozio-technischen Systemen in Kausaldiagrammen zu modellieren • können Kausaldiagramme analysieren und interpretieren • kennen grundlegende Arten von Systemverhalten und die zugehörigen Systemstrukturen • können System-Dynamics-Simulationsmodelle erstellen • können System-Dynamics-Simulationsmodelle zur Entscheidungsunterstützung in komplexen Problemstellungen anwenden
13. Inhalt:	• Charakteristika von betriebswirtschaftlichen Systemen • Einführung in die Modellierung mit System Dynamics • Kausaldiagramme und Systemarchetypen • Nichtlineares Verhalten, Pfadabhängigkeit, begrenzte Rationalität, Netzwerkeffekte, Innovationsdiffusion und Wertschöpfungsketten • Planspiele "The Beer Distribution Game" und "Fishbanks" • Simulation mit Hilfe von Vensim
14. Literatur:	• Vorlesungsunterlagen verfügbar über die Lernplattform ILIAS • Empfohlene Bücher: Sterman, John: Business Dynamics. McGraw-Hill
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 167501 Vorlesung Business Dynamics • 167502 Übung Business Dynamics

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung von 7 Stunden pro Woche während der Vorlesungszeit (Präsenzzeit und Vor-/Nachbereitungzeit) (insgesamt 14 Wochen), zusätzlich 82 Stunden für die Prüfungsvorbereitung, Summe 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16751 Business Dynamics (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 56130 Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik

2. Modulkürzel:	075200107	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	• Meike Tilebein • Sven-Volker Rehm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Studierenden besitzen vertiefte Kenntnisse über kybernetische Ansätze und Methoden zur Untersuchung soziotechnischer Systeme sowie über kybernetische Managementkonzepte und über Konzepte zur Beschreibung von ökonomischen Systemen. Sie sind in der Lage, auf hohem Niveau Methoden des Systemdenkens und der Kybernetik zu diskutieren.
13. Inhalt:	Die behandelten Konzepte und Methoden umfassen: Hierarchische Multi-Level-Systeme und Koordination, Viable Systems Model, Unternehmen und Netzwerke als komplexe adaptive Systeme; Design Science, Qualitative Forschungsmethoden, Wissenskonstruktion; Systemdenken, Soziologische Systemtheorie u.a.
14. Literatur:	Die zugehörigen Lernmaterialien werden in den einzelnen Veranstaltungen bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	561301 Vorlesung Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 90 Stunden: • Präsenzzeit 21h • Nacharbeit und Selbststudium 69 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	56131 Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, Mehrere Lehrveranstaltungsbegleitende Prüfungsleistungen

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:	Lehrformen: Grundlegende Gedanken zu den Themenbereichen und Inhalten (Konzepte, Prinzipien, Theorien, Methoden und dergl.) werden in Form einer Vorlesung vorgestellt. Die Anwendungen in der Praxis werden mithilfe von Fallstudien Literatur-gestützt interaktiv im Dialog, in Gruppenarbeit oder im Selbststudium erarbeitet. Die eigenständige Erarbeitung und Reflexion von ausgewählten Inhalten erfolgt über die Literatur-gestützte Ausarbeitung und Präsentation einer kurzen Thesis. In einem Kolloquium wird Systemdenken im Hinblick auf die Lösung eines aktuellen Problems diskursiv erprobt.

20. Angeboten von:

Modul: 31440 Methoden der Wirtschaftskybernetik

2. Modulkürzel:	075200101	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	• Meike Tilebein • Sven-Volker Rehm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden besitzen vertiefte Kenntnisse über Forschungs- und Modellierungsmethoden für wirtschaftswissenschaftliche Systeme und Prozesse
13. Inhalt:	**Alternative 1:** **Modellierung und Optimierung wissensintensiver Geschäftsprozesse (WiSe) sowie Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik (nur SoSe)** Konzepte und Methoden zur Bearbeitung für interdisziplinärer Fragestellungen an der Schnittstelle zwischen Ingenieur- und Wirtschaftswissenschaften • Unternehmensnetzwerke als komplexe adaptive Systeme • Multi-Level-Systeme und Koordination • Kybernetische Managementkonzepte • Modellierung, Analyse und Optimierung von wissensintensiven Geschäftsprozessen • Anwendung industrierelevanter Tools (z.B. ARIS) **Alternative 2:** **Business Dynamics (nur WiSe)** • Charakteristika von betriebswirtschaftlichen Systemen • Einführung in die Modellierung mit System Dynamics

	• Kausaldiagramme und Systemarchetypen • Nonlinear Behaviour, Path Dependence, Bounded Rationality, Network Effects, Innovation Diffusion, Supply Chains • Planspiel „Beer Game"Simulation mit Hilfe von Vensim + Matlab Alternative 2 kann nur einmal im Studium der Technischen Kybernetik (BSc., MSc.) gewählt werden. Weitere Details zu Inhalten und Lernzielen siehe Modul 16750.
14. Literatur:	Die zugehörigen Lernmaterialien werden in den einzelnen Veranstaltungen bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 314401 Vorlesung Modellierung und Optimierung wissensintensiver Geschäftsprozesse • 314403 Vorlesung Business Dynamics • 314404 Übung Business Dynamics • 314405 Vorlesung Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 180 Stunden: • Präsenzzeit 42 h • Nacharbeit und Selbststudium 138 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31441 Methoden der Wirtschaftskybernetik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 31430 Seminar "Wirtschaftskybernetik"

2. Modulkürzel:	075200106	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	1.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	mindestens eine absolvierte Modulprüfung im Spezialisierungsfach "Wirtschaftskybernetik"
12. Lernziele:	Die Studierenden • können eine weiterführende Problemstellung aus dem Bereich des Spezialisierungsfachs weitgehend selbständig bearbeiten und Lösungsvorschläge erarbeiten • können die Ergebnisse in einer wissenschaftlichen Seminararbeit zusammenfassen und • können ihre Arbeit in einem Vortrag präsentieren und verteidigen
13. Inhalt:	Je Semester wechselnde Generalthemen aus dem Bereich des Spezialisierungsfachs, dazu • Blockveranstaltung zur Einführung in das Generalthema • Selbständige Einarbeitung der Studierenden in ihre Problemstellungen • Selbständige Bearbeitung der Problemstellung mit regelmäßigem Feedback durch Seminarbetreuung • Anfertigung einer schriftlichen Arbeit • Präsentation der Ergebnisse
14. Literatur:	Grundlagenliteratur zum jeweiligen Seminarthema wird angegeben, eigene Literaturrecherche der Studierenden ist Teil der Aufgabenstellung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	314301 Seminar Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 90 Stunden: • 5 Stunden pro Woche über 14 Wochen (Einführungsveranstaltung und Erstellen der schriftlichen Arbeit), • zusätzlich 20 Stunden für Vorbereitung und Durchführung des Vortrags.
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31431 Seminar "Wirtschaftskybernetik" (BSL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 15230 Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III

2. Modulkürzel:	075200102	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Basiskenntnisse der Betriebswirtschaftslehre
12. Lernziele:	Die Studierenden • kennen Anwendungsfelder der ingenieurwissenschaftlichen Systemperspektive in Wertschöpfungs- und Managementprozessen • besitzen vertiefte Kenntnisse über Konzepte, Methoden und Werkzeuge der systemorientierten Gestaltung von Prozessen und Strukturen in speziellen Problembereichen der Wertschöpfung und des Managements • können diese Konzepte, Methoden und Werkzeuge problemadäquat anwenden
13. Inhalt:	• Modelltypen und Modellierungsmethoden fürwirtschaftswissenschaftliche Systeme und Prozesse • Betrachtung betriebswirtschaftlicher Fragestellungen aus kybernetischer Perspektive • Ausgewählte Theorieperspektiven zu Fragestellungen von Wertschöpfungs- und Managementsystemen • Konzepte, Methoden und Werkzeuge für spezielle Fragestellungen der Wertschöpfung und des Managements
14. Literatur:	Lernmaterialien werden in der Veranstaltung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	152301 Vorlesung Wirtschaftskybernetik III
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 180 Stunden:

	• Präsenzzeit 42 h • Nacharbeit und Selbststudium 138 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15231 Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 31420 Wahlmodule Wirtschaftskybernetik

2. Modulkürzel:	075200104	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Studierenden • kennen aktuelle wissenschaftliche Problemstellungen und Lösungswege im Spezialisierungsfach • können verschiedene Stadien im Prozess des wissenschaftlichen Arbeitens unterscheiden • können wissenschaftliche Fachvorträge aus dem Spezialisierungsfach rezipieren und diskutieren
13. Inhalt:	Wechselnde Inhalte aus dem Bereich der Forschung im Spezialisierungsfach
14. Literatur:	Ggf. Vortragsunterlagen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	314201 Forschungskolloquium Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 90 Stunden: • Präsenzzeit 21 h über 2 Semester verteilt • Nacharbeitszeit/Selbststudiumszeit 69 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31421 Forschungskolloquium Wirtschaftskybernetik (USL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

2113 Systemdynamik/Automatisierungstechnik

Zugeordnete Module:

33100	Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme
33190	Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung
33820	Flat Systems
33830	Dynamik ereignisdiskreter Systeme
33840	Dynamische Filterverfahren
33850	Automatisierungstechnik
33860	Objektorientierte Modellierung und Simulation
33880	Praktikum Systemdynamik
37000	Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik
46770	Einführung in die Funktionale Sicherheit

Modul: 33850 Automatisierungstechnik

2. Modulkürzel:	074711005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Messtechnik I Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen einige wichtige ausgewählte Gebiete der modernen Messtechnik aus den Bereichen der Automatisierungstechnik, sie beherrschen deren Theorie, sie beherrschen deren Methoden, und sie können diese Methoden auf praktische Probleme anwenden. Der Schwerpunkt liegt auf den der Sensorsignalverarbeitung, wobei spezieller Augenmerk auf die Sensorfusion gelegt wird. Es werden aktuelle Methoden zur Sensorfusion vorgestellt und an praktischen Beispielen werden sie für verschiedene Anwendungen getestet.
13. Inhalt:	In der Vorlesung werden überblicksweise die verschiedenen Sensorprinzipien vorgestellt und deren Eigenschaften diskutiert. Speziell wird auf Prinzipien der Messtechnik und deren Anwendungen eingegangen. Modellierung von Rauschprozessen und Systeme zur Sensorfusion sind auch Schwerpunkte der Vorlesung. Daneben werden

	verschiedene Möglichkeiten der Realisierung von regelungstechnischen Algorithmen in unterschiedlichen Hard- und Softwareumgebungen vorgestellt und deren Anwendung im industriellen Umfeld aufgezeigt.
	
	Überblick:
	
	• Sensoren: Sinnesorgane der Technik
	• Modellierung von Rauschprozessen
	  • Rauschmechanismen
	  • Sensoren
	• Sensorfusion
	  • Bayessche Sensorfusion
	  • Neuronale Netze
	  • Ausgewählte Beispiele

14. Literatur:	• Vorlesungsfolien, Übungsblätter • "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" von Stefan Hesse und Gerhard Schnell, Vieweg&Teubner 2009 • "Low-Noise Electronic System Design" von C.D. Motchenbacher und J.A. Conelly, John Wiley & Sons 1993
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338501 Vorlesung Automatisierungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden. **Gesamt: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33851 Automatisierungstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	33840 Dynamische Filterverfahren
19. Medienform:	• Folien bzw. Vorlesungsumdruck • Tafelanschrieb • Übungsblätter • Rechnerübungen und Rechnerdemos
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33830 Dynamik ereignisdiskreter Systeme

2. Modulkürzel:	074711006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Systemanalyse II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Informatik I • Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen verschiedene Modellierungsansätze für die mathematische Modellierung dynamischer ereignisdiskreter Systeme, sie beherrschen insbesondere die Modellierung mit Automaten, mit Formalen Sprachen und mit Petri-Netzen, außerdem die optimale Regelung von endlichen Automaten.
13. Inhalt:	In dieser Vorlesung wird zunächst die ereignisdiskrete Denkweise eingeführt und die grundlegenden Eigenschaften diskreter Signale und Systeme diskutiert. Die Automatentheorie (deterministisscher und nicht deterministischer Automaten) schafft die Basis für das Verständnis ereignisdiskreter Systeme. Schließlich führen kopplungsorientierte Darstellungsformen auf Petrinetze und Automatennetze. Überblick: • Einführung in die Modellierung and Analyse ereignisdiskreter Systeme • Deterministische Automaten • Nichtdeterministische Automaten • Petrinetze • Automatennetze

14. Literatur:	• Vorlesungsumdruck • Übungsblätter • C.G. Cassandras, S. Lafortune: Introduction to Discrete Event Systems. Springer. • B. Baumgarten: Petri-Netze - Grundlagen und Anwendungen. Spektrum-Hochschultaschenbuch. • W.M. Wonham: Supervisory Control of Discrete-Event Systems. www.control.utoronto.ca/wonham. • Weitere Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338301 Vorlesung und Übung Dynamik ereignisdiskreter Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium und Nacharbeit: 138 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33831 Dynamik ereignisdiskreter Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	• Vorlesungsfolien • Tafelanschrieb • Übungen • Rechnerübungen und Rechnerdemos
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33840 Dynamische Filterverfahren

2. Modulkürzel:	074711007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Einführung in die Elektrotechnik, Elektrische Signalverarbeitung, Echtzeitdatenverarbeitung
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die einzelnen Funktionsblöcke eines digitalen Kommunikationssystems, sie beherrschen die Fourier-Transformation, speziell die zeitdiskrete Fourier-Transformation sowie die z-Transformation. Die Studierenden sind vertraut mit dem digitalen Filterentwurf, sowohl mit Methoden für IIR Filter, wie auch für FIR-Strukturen. Anhand der Diskreten Fourier-Transformation werden effiziente Algorithmen (Fast Fourier Transformation) aufgezeigt, welche die Werkzeuge zur Frequenzanalyse darlegen. Die Studierenden kennen grundlegende Verfahren zur Kalmanfilterung sowie erweiterte Verfahren zur dynamischen Schätzung. Methoden zur linearen Prädiktion geben die Grundlagen zur adaptiven Filterung. Schliesslich kennen die Studierenden Methoden zur "Entfaltung" (Deconvolution).
13. Inhalt:	• Einführung zur adaptiven Filterung • Stochastische Prozesse and Modell • Fourier-Analyse von stationären Zufallssignalen • Wiener Filter • Lineare Prädiktion • Least-Mean-Square adaptive Filterung • Kalman Filter
14. Literatur:	• Vorlesungsumdruck (Vorlesungsfolien) • Übungsblätter • Aus der Bibliothek: - Oppenheim and Schafer: Discrete-Time Signal Processing - Haykin: Aadaptive Filter Theory • Weitere Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338401 Vorlesung (inkl. Übungen) Dynamische Filterverfahren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden. Summe: 180 Stunden 4 SWS gegliedert in 2 VL und 2 Ü

17. Prüfungsnummer/n und -name:	33841 Dynamische Filterverfahren (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer-Präsentation, Tafelanschrieb
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 46770 Einführung in die Funktionale Sicherheit

2. Modulkürzel:	074710014	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Kust
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundzüge der Funktionalen Sicherheit als integralen Bestandteil der Produktentwicklung und können Vorgehen und Methoden auf Systeme unterschiedlicher Anwendungsbereiche übertragen und anwenden.
13. Inhalt:	Rechtlicher Hintergrund; Fehler und Zuverlässigkeitskenngrößen; Sicherheitslebenszyklus; Gefährdungsanalyse und Risikobewertung; Methoden und Maßnahmen in System-, Software- und Hardwareentwicklung; Analyseverfahren; Management der funktionalen Sicherheit; Überblick und Aufbau relevanter Normen. Anhand von Beispielen werden die wesentlichen Aspekte diskutiert.
14. Literatur:	Skript („Tafelanschrieb"); Umdrucke. Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	467701 Vorlesung Einführung in die Funktionale Sicherheit
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 h Nacharbeitszeit: 34 h Prüfungsvorbereitung: 35 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	46771 Einführung in die Funktionale Sicherheit (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33820 Flat Systems

2. Modulkürzel:	074710009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Lectures „Einführung in die Regelungstechnik“ and „Konzepte der Regelungstechnik“ • Basic knowledge in state space techniques
12. Lernziele:	The students know methods for model-based design of tracking control for linear and nonlinear SISO (single-input-single-output) and MIMO (multiple-input-multiple-output) systems. By solving the assigned exercises the students gain experience in the usage of computer algebra systems.
13. Inhalt:	Flatness based methods are used to plan reference trajectories. Moreover, model-based design of feedforward controllers and stabilizing feedback controllers for the tracking of the reference trajectory are realized. The corresponding 2-Degree-of-Freedom control structure consisting of feedforward and feedback controller is used to control linear time invariant systems, linear time varying systems and nonlinear SISO and MIMO systems. The methods are explained on various examples. For realizing the flatness based controller an introduction in the design of linear and nonlinear observer is given.
14. Literatur:	H. Sira-Ramirez, S.K. Agrawal: Differentially Flat Systems. Marcel Decker, 2004. R. Rothfuß: Anwendung der flachheitsbasierten Analyse und Regelung nichtlinearer Mehrgrößensysteme. VDI-Verlag 1997 Exercises, Handouts

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338201 Vorlesung incl. Übungspräsentationen durch die Studierenden Flache Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33821 Flat Systems (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33100 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme

2. Modulkürzel:	074710010	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Systemanalyse II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden beherrschen Methoden, mit denen ein unbekanntes dynamisches System über einen Modellansatz und dessen Parametrierung charakterisiert werden kann.
13. Inhalt:	In der Vorlesung „Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme“ werden im ersten Abschnitt der Vorlesung die grundlegenden Verfahren der theoretischen Modellbildung eingeführt und wichtige Methoden zur Vereinfachung dynamischer Modelle erläutert. Nach dieser Einführung wird der überwiegende Teil der Vorlesung sich mit der Identifikation dynamischer Systeme beschäftigen. Hier werden zunächst Verfahren zur Identifikation nichtparametrischer Modelle sowie parametrischer Modelle besprochen. Hierbei werden die klassischen Verfahren kennwertlinearer Probleme sowie die numerische Optimierung zur Parameterschätzung verallgemeinerter nichtlinearer Probleme diskutiert. Parallel zur Vorlesung werden mittels der Identification Toolbox von Matlab die Inhalte der Vorlesung verdeutlicht.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • Nelles: Nonlinear system identification: from classical approaches to neural networks and fuzzy models, Springer-Verlag, 2001 • Pentelon/Schoukens: System identification: a frequency domain approach, IEEE, 2001
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 331001 Vorlesung Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme

	• 331002 Übung mit integriertem Rechnerpraktikum Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33101 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Hilfsmittel der zweiteiligen Prüfung: 1. Teil: keine Hilfsmittel 2. Teil: Taschenrechner (nicht vernetzt, nicht programmierbar, nicht grafikfähig) gemäß Positivliste sowie alle nicht-elektronischen Hilfsmittel
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33190 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung

2. Modulkürzel:	074730001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Eckhard Arnold
9. Dozenten:	Eckhard Arnold
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik; Grundkenntnisse Matlab/Simulink (z.B. Simulationstechnik)
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Problemstellungen der Analyse und der Steuerung dynamischer Systeme als Optimierungsproblem zu formulieren und die Optimierungsaufgabe zu klassifizieren. Geeignete numerische Verfahren können ausgewählt und eingesetzt werden. Der praktische Umgang mit entsprechenden Softwarewerkzeugen wird anhand von Übungsaufgaben vermittelt.
13. Inhalt:	Inhalt der Vorlesung sind numerische Verfahren zur Lösung von Aufgaben der linearen und nichtlinearen Optimierung sowie von Optimalsteuerungsproblemen. Besonderer Wert wird auf die Anwendung zur Lösung von Aufgabenstellungen aus dem Bereich der Regelungs- und Systemtechnik gelegt. Wesentliche Softwarepakete werden vorgestellt und an Beispielen deren Anwendung demonstriert.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • NOCEDAL, J. und S. J. WRIGHT: Numerical Optimization. Springer, New York, 1999. • PAPAGEORGIOU, M. und LEIBOLD, M. und BUSS, M.: Optimierung: statische, dynamische, stochastische Verfahren für die Anwendung. Springer, Berlin, 2012.

- SPELLUCCI, P.: Numerische Verfahren der nichtlinearen Optimierung. Birkhäuser, Basel, 1993.
- WILLIAMS, H. P.: Model Building in Mathematical Programming. Wiley, Chichester, 4. Auflage, 1999.
- BETTS, J. T.: Practical methods for optimal control using nonlinear programming. SIAM, Philadelphia, 2010.
- BRYSON, A. E., JR. und Y.-C. HO: Applied Optimal Control. Taylor&Francis, 2. Auflage, 1975.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 331901 Vorlesung Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung • 331902 Übung Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33191 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation

2. Modulkürzel:	074730002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Eckhard Arnold
9. Dozenten:	Eckhard Arnold
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik; Simulationstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Grundprinzipien der objektorientierten Modellierung anzuwenden und physikalische Systeme mittels Potential- und Flussvariablen in Objektdiagrammen zu beschreiben. Der praktische Umgang mit entsprechenden Softwarewerkzeugen wird anhand von Übungsaufgaben vermittelt.
13. Inhalt:	Inhalt der Vorlesung sind Ansätze und Verfahren zur physikalischen objektorientierten Modellierung und multidisziplinären Systemsimulation. Wesentliche Softwarepakete werden vorgestellt und an Beispielen deren Anwendung demonstriert.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • Cellier, F. and Kofman, E.: Continuous system simulation. Springer, 2006. • Fritzson, P.: Introduction to Modeling and Simulation of Technical and Physical Systems with Modelica. Wiley, 2011. • Tiller, M.: Introduction to physical modelling with Modelica. Kluwer Academic Publishers, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338601 Vorlesung Objektorientierte Modellierung und Simulation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden

	Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33861 Objektorientierte Modellierung und Simulation (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33880 Praktikum Systemdynamik

2. Modulkürzel:	074711004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Einführung in die Regelungstechnik • Messtechnik in der Automatisierungstechnik • Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, die theoretischen Vorlesungsinhalte aus den Vorlesungen Systemdynamik, Einführung in die Regelungstechnik und Messtechnik in der Automatisierungstechnik anzuwenden und in der Praxis umzusetzen. Es werden verschiedene Anwendungen analysiert und bearbeitet.
13. Inhalt:	Nähere Informationen zu den Praktischen Übungen: APMB erhalten Sie zudem unter http://www.uni-stuttgart.de/mabau/msc/msc_mach/linksunddownloads.html In verschiedenen Versuchen werden beispielhafte Regelungsaufgaben automatisierungstechnisch von der Verwendung von geeigneten Sensoren und Aktoren bis hin zur Implementierung der Regelalgorithmen in einer geeigneten Hard- und Softwareumgebung gezeigt: • Filter- und Kommunikationstechnik • Der bionische Handabungsassistent (BHA) • Ball auf Platte • Modellierung und Regelung in der Leistungslektronik
14. Literatur:	• Ausführliche Praktikumsskripte mit vorbereitenden Aufgaben • Datenblätter
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338801 Praktikum Automatisierungstechnik

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 30 h Selbststudiums-/Nacharbeitszeit: 60 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33881 Praktikum Systemdynamik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Praktikumsskripte und Versuchsaufbauten
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 37000 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik

2. Modulkürzel:	074710012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Joachim Birk
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik bzw. Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden können komplexe Problemstellungen der Analyse und Steuerung von dynamischen Systemen an verfahrenstechnischen Anlagen mit den in diesem Modul vorgestellten Methoden lösen.
13. Inhalt:	In dieser Vorlesung werden die spezifischen Methoden für die Prozess- und Betriebsführung in der Verfahrenstechnik behandelt: Herausforderungen für Automatisierungstechnik in der Verfahrenstechnik, Strukturierung der Automatisierungstechnik, Basisautomatisierung, Prozessführungskonzepte für Destillationskolonnen und chemische Reaktoren, Strukturen und Beispiele für „Advanced Process Control", Modellgestützte Prozessführung, Optimierung der Betriebsführung durch MES (Manufacturing Execution Systems), Beiträge der Automatisierungstechnik im Lebenszyklus der Anlagen.
14. Literatur:	Manuskript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	370001 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 h Nacharbeitszeit: 34 h Prüfungsvorbereitung: 35 h Gesamt: 90 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	37001	Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik	

2114 Autonome Systeme und Regelungstechnik

Zugeordnete Module:

18620	Optimal Control
18630	Robust Control
18640	Nonlinear Control
29470	Machine Learning
29940	Convex Optimization
31720	Model Predictive Control
31850	Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler
33820	Flat Systems
42980	Topics in autonomous systems and control
43890	Synergetik
43900	Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz
43910	Stochastische Prozesse und Modellierung
48600	Robotics I
48610	Robotics II
48640	Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems
51840	Introduction to Adaptive Control
51850	Networked Control Systems
56970	Analysis and Control of Multi-agent Systems
57680	Einführung in die Chaostheorie
57860	Advanced Methods in Systems and Control Theory
59940	Dynamik Nichtglatter Systeme
67140	Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

Modul: 57860 Advanced Methods in Systems and Control Theory

2. Modulkürzel:	074810370	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Konzepte der Regelungstechnik or equivalent lectures
12. Lernziele:	The student obtains knowledge of advanced methods in sytems or control theory.
13. Inhalt:	The module contains short courses taught by varying control experts of international renown covering advanced methods in sytems or control theory.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	578601 Vorlesung Advanced Methods in Systems and Control Theory
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57861 Advanced Methods in Systems and Control Theory (BSL), Sonstiges, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 56970 Analysis and Control of Multi-agent Systems

2. Modulkürzel:	074810340	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Daniel Zelazo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear systems theory, multi-variable control, non-linear control theory, Lyapunov and ISS stability, linear algebra; e.g. courses „Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik", „Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Students will be able to model multi-agent systems using tools from graph theory and dynamical systems theory. Dynamical systems properties such as stability, convergence, performance, and controllability will be related to graph-theoretic concepts such as connectivity, graph cycles, and graph symmetry. Students will be able to analyze and synthesize controllers for formation control problems using concepts from rigidity theory.
13. Inhalt:	• Introduction to graph theory • The consensus protocol and its variations • Formation control and rigidity theory • Performance and Design of multi-agent systems
14. Literatur:	Graph Theoretic Methods in Multiagent Networks, M. Mesbahi and M. Egerstedt, Princeton University Press, 2010.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	569701 Vorlesung und Übung Analysis and Control of Multi-agent Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 62 h Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	56971 Analysis and Control of Multi-agent Systems (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 29940 Convex Optimization

2. Modulkürzel:	074810180	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	Christian Ebenbauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	The students obtain a solid understanding of convex optimization. In particular, they are able to formulate and assess optimization problems and to apply methods and tools from convex optimization, such as linear and semi-definite programming, duality theory and relaxation techniques, to solve optimization problems in various areas of engineering and sciences.
13. Inhalt:	- Linear programming - Quadratic programming - Semidefinite programming - Linear matrix inequalities - Duality theory

	- Relaxation techniques and polynomial optimization - Simplex algorithm and interior-point algorithms - Applications
14. Literatur:	• Vollständiger Tafelanschrieb, • Handouts, • Buch: Convex Optimization (S. Boyd, L. Vandenberghe), Nichtlineare Optimierung (R.H. Elster), Lectures on Modern Convex Optimization (A. Ben-Tal, A. Nemirovski) • Material für (Rechner-)Übungen wird in den Übungen ausgeteilt
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299401 Vorlesung Convex Optimization
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29941 Convex Optimization (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Convex Optimization, 1,0, schriftlich oder mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59940 Dynamik Nichtglatter Systeme

2. Modulkürzel:	074810380	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die Gründe, die zur Entstehung stückweise glatter Modelle führen; • kennen verschiedene Typen stückweiser glatter Systeme und ihre Eigenschaften; • verstehen, wie sich stückweise glatte Systeme von glatten Systemen unterscheiden, und wie diese Unterschiede zum Auftreten bestimmter Arten der Dynamik führen; • kennen charakteristische Bifurkationsphänomene in stückweise glatten Systemen und können diese analysieren.
13. Inhalt:	Problemstellungen und Grundbegriffe. Qualitative Theorie stückweise glatter Systeme: (piecewise smooth maps, piecewise smooth ODEs, Filippov systems, hybrid systems). Stabilität und Bifurkationen in stückweise glatten Systemen. Border collision bifurcations in kontinuierlichen und diskontinuierlichen Abbildungen. Homokline Bifurkationen. Numerische Algorithmen.
14. Literatur:	Mario di Bernardo, Chris Budd, Alan Champneys, and Piotr Kowalczyk. Piecewise-smooth dynamical systems: theory and applications. Springer Science & Business Media, Vol. 163, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	599401 Vorlesung Dynamik Nichtglatter Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h; Selbststudium: 62 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59941 Dynamik Nichtglatter Systeme (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 57680 Einführung in die Chaostheorie

2. Modulkürzel:	074810350	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer lernen die Grundbegriffe der Theorie der nichtlinearen dynamischen Systeme bzw. der Chaostheorie kennen. Die Studierenden verstehen solche Begriffe wie zeit-kontinuierliche und zeit-diskrete Modellierung, transiente und asymptotische Dynamik, Attraktoren, Stabilität, Bifurkationen, Bifurkationsszenarien, Deterministisches Chaos, "Wege ins Chaos". Sie können verschiedene Typen von lokalen und globalen Bifurkationen erkennen und kennen auch die Bedingungen, die zu diesen Bifurkationen führen. Darüber hinaus lernen die Studierenden die typischen quantitativen Maße kennen, die bei der praktischen Untersuchung des Verhaltens angewendet werden. Dazu zählen in erster Linie Lyapunov-Exponenten, fraktale Dimensionen und Entropien. Ein wesentlicher Teil der Vorlesung ist einem modernen Kapitel der Nichtlinearen Dynamik gewidmet, nämlich der Theorie der stückweise-glatten Systeme. Die Studierenden lernen die für diese Systeme charakteristischen Phänomene (border-collision bifurcations, period-adding) kennen, sowie Konzepte der Symbolischen Dynamik und die typischen Anwendungen aus dem technischen Bereich (impacting systems, switching circuits). Abschließend wird in der Vorlesung der Zusammenhang zwischen dynamischen Systemen und Fraktalen gezeigt. Die Studierenden verstehen darauf die Bedeutung der Standard-Beispiele aus diesem Gebiet (Cantor-Mengen, Julia-Mengen, Mandelbrot-Mengen). Ein besonderer Wert wird in dieser Lehrveranstaltung darauf gelegt, dass die Teilnehmer eigene praktische Erfahrungen im Umgang mit dynamischen Systemen (am Beispiel von niedrig-dimensionalen zeit-diskreten Abbildungen) sammeln. Zu diesem Zweck bietet die Vorlesung den Studierenden die Möglichkeit, viel zu experimentieren.
13. Inhalt:	1. Problemstellungen und Grundbegriffe

	2. Qualitative Analyse: Attraktoren (periodische, aperiodische, chaotische Trajektorien), Bifurkationen (lokale und globale Bifurkationen, Bifurkationen in stückweise-glatten Systemen); Bifurkations-szenarien (in glatten und stückweise-glatten Systemen) 3. Quantitative Analyse: Lyapunov Exponenten, fraktale Dimensionen, weitere Maße. Symbolische Dynamik 4. Fraktale
14. Literatur:	John Argyris, Gunter Faust, Maria Haase, Rudolf Friedrich , Die Erforschung des Chaos: Eine Einführung in die Theorie nichtlinearer Systeme (Springer, 2010) Skript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	576801 Vorlesung Einführung in die Chaostheorie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42; Selbststudium: 138
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57681 Einführung in die Chaostheorie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43900 Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz

2. Modulkürzel:	051220901	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	PD Michael Schanz
9. Dozenten:	Michael Schanz
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Teilnehmer erlernen die grundlegenden Begriffe sowie die grundlegenden Konzepte der verteilten künstlichen Intelligenz. Die Studierenden verstehen solche Begriffe wie Autonomiezyklus, Multi-Agenten-System, kognitive Robotik, Planung, Verhandlung sowie Selbstorganisation in technischen Systemen. Sie sind vertraut mit der abstrakten Architektur eines Elementar-Agenten sowie dem Rollen- und Modellierungskonzept. Darüber hinaus sind sie mit den vorgestellten Selbstorganisationsmechanismen vertraut. Außerdem lernen die Studierenden die prinzipiellen Schwierigkeiten kennen, die bei der Entwicklung künstlich intelligenter Systeme auftreten.
13. Inhalt:	Der Schwerpunkt dieser Vorlesung liegt auf dem Agenten-Konzept, das in den letzten Jahren in vielen Gebieten der Informatik zu einem neuen Paradigma geworden ist. Nach einer zum Nachdenken anregenden Motivation, die den Begriff der Intelligenz unter verschiedensten Aspekten beleuchtet, wird eine Einführung in das Gebiet der künstlichen und verteilten künstlichen Intelligenz gegeben. Anschließend werden die Begriffe Autonomiezyklus, Elementar-Agent und Multi-Agenten-System (MAS) näher erläutert. Anhand verschiedener Szenarien aus der Robotik (RoboCup, intelligente Fertigung, Servicebereich) sowie aus dem Bereich der Autonomen Mobilen Systeme (Elektronische Deichsel,

	Fahrer-Assistenz-Systeme), soll das Verständnis für die eingeführten Begriffe und die jeweils vorliegende spezielle Problematik vertieft werden. Die Interaktionen zwischen den einzelnen Agenten eines MAS werden genauer betrachtet und die Begriffe Verhandlungsmechanismus, Verhandlungsmenge, -protokoll, -prozeß und -strategie definiert. Abschließend wird der Begriff der Selbstorganisation an Beispielen aus der Biologie, der Physik, der Chemie und der Informatik (artificial life) näher erläutert und durch Analogiebetrachtungen auf MAS übertragen.
14. Literatur:	• Skriptum zur Vorlesung, 2012 • N.J. Nilsson, Principles of Artificial Intelligence, Tioga Publishing Company, 1980 • S.C. Shapiro, Editor in Chief, Encyclopedia of Artificial Intelligence, Vol. I+II, John Wiley & Sons, 1987 • P.H. Winston, Artificial Intelligence, Addison Wesley, 3. Ed., 1992 • G.F. Luger and W.A. Stubblefield, Artificial Intelligence, Benjamin Cummings, 2. Ed., 1993 • J. Müller (Editor), Verteilte Künstliche Intelligenz, BI Wissenschaftsverlag, 1993 • J.S. Rosenschein and G. Zlotkin, Rules of Encounter: Designing Conventions for Automated Negotiation among Computers, MIT Press, 1994 • S. Russel and P. Norvig, Artificial Intelligence: A Modern Approach, Prentice Hall Series in Artificial Intelligence, 1995 • K. Mainzer, Gehirn, Computer, Komplexität, Springer-Verlag, 1997 • H. Cruse, J. Dean, H. Ritter, Die Entdeckung der Intelligenz oder können Ameisen denken?, Verlag C.H. Beck, 1998 • R. Pfeifer and Ch. Scheier, Understanding Intelligence, MIT Press, 1999 • S. Russel and P. Norvig, Künstliche Intelligenz: Ein moderner Ansatz, Pearson Education (Prentice Hall), 2. Auflage, 2003
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	439001 Vorlesung Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43901 Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33820 Flat Systems

2. Modulkürzel:	074710009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Lectures „Einführung in die Regelungstechnik“ and „Konzepte der Regelungstechnik“ • Basic knowledge in state space techniques
12. Lernziele:	The students know methods for model-based design of tracking control for linear and nonlinear SISO (single-input-single-output) and MIMO (multiple-input-multiple-output) systems. By solving the assigned exercises the students gain experience in the usage of computer algebra systems.
13. Inhalt:	Flatness based methods are used to plan reference trajectories. Moreover, model-based design of feedforward controllers and stabilizing feedback controllers for the tracking of the reference trajectory are realized. The corresponding 2-Degree-of-Freedom control structure consisting of feedforward and feedback controller is used to control linear time invariant systems, linear time varying systems and nonlinear SISO and MIMO systems. The methods are explained on various examples. For realizing the flatness based controller an introduction in the design of linear and nonlinear observer is given.
14. Literatur:	H. Sira-Ramirez, S.K. Agrawal: Differentially Flat Systems. Marcel Decker, 2004. R. Rothfuß: Anwendung der flachheitsbasierten Analyse und Regelung nichtlinearer Mehrgrößensysteme. VDI-Verlag 1997 Exercises, Handouts

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338201 Vorlesung incl. Übungspräsentationen durch die Studierenden Flache Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33821 Flat Systems (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 51840 Introduction to Adaptive Control

2. Modulkürzel:	074810320	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Dieter Schwarzmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Course „Einführung in die Regelungstechnik“ or equivalent lecture
12. Lernziele:	The student • knows the mathematical foundations of adaptive control • has an overview of the properties and characteristics of adaptive systems • is able to apply model-reference adaptive control to state-feedback and output-feedback of relative degree less than three. • is able to prove stability of these adaptive control methods • knows extensions of robust adaptive control • knows advantages and disadvantages of adaptive control compared to other control design methods
13. Inhalt:	Course „Introduction to Adaptive Control“ Overview of adaptive control approaches. Focus on design of model-reference adaptive control of LTI systems. Mathematical foundations necessary for adaptive control: Review of Lyapunov stability, positive real functions, application of Kalman-Yakubovich Lemma. Design of state-feedback adaptive control (model-reference) and stability.

	Design of output-feedback adaptive control (relative degree of one and two). Extensions of robust adaptive control (modifications of the adaptive law).
14. Literatur:	Narendra and Annaswamy: Stable Adaptive Systems, Dover, 2005
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	518401 Vorlesung Introduction to Adaptive Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 69 h Gesamt: 90h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	51841 Introduction to Adaptive Control (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 29470 Machine Learning

2. Modulkürzel:	051200112	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Marc Toussaint
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Solid knowledge in Linear Algebra, probability theory and optimization. Fluency in at least one programming language.
12. Lernziele:	Students will acquire an in depth understanding of Machine Learning methods. The concepts and formalisms of Machine Learning are understood as generic approach to a variety of disciplines, including image processing, robotics, computational linguistics and software engineering. This course will enable students to formalize problems from such disciplines in terms of probabilistic models and the derive respective learning and inference algorithms.
13. Inhalt:	Exploiting large-scale data is a central challenge of our time. Machine Learning is the core discipline to address this challenge, aiming to extract useful models and structure from data. Studying Machine Learning is motivated in multiple ways: 1) as the basis of commercial data mining (Google, Amazon, Picasa, etc), 2) a core methodological tool for data analysis in all sciences (vision, linguistics, software engineering, but also biology, physics, neuroscience, etc) and finally, 3) as a core foundation of autonomous intelligent systems (which is my personal motivation for research in Machine Learning). This lecture introduces to modern methods in Machine Learning, including discriminative as well as probabilistic generative models. A preliminary outline of topics is:

	• motivation and history • probabilistic modeling and inference • regression and classification methods (kernel methods, Gaussian Processes, Bayesian kernel logistic regression, relations) • discriminative learning (logistic regression, Conditional Random Fields) • feature selection • boosting and ensemble learning • representation learning and embedding (kernel PCA and derivatives, deep learning) • graphical models • inference in graphical models (MCMC, message passing, variational) • learning in graphical models • structure learning and model selection • relational learning Please also refer to the course web page: http://ipvs.informatik.uni-stuttgart.de/mlr/marc/teaching/13-MachineLearning/
14. Literatur:	[1] *The Elements of Statistical Learning: Data Mining, Inference, and Prediction* by Trevor Hastie, Robert Tibshirani and Jerome Friedman. Springer, Second Edition, 2009. full online version available: http://www-stat.stanford.edu/~tibs/ElemStatLearn/ (recommended: read introductory chapter) [2] *Pattern Recognition and Machine Learning* by Bishop, C. M.. Springer 2006. online: http://research.microsoft.com/en-us/um/people/cmbishop/prml/ (especially chapter 8, which is fully online)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 294701 Lecture Machine Learning • 294702 Exercise Machine Learning
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Presence time: 42 hours Self study: 138 hours Sum: 180 hours
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 29471 Machine Learning (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Parallele und Verteilte Systeme

Modul: 31720 Model Predictive Control

2. Modulkürzel:	074810260	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Müller
9. Dozenten:	Matthias Müller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear systems theory, non-linear control theory, Lyapunov stability e.g. courses „Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik", „Einfuehrung in die Regelungstechnik" and „Konzepte der Regelungstechnik"
12. Lernziele:	The students analyze and synthesize various types of model predictive controllers for different system classes and implement them in Matlab. They are able to derive systems-theoretic guarantees of MPC controllers, including closed-loop stability and robustness, and can assess the different properties, advantages, and disadvantages of different MPC schemes. The students have insight into current research topics in the field of model predictive control, which enables them to do their own first research projects in this area.
13. Inhalt:	• Basic concepts of MPC • Stability of MPC • Robust MPC • Economic MPC • Distributed MPC

14. Literatur:	Model Predictive Control: Theory and Design, J.B. Rawlings and D.Q. Mayne, Nob Hill Publishing, 2009.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	317201 Vorlesung Model Predictive Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31721 Model Predictive Control (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 51850 Networked Control Systems

2. Modulkürzel:	074810330	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Daniel Zelazo • Mathias Bürger
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik. Konzepte der Regelungstechnik.
12. Lernziele:	The students know a formalism and a set of tools for the analysis and synthesis of networked dynamical systems, based on rigorous mathematical principles. They are able to analyze and construct networked dynamical systems in a systematic way. Furthermore, they can understand, evaluate, and present scientific literature.
13. Inhalt:	Algebraic Graph Theory, Systems and Control Theory, Network Equilibrium and Optimization Problems, Consensus and Synchronization Problems. Applications: Robotic Networks, Traffic Networks, Data Networks, and Power Networks.
14. Literatur:	M. Mesbahi and M. Egerstedt: Graph Theoretic Methods in Multiagent Systems, Princeton University Press.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	518501 Vorlesung und Übung Networked Control Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden

	Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	51851 Networked Control Systems (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18640 Nonlinear Control

2. Modulkürzel:	074810140	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Frank Allgöwer • Rainer Blind
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlpflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Konzepte der Regelungstechnik
12. Lernziele:	The student • knows the mathematical foundations of nonlinear control • has an overview of the properties and characteristics of nonlinear control systems, • is trained in the analysis of nonlinear systems with respect to system-theoretical properties, • knows modern nonlinear control design principles, • is able to apply modern control design methods to practical problems, • has deepened knowledge, enabling him to write a scientific thesis in the area of nonlinear control and systems-theory.

13. Inhalt:	Course "Nonlinear Control": Mathematical foundations of nonlinear systems, properties of nonlinear systems, non-autonomous systems, Lyapunov stability, ISS, Input/ Output stability, Control Lyapunov Functions, Backstepping, Dissipativity, Passivity, and Passivity based control design
14. Literatur:	Khalil, H.: Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2000
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186401 Vorlesung Nonlinear Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18641 Nonlinear Control (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18620 Optimal Control

2. Modulkürzel:	074810120	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	Christian Ebenbauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	B.Sc.-Abschluss in Technischer Kybernetik, Maschinenbau, Automatisierungstechnik, Verfahrenstechnik oder einem vergleichbaren Fach sowie Grundkenntnisse der Regelungstechnik (vergleichbar Modul Regelungstechnik)
12. Lernziele:	The students learn how to analyze and solve optimal control problems. The course focuses on key ideas and concepts of the underlying theory. The students learn about standard methods for computing and implementing optimal control strategies.
13. Inhalt:	The main part of the lecture focuses on methods to solve nonlinear optimal control problems including the following topics: • Finite-dimensional Optimization, Nonlinear Programming • Dynamic Programming, Hamilton-Jacobi-Bellman Theory • Calculus of Variations, Pontryagin Maximum Principle • Model Predictive Control • Numerical Algorithms

	• Application Examples The exercises contain student exercieses and mini projects in which the students apply their knowledge to solve specific optimal control problem in a predefined time period.
14. Literatur:	D. Liberzon: Calculus of Variations and Optimal Control Theory, Princeton University Press, A. Brassan and B. Piccoli: Introduction to Mathematical Control Theory, AMS, I.M. Gelfand and S.V. Fomin: Calculus of Variations, Dover, D. Bertsekas: Dynamic Programming and Optimal Control, Athena Scientific, H. Sagan: Introduction to the Calculus of Variations, Dover,
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186201 Vorlesung Optimal Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18621 Optimal Control (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 48600 Robotics I

2. Modulkürzel:	051200999	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Marc Toussaint
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Solid knowledge in linear algebra, probability theory and optimization. Fluency in at least one programming language.
12. Lernziele:	Students will acquire the basic methodologies to model, control and navigate robots, including trajectory planning, control of dynamic systems and object manipulation.
13. Inhalt:	The lecture will give an introduction to robotics, focusing on essential theoretical foundations of planning and controlling motion, state estimation and eventually object manipulation. Exercises in simulations and on a real robot are a core element of this lecture to gain practical experience. • motivation and history • (inverse) kinematics • path finding and trajectory optimization • (non-)holonomic systems • mobile robots • sensor processing (vision, range sensors) • simulation of robots and environments • object grasping and manipulation
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486001 Lecture Robotics I • 486002 Exercise Robotics I
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	48601	Robotics I (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein, Kriterien werden in der ersten Vorlesung bekannt gegeben
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Parallele und Verteilte Systeme	

Modul: 48610 Robotics II

2. Modulkürzel:	051200888	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Vien Ngo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Course Robotics I
12. Lernziele:	Students will aquire indepth knowledge of advanced theoretical topics in robotics as well as the state-of-the-art in autonomous robotics, in particular object manipulation, application of Machine Learning in robotics and control theory on modern (compliant) actuators.
13. Inhalt:	This course combines the foundations of Reinforcement Learning with robotics and control theory and explores in depth advanced topics at the state-of-the-art in autonomous robotics. The course will focus on core topics such as analytical dynamics, stochastic control theory, and machine learning approaches to data-driven robotics. At the end of the course you will be equipped to read and understand relevant research papers to develop beyond this material on your own. Topics: - Analytical dynamics (Lagrange, Hamilton, Gauss formulations; contact analysis) - Stochastic optimal control (focus on nonlinear systems) - Inverse optimal control (maximum margin and maximum entropy) - Imitation learning (inverse reinforcement learning) - Policy search (model based and model free) - Model learning (forward and inverse models)
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486101 Lecture Robotics II • 486102 Exercise Robotics II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	48611	Robotics II (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

2. Modulkürzel:	074810390	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Die Vorlesung baut auf den Inhalten der Vorlesung Stochastische Prozesse und Modellierung auf.
12. Lernziele:	Die Studenten können direkte Verfahren zur Generierung von Stichproben aus Wahrscheinlichkeitsverteilungen sowie Markov Chain Monte Carlo Verfahren erläutern und implementieren. Die Studenten können das Grundprinzip von Bayes'schen Lernverfahren erklären und anwenden. Die Studenten lernen weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren stochastische Optimierung und Regelung kennen und können diese auf praktische Probleme anwenden. Die Studenten lernen Problemstellungen aus den oben genannten Gebieten mit Hilfe von rechnergestützten Werkzeugen zu lösen.

13. Inhalt:	Weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren, stochastische Optimierung und Regelung wie zum Beispiel • Bayes'sche Lernverfahren • Stichprobengenerierung • Weiterführende Methoden zu stochastischen Differentialgleichungen • Zustandsschätzung • Stochastische Approximation Die genaue Themenauswahl erfolgt unter Berücksichtigung der Interessen der Studierenden.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 671401 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen • 671402 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 84 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67141 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43910 Stochastische Prozesse und Modellierung

2. Modulkürzel:	074810310	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Höhere Mathematik, Grundlagen der Statistik
12. Lernziele:	Die Studenten erlernen die Grundlagen der stochastischen Modellierung sowie Methoden für Parameter- und Zustandsschätzung in stochastischen Prozessen. Die Studenten können folgende stochastische Modellierungsansätze benennen und deren Prinzip erklären: Poisson-Prozesse, zeit-diskrete und zeit-stetige Markovketten und deren Konvergenzverhalten, stochastische Differenzialgleichungen, insbesondere der Wiener Prozess und die Brown'sche Bewegung. Die Studenten können mit stochastischen Differenzialgleichungen rechnen und modellieren.

	Die Studenten können für exemplarische Beispiele parametrisierter stochastischer Prozesse und gegebene Beobachtungen Likelihood Funktionen aufstellen und den Maximum Likelihood Schätzer bestimmen.
13. Inhalt:	• Stochastische Prozesse (Poisson, Markov und Wiener Prozesse) • Stochastische Differenzialgleichungen • Zustandsschätzung • Likelihood Funktion und Maximum Likelihood Schätzer
14. Literatur:	Gelman, Carlin, Stern, Rubin: Bayesian Data Analysis, CRC, 2004. Wilkinson: Stochastic Modeling for Systems Biology, CRC, 2006. Weiterführende Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 439101 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung • 439102 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 98 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43911 Stochastische Prozesse und Modellierung (PL), schriftlich oder mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 43890 Synergetik

2. Modulkürzel:	051220900	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	PD Michael Schanz
9. Dozenten:	Michael Schanz
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden erlernen die für das Verständnis notwendigen Begriffe aus der Nichtlinearen Dynamik. Dazu gehören verschiedene Attraktor- und Bifurkationstypen. Sie sind vertraut mit den Begriffen Zeitskalentrennung, linear stabile und instabile Moden, Ordnungsparameter, Zentrums-Mannigfaltigkeit sowie zirkuläre Kausalität. Sie lernen die Methoden der adiabatischen und exakten Elimination. Außerdem erlernen sie die Funktionsweise von Selektions- und gekoppelten Selektionsgleichungen und deren Anwendungen.
13. Inhalt:	Diese Vorlesung befasst sich mit Selbstorganisationsphänomen, wobei Wert darauf gelegt wird einen möglichst umfassenden Überblick über die zum Teil sehr verschiedenen Ausprägungen von Selbstorganisationsphänomenen zu geben. Ein Hauptziel der Vorlesung ist es die mathematische Theorie der Selbstorganisation - die Synergetik - vorzustellen und anhand einiger ausgewählter Beispiele zu veranschaulichen. Dabei sind viele Grundlagen aus der Theorie der Nichtlinearen Dynamik notwendig die in der Vorlesung alle vorgestellt und ausführlich erklärt werden.
14. Literatur:	• Hermann Haken, Synergetics, Introduction and Advanced Topics, Springer-Verlag, 2004 • Vorlesungsbergleitende Maple-Worksheets

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	438901 Vorlesung Synergetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43891 Synergetik (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 48640 Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems

2. Modulkürzel:	051200987	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Marc Toussaint
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Solild knowledge in linear algebra, probability theory and optimization. Fluency in at least one programming language.
12. Lernziele:	Students will acquire a conceptual overview of the challenges and research in intelligent autonomous systems. The course will emphasize the necessity of combining theory with integrated systems, namely the theoretical and computational foundations modeling and solving decision and behavioral problems and the integration in real-world autonomous systems that integrate perception, action and (on-board) computation. The course reflects the conceptual structure of the Major in Autonomous Systems by addressing the methodological foundations of (i) Computational Intelligence and Learning, (ii) Perception and Action, and (iii) System Integration.
13. Inhalt:	This course discusses the challenges and research in intelligent autonomous systems. It introduces to the basic foundations in the relevant disciplines to enable a holistic view on autonomous systems. This is done using a coherent formalization for concepts which are usually introduced separately. • motivation and history • challenges in autonomous systems • frameworks for modeling decision and behavioral problems • computational methods for solving such problems: planning, decision making • system integration • classical Artificial Intelligence and modern probabilistic AI • perception and image processing • learning from data (basic regression and classification)

	• learning applied in autonomous systems (Reinforcement Learning, adaptive control, system identification)
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486401 Lecture Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems • 486402 Exercise Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	48641 Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein, Kriterien werden in der ersten Vorlesung bekannt gegeben
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Parallele und Verteilte Systeme

Modul: 42980 Topics in autonomous systems and control

2. Modulkürzel:	074810300	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Frank Allgöwer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Konzepte der Regelungstechnik
12. Lernziele:	The student • obtains specialized knowledge in a particular modern field of autonomous systems and control theory, • is enabled to write a scientific thesis in the area of systems and control theory.
13. Inhalt:	The course "Topics in autonomous systems and control" consists of lectures covering varying topics from the field of autonomous systems and control.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	429801 Vorlesung Topics in autonomous systems and control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	42981 Topics in autonomous systems and control (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 31850 Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler

2. Modulkürzel:	076970999	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Müller
9. Dozenten:	Matthias Müller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden • können zu einem wissenschaftlichen Thema Literatur finden,auswerten, und verwalten • können ein Forschungsprojekt planen und organisieren • kennen Techniken der wissenschaftlichen Softwareprogrammierung • kennen übliche Formen der wissenschaftlichen Kommunikation und jeweilige formale Anforderungen (Text, Vortrag, Poster) • können wissenschaftliche Ergebnisse in üblichen Kommunikationsformen darstellen
13. Inhalt:	Wissenschaftliche Literaturrecherche, Forschungsprojekte planen und durchführen, wissenschaftliche Software, Kommunikation wissenschaftlicher Ergebnisse
14. Literatur:	N. J. Higham, Handbook of Writing for the Mathematical Sciences, Society for Industrial and Applied Mathematics, Philadelphia, 1998
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	318501 Vorlesung Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudiumszeit: 69 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31851 Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler (USL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Videoprojektor, ILIAS
20. Angeboten von:	

2115 Flugführung und Systemtechnik

Zugeordnete Module:

- 36370 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen
- 40830 Flugmechanik
- 40840 Flugregelung
- 44060 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess
- 44080 Angewandte Luftfahrtsysteme
- 44090 Angewandte Luftfahrtsysteme I
- 44100 Angewandte Luftfahrtsysteme II
- 44140 Autoflight und Air Traffic Management
- 44360 Spezielle Methoden der Systemtechnik
- 44430 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern
- 44440 Flugmesstechnik
- 44450 Flugregelungssysteme
- 44590 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse
- 44620 Komplexe Avioniksysteme I
- 44630 Komplexe Avioniksysteme II
- 44780 Lenkverfahren
- 44880 Nichtlineare Optimierung
- 44960 Optimierung und Optimalsteuerung
- 45090 Robuste Regelung
- 45120 Satellitennavigation
- 45140 Schätzverfahren
- 45150 Schätzverfahren und Flugmesstechnik
- 45180 Methoden der Sicherheitsanalyse
- 45230 Integrierte Modulare Avionik
- 57000 Aerobotics Seminar
- 60170 Komplexe Avioniksysteme

Modul: 57000 Aerobotics Seminar

2. Modulkürzel:	060200122	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Flugmechanik Regelungstechnik Grundlagen Vorteilhaft: grundlegende Programmierkenntnisse
12. Lernziele:	Die Studierenden sind vertraut mit dem industriellen Entwicklungsprozess einer Steuerung bzw. Regelung. Sie kennen die einzelnen Schritte beginnend mit der Definition der Anforderungen bis hin zum Flugversuch. Die Studierenden können Algorithmen zur Flugregelung entwickeln, in verschiedenen Ausbaustufen der Simulation testen und im Flugversuch verifizieren. Die Studierenden sind in der Lage, das Gesamtvorhaben sinnvoll in Teilaufgaben zu zerlegen, die Teilaufgaben auf Projektteams zu verteilen und nach den üblichen Methoden des Projektmanagements abzuarbeiten.
13. Inhalt:	Einführung in die Aufgabenstellung, die vorhandene Infrastruktur und den zu durchlaufenden Entwicklungsprozess Entwurf und Implementierung von Algorithmen zur Flugregelung in Gruppenarbeit Diskussion des Fortschritts in regelmäßigen Progress-Meetings Flugdemonstration Abschließende Präsentation und Dokumentation
14. Literatur:	W. Fichter und W. Grimm: Flugmechanik. Aachen: Shaker, 2009. Dokumentation vorhandener Simulatoren und Entwicklungsumgebungen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	570001 Seminar Aerobotics
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Aerobotics Seminar: Präsenzzeit: 28h, Selbststudium: 62h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57001 Aerobotics Seminararbeit (BSL), mündliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 44080 Angewandte Luftfahrtsysteme

2. Modulkürzel:	060900112	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anforderungen, Funktion, Aufbau realer Luftfahrtsysteme von Verkehrsflugzeugen, Militärflugzeugen, Hubschrauber.
13. Inhalt:	Primäres Flugsteuerungssystem (Verkehrsflugzeuge) Hochauftriebssystem (Verkehrsflugzeuge) Autopilot und Flight Director (Verkehrsflugzeuge) Flugmanagementsystem (Verkehrsflugzeuge) Überblick über integrierte Navigations- und Transpondersysteme (Verkehrsfzg.) Auswahl aus „Utility Systeme" (Verkehrsflugzeuge) Cabin Management System (Verkehrsflugzeuge) Flugsteuerungssysteme (Militärflugzeuge) Flugsteuerungssysteme (Hubschrauber)
14. Literatur:	• Reichel, R.: Angewandte Luftfahrtsysteme I/II. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Moir, Ian. Civil Avionics Systems. Professional Engineering Publishing Limited. London 2003. • Moir, Ian. Aircraft systems - Mechanical, electrical, and avionics subsystems integration. Professional Engineering Publishing Limited. 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 440801 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme I • 440802 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Angewandte Luftfahrtsysteme I: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Angewandte Luftfahrtsysteme II: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)

	Gesamt: 180h (Präsenzzeit: 56h, Selbststudium: 124h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44081 Angewandte Luftfahrtsysteme (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44090 Angewandte Luftfahrtsysteme I

2. Modulkürzel:	060900117	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anforderungen, Funktion, Aufbau realer Luftfahrtsysteme von Verkehrsflugzeugen mit Schwerpunkt Flugsteuerung, Autopilot, Flugmanagement.
13. Inhalt:	Primäres Flugsteuerungssystem Hochauftriebssystem Autopilot und Flight Director Flugmanagementsystem Überblick über integrierte Navigations- und Transpondersysteme
14. Literatur:	• Reichel, R.: Angewandte Luftfahrtsysteme I. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Moir, Ian. Civil Avionics Systems. Professional Engineering Publishing Limited. London 2003. • Moir, Ian. Aircraft systems - Mechanical, electrical, and avionics subsystems integration. Professional Engineering Publishing Limited. 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	440901 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme I
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44091 Angewandte Luftfahrtsysteme I (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44100 Angewandte Luftfahrtsysteme II

2. Modulkürzel:	060900118	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anforderungen, Funktion, Aufbau realer Luftfahrtsysteme in den Domänen „Utility, Cabin" von Verkehrsflugzeugen sowie der Domäne „Flugsteuerung" bei Hubschraubern und Militärflugzeugen.
13. Inhalt:	Auswahl aus „Utility" Systemen in Verkehrsflugzeugen (Tanksystem, Elektrisches Energiesystem, Fahrwerksystem, ...) Cabin Management System Flugsteuerungssysteme in Militärflugzeugen Flugsteuerungssysteme in Hubschrauber
14. Literatur:	• Reichel, R.: Angewandte Luftfahrtsysteme II. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme,Universität Stuttgart, 2013. • Moir, Ian. Civil Avionics Systems. Professional Engineering Publishing Limited. London 2003. • Moir, Ian. Aircraft systems - Mechanical, electrical, and avionics subsystems integration. Professional Engineering Publishing Limited. 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	441001 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium: 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44101 Angewandte Luftfahrtsysteme II (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44140 Autoflight und Air Traffic Management

2. Modulkürzel:	060900115	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Arne Altmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Studierende kennen • Funktion und Aufbau eines realen Autoflight- und Displaysystems eines modernen Verkehrsflugzeugs, • Grundlagen zu Air Traffic Management, • Grundlagen zur Flugplanung.
13. Inhalt:	Allgemeine Grundlagen zu • Air Traffic Management, • Systemen wie Autopilot, Flight Director, Flight Management, Navigation, • Situations Awareness neuer Displaykonzepte, • Flugplanung, Take-Off-Performance. Praktische Einführung/Grundlagen zum Airbus-Autoflight-Simulator mit Sichtsystem am ILS. Durchführen von Übungen am Simulator.
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung, Präsentationsfolien Airbus Industries: „Flight Crew Operating Manual - FCOM - A320"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 441401 Seminar Autoflight und Air Traffic Management • 441402 Freie Übungen am Simulator
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h, (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44141 Autoflight und Air Traffic Management (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 36370 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen

2. Modulkürzel:	060900121	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	Matthias Lehmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden haben detaillierte Kenntnisse im Entwicklungsprozess Software-dominanter Luftfahrtsysteme und können solche Prozesse definieren und bewerten.
13. Inhalt:	• Entwicklungsstandards am Beispiel der Do178 und der ARP 4754 • Lesen und interpretieren der Standards am Beispiel der Do178 • Grundlagen verschiedener Beschreibungsformen • Grundlagen des Requirements Based Engineering • Anwendung der Grundlagen an einem Beispiel mit gängigen Tools
14. Literatur:	Lehmann, M.: Prozesse, Methoden, Techniken. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	363701 Vorlesung Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h: (Präsenszeit: 28 h, Selbststudium: 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36371 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 40830 Flugmechanik

2. Modulkürzel:	060200003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	Walter Fichter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, • Modelle der Flugzeugbewegung zu bilden mit der Komplexität, die der jeweiligen Anwendung angemessen ist, • das Bewegungsverhalten bzgl. Stabilität, Eigendynamik usw. zu analysieren, • Flugsimulationsprogrammen zu verstehen, entwerfen und zu modifizieren.
13. Inhalt:	Koordinatensysteme und Transformationen Herleitung verschiedener Bewegungsmodelle (nichtlinear, 6 Freiheitsgrade und 3 Freiheitsgrade) und Kriterien für deren Einsatz Aufbau von Flugsimulationen, Initialisierung und Parametrisierung Berechnung von stationären Flugzuständen Linearisierung der Bewegungsmodelle mit 6 Freiheitsgraden Analyseverfahren und Analyse der Bewegungsgleichungen im Zeitbereich
14. Literatur:	• Fichter, W., Grimm, W.: Flugmechanik. Shaker-Verlag: Aachen, 2009. • Stevens, B.L., Lewis, F.L.: Aircraft Control and Simulation. 2nd edition, Wiley2003. • Brockhaus, R.: Flugregelung. Springer, 1994. Vortragsfolien, Vortragsübungen und Matlab-Files im Netz

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 408301 Vorlesung Flugmechanik • 408302 Übung Flugmechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Flugmechanik, Vorlesung: 10 h Präsenzzeit, 35 Stunden Selbststudium Übung (Pflicht): 5 h Präsenzzeit, 18 h Selbststudium Tutorium (freiwillig): 5 h Präsenzzeit, 17 h Selbststudium
17. Prüfungsnummer/n und -name:	40831 Flugmechanik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz, Vorführung von Flugsimulationen
20. Angeboten von:	

Modul: 44430 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern

2. Modulkürzel:	060200114	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	Ulrich Butter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden verstehen die Wirkungsmechanismen des Rotors und kennen die Besonderheiten der Rotordynamik. • Die Studierenden sind in der Lage, nichtlineare und lineare dynamische Modelle der Hubschrauberbewegung zu erstellen. • Die Studierenden haben einen Überblick über die Ziele, die Besonderheiten, die Struktur und die gängigsten Elemente der Hubschrauber-Regelung.
13. Inhalt:	• Modellierung des Schubes mit Strahltheorie und Blattelemententheorie • Eigenschaften und physikalischer Hintergrund der Rotordynamik • Aufstellung der nichtlinearen Bewegungsgleichungen, Trimmzustand, Linearisierung und Charakterisierung typischer Eigenbewegungen • Flugeigenschaftskriterien für den Reglerentwurf • stabilitätserhöhende Rückführungen und Autopiloten
14. Literatur:	U. Butter, Hubschrauber-Flugmechanik und -Flugregelung, Skript W. Bittner, Flugmechanik der Hubschrauber, Springer R.W. Prouty, Helicopter Aerodynamics, PJS Publications
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	444301 Vorlesung Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44431 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 44440 Flugmesstechnik

2. Modulkürzel:	060900116	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Arne Altmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, einen Flugversuch für ein Flugzeug der Allgemeinen Luftfahrt (General Aviation) zu planen, durchzuführen und auszuwerten. Außerdem sollen sie ihre Ergebnisse in einem schriftlichen Bericht und in einem Vortrag übersichtlich und aussagekräftig darstellen können.
13. Inhalt:	• Grundlagen: Hintergründe zu den Messflügen, Erfassung von Messgrößen, Instrumentierung eines Flugzeuges, Flugleistungen. • Einführung in das Experimentalflugzeug: Systeme, Flugleistung, Instrumentierung mit zentraler Datenerfassungsplattform. • Vorbereiten und Durchführen eines Messfluges: Erstellen eines individuellen Messprogramms, Ausarbeitung der zugehörigen FlightCards, Durchführung der Flugmesskampagne mit Piloten, Messdatenauswertung und Erstellen eines Ergebnisberichtes.
14. Literatur:	• Skript zur Vorlesung • European Aviation Safety Agency: „Certification Specifications for Normal, Utility, Aerobatic, and Commuter Category Aeroplanes CS-23" • Edward A. Haering, Jr.: "Airdata Measurement and Calibration"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	444401 Seminar Flugmesstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44441 Flugmesstechnik (BSL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, (schriftliche Ausarbeitung (lehrveranstaltungsbegleitend), Präsentation und mündliche Prüfung, 20 min)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 40840 Flugregelung

2. Modulkürzel:	060200009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Hon.-Prof. Ulrich Butter
9. Dozenten:	• Werner Grimm • Ulrich Butter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Flugmechanik, Modul 060200003
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die geforderten Eigenschaften eines geregelten Flugzeugs. Die Studierenden kennen die Regelziele und die Umsetzungsvarianten stabilitätserhöhender Rückführungen. Die Studierenden kennen die Regelziele und die Umsetzungsvarianten der wichtigsten Autopiloten.
13. Inhalt:	Flugeigenschaftskriterien für die Längs- und Seitenbewegung stabilitätserhöhende Rückführungen in der Längs- und Seitenbewegung Autopiloten der Längs- und Seitenbewegung (Höhen- und Geschwindigkeitshaltung, Azimutregler, automatische Landung usw.)
14. Literatur:	U. Butter, Flugregelung, Skript R. Brockhaus, Flugregelung, Springer B.L. Stevens und F.L. Lewis, Aircraft Control and Simulation, Wiley
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 408401 Vorlesung Flugregelung • 408402 Übung Flugregelung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Flugregelung, Vorlesung: 21 h Präsenzzeit, 39 Stunden Selbststudium Flugregelung, Übung: 10 h Präsenzzeit, 20 Stunden Selbststudium
17. Prüfungsnummer/n und -name:	40841 Flugregelung (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	

Modul: 44450 Flugregelungssysteme

2. Modulkürzel:	060900110	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	• Werner Grimm • Walter Fichter • Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	54180 Regelung und Systementwurf
12. Lernziele:	Flugregelungsentwurf: • Die Studierenden kennen die geforderten Eigenschaften eines geregelten Flugzeugs. • Die Studierenden kennen die Regelziele und verschiedene Varianten stabilitätserhöhender Rückführungen. • Die Studierenden kennen die Regelziele und die Struktur der wichtigsten Autopiloten. Systementwurf: • Vertiefung der Kenntnisse im Bereich Systementwurf durch praktikumsorientierte Anwendung der Systementwurfsgrundlagen aus der Vorlesung "Systementwurf I"
13. Inhalt:	Flugregelungsentwurf: • Flugeigenschaftskriterien für die Längs- und Seitenbewegung • stabilitätserhöhende Rückführungen in der Längs- und Seitenbewegung • Autopiloten der Längs- und Seitenbewegung (Höhen- und Geschwindigkeitshaltung, Azimutregler, automatische Landung usw.) Systementwurf: Auslegung, Umsetzung und Verifikation eines redundanten Systems zur Steuerung von Flugzeugen: • Analyse anwendungsorientierter Systemvorgaben

	• Auslegung der Management-Funktionen zum Betrieb eines redundanten Avioniksystems/Rechnersystems • Auslegung der Management-Funktionen zum Betrieb redundanter Sensorik und Aktuatorik • Umsetzung zentraler Funktionen in Software • Integration der Software in einen Systemdemonstrator • Systemverifikation anhand spezifischer Testfälle Die Bearbeitung erfolgt selbständig und gruppenweise unter der Anleitung von Betreuern.
14. Literatur:	U. Butter, Flugregelung, Skript R. Brockhaus, Flugregelung, Springer B.L. Stevens und F.L. Lewis, Aircraft Control and Simulation, Wiley Reichel, R.: Systementwurf I, Skript Hesse, S.: Systementwurf II, Präsentationsfoliensatz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 444501 Flugregelungsentwurf • 444502 Systementwurf II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Flugregelungsentwurf, Vorlesung: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Systementwurf Praktikum: 90 h (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h) Gesamt: 180h (70h Präsenzzeit, 110h Selbststudium)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44451 Flugregelungssysteme (PL), mündliche Prüfung, Gewichtung: 1.0, (Flugregelung, 20min, Gewichtung: 0.5; Systementwurf, 20min, Gewichtung: 0.5)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 45230 Integrierte Modulare Avionik

2. Modulkürzel:	060900013	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	Matthias Lehmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Studierende können Luftfahrtsysteme auf Basis der IMA-Technologie entwickeln und umsetzen.
13. Inhalt:	Grundlagen IMA spezifischer Technologien im Hinblick auf • Echtzeitverarbeitung, Operating-System, ARINC-API • Entwicklungsumgebung • Signalverarbeitung und Buskommunikation. Entwicklung und Realisierung einer Kabinendrucksystemsteuerung • Auslegen einer (Anwender-)funktion für eine Kabinendrucksystemsteuerung und Kabinendruckregelung • Umsetzen der Steuerung/Regelung mit IMA-Elementen • Verifikation der Kabinendrucksystemsteuerung und Kabinendruckregelung
14. Literatur:	Skript zum Praktikum Civil Avionics Systems (AIAA Education Series)von I. Moir, Sirona G. Knight, Ian Moir
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	452301 Praktikum Integrierte Modulare Avionik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h: (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45231 Integrierte Modulare Avionik (BSL), Sonstiges, 30 Min., Gewichtung: 1.0, (Präsentation mit mündlicher Prüfung)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44060 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess

2. Modulkürzel:	060900111	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	Matthias Lehmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Integrierte Modulare Avionik (IMA): Studierende haben vertiefte Kenntnisse in der IMA-Technologie. Sie können Luftfahrtsysteme auf Basis von IMA auslegen und realisieren. Entwicklungsprozess: Studierenden haben detaillierte Kenntnis vom Entwicklungsprozess software-dominanter Luftfahrtsysteme. Sie können solche Prozesse definieren und bewerten.
13. Inhalt:	Integrierte Modulare Avionik: Grundlagen IMA spezifischer Technologien im Hinblick auf • Echtzeitverarbeitung, Operating-System, ARINC-API • Entwicklungsumgebung • Signalverarbeitung und Buskommunikation. • Analyse verschiedener Avioniktechnologien und Avionikstrukturen in Passagierflugzeugen • Spezielle Aspekte der Datenverarbeitung mit Segregation/Partitioning • Kommunikationsnetzwerke in der Avionik Entwicklung und Realisierung einer Kabinendrucksystemsteuerung • Auslegen einer (Anwender-)funktion für eine Kabinendruckregelung • Umsetzen von Anwenderfunktion mit IMA-Elementen • Verifikation der realisierten Kabinendruckregelung Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen

	• Entwicklungsstandards am Beispiel der Do178 und der ARP 4754 • Lesen und Interpretieren der Standards am Beispiel der Do178 • Grundlagen verschiedener Beschreibungsformen • Grundlagen des Requirements Based Engineering • Anwendung der Grundlagen an einem Beispiel mit gängigen Tools
14. Literatur:	• Entwicklungsprozess: Skript • Integrierte Modulare Avionik: Skript • Civil Avionics Systems (AIAA Education Series)von I. Moir, Sirona G. Knight, Ian Moir • Die Technik des modernen Verkehrsflugzeuges von Klaus Hünecke
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 440601 Praktikum Integrierte Modulare Avionik • 440602 Vorlesung Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Integrierte Modulare Avionik, Praktikum: 90h (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h) Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen, Vorlesung: 90h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Gesamt: 180h (70h Präsenzzeit, 110h Selbststudium)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44061 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess (Prüfung) (PL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, (Integrierte Modulare Avionik, Präsentation mit mündlicher Prüfung, 30 min., Gewichtung: 0.5; Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen, schriftliche Prüfung, 60 min., Gewichtung 0.5)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT, Tafel, Programmanwendungen, IMA-Laboreinrichtung
20. Angeboten von:	Institut für Luftfahrtsysteme

Modul: 60170 Komplexe Avioniksysteme

2. Modulkürzel:	060900126	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	• Reinhard Reichel • Matthias Lehmann • Mohamed Elmahdi
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundlagen komplexer fehlertoleranter Avioniksysteme, können derartige Systeme entwerfen und besitzen darin vertiefte Kenntnisse durch ein anschließendes Praktikum.
13. Inhalt:	Komplexe Avioniksysteme I: Grundlagen fehlertoleranter, „nicht zeitsynchroner“ verteilter Avioniksysteme: Erweiterung von Agreement, Reliable Broadcast, Consensus Grundlegende Mechanismen zum Betrieb solcher Systeme Herleitung verteilter Systemarchitekturen. Herleitung einer Software-Architektur. Exemplarische Systemauslegung für ein Fly-by-Wire System für das Institutsflugzeug Diamond DA40. Komplexe Avioniksysteme II: Zur Vertiefung der Kenntnisse bauen die Studierenden im Labor einen Labordemonstrator auf: Auslegung eines vereinfachten Fly-by-Wire Systems auf Basis einer verteilten Avionikstruktur. Einarbeitung in eine teilautomatisiertes System-/Software-Entwicklungsverfahren Systemrealisierung mittels des o.a. System-/Software-Entwicklungsverfahrens System-Verifizierung / Validierung.

14. Literatur:	Reichel, R.: Komplexe Avioniksysteme I. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2014. Praktikumsunterlagen zu Komplexe Avioniksysteme II, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 601701 Vorlesung Komplexe Avioniksysteme I • 601702 Praktikum Komplexe Avioniksysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	180 h (Präsenzzeit 56 h, Selbststudium 124 h) Komplexe Avioniksysteme I: 28 h Präsenzzeit, 62 h Selbststudium Komplexe Avioniksysteme II: 28 h Präsenzzeit, 62 h Selbststudium
17. Prüfungsnummer/n und -name:	60171 Komplexe Avioniksysteme (PL), schriftlich und mündlich, Gewichtung: 1.0, Präsentation (20min) und mündliche Prüfung (20min)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44620 Komplexe Avioniksysteme I

2. Modulkürzel:	060900119	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden lernen die Grundlagen komplexer fehlertoleranter Avioniksysteme kennen und können derartige Systeme entwerfen.
13. Inhalt:	Grundlagen fehlertoleranter, „nicht zeitsynchroner“ verteilter Avioniksysteme: • Erweiterung von Agreement, Reliable Broadcast, Consensus • Grundlegende Mechanismen zum Betrieb solcher Systeme Herleitung verteilter Systemarchitekturen. Herleitung einer Software-Architektur. Exemplarische Systemauslegung für ein Fly-by-Wire System für das Institutsflugzeug Diamond DA40.
14. Literatur:	Reichel, R.: Komplexe Avioniksysteme I. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	446201 Vorlesung Komplexe Avioniksysteme I
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44621 Komplexe Avioniksysteme I (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44630 Komplexe Avioniksysteme II

2. Modulkürzel:	060900120	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	• Matthias Lehmann • Mohamed Elmahdi
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	060900119 Komplexe Avioniksysteme I
12. Lernziele:	Die Studierenden vertiefen die Kenntnisse aus der Lehrveranstaltung „Komplexe Avioniksysteme I“ in Form eines Praktikums.
13. Inhalt:	Zur Vertiefung der Kenntnisse aus der Lehrveranstaltung „Komplexe Avioniksysteme I“ bauen die Studierenden im Labor einen Labordemonstrator auf. • Auslegung eines vereinfachten Fly-by-Wire Systems auf Basis einer verteilten Avionikstruktur. • Einarbeitung in ein teilautomatisiertes System-/Software-Entwicklungsverfahren. • Systemrealisierung mittels des o.a. System-/Software-Entwicklungsverfahrens. • System-Verifizierung/Validierung.
14. Literatur:	• Reichel, R.: Komplexe Avioniksysteme I, Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Praktikumsunterlagen zu Komplexe Avioniksysteme II, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	446301 Praktikum Komplexe Avioniksysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44631 Komplexe Avioniksysteme II (BSL), Sonstiges, 20 Min., Gewichtung: 1.0, (Präsentation)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 44780 Lenkverfahren

2. Modulkürzel:	060200113	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	• Werner Grimm • Thomas Kuhn
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden kennen die wichtigsten Grundbegriffe und Definitionen der Lenkung. • Die Studierenden kennen die Schnittstellen der Lenkung mit den übrigen Komponenten des Flugkörpersystems, insbesondere mit der Regelung und Navigation. • Die Studierenden kennen die wichtigsten Verfahren zur Messung und Schätzung der Zielbewegung. • Die Studierenden kennen die wichtigsten Verfahren der autonomen und der kommandierten Lenkung. • Die Studierenden kennen die regelungstechnischen Varianten zur Umsetzung des Lenkkommandos. • Die Studierenden sind in der Lage, die Lenkverfahren in einfacher Form zu simulieren.
13. Inhalt:	• Klassifizierung von Szenarien und Lenkwaffentypen • Flugkörperlenkung (Proportionalnavigation, Zieldeckungslenkung u.a.) • Einbettung der Lenkung in das System Flugkörper • Methoden zur Messung und Schätzung der Zielbewegung • regelungstechnische Umsetzung des Lenkkommandos • einfache Simulationsmodelle
14. Literatur:	• W. Grimm, T. Kuhn: Lenkverfahren, Skript

	• G.M. Siouris: Missile Guidance and Control Systems, Springer • J.H. Blakelock: Automatic Control of Aircraft and Missiles, Wiley • R.H. Battin: Astronautical Guidance, McGraw-Hill • Vortragsübungen im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 447801 Vorlesung Lenkverfahren • 447802 Übung Lenkverfahren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Lenkverfahren, Vorlesung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Lenkverfahren, Übung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Gesamt: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44781 Lenkverfahren (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45180 Methoden der Sicherheitsanalyse

2. Modulkürzel:	060900122	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Philipp Luithardt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Studierende haben vertiefte Kenntnis in grundlegenden und angewandten Methoden zur Sicherheitsanalyse von Luftfahrtsystemen.
13. Inhalt:	Spezielle Kapitel der Wahrscheinlichkeitsrechnung Markov Analyse Dependability Analyse Fehlerbaumanalyse FMEA-Prozess (Fehler-Mode & -Effekt Analyse) Anwendungsbeispiele
14. Literatur:	Luithardt, P.: Methoden der Sicherheitsanalyse. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. Clifton, Ericson. Hazard Analysis Techniques for System Safety. John Wiley Sons, Inc. 2005 Meyna, Pali. Taschenbuch der Zuverlässigkeits- und Sicherheitstechnik. Hanser, 2003.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	451801 Vorlesung Methoden der Sicherheitsanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h (Präsenzzeit: 28 h, Selbststudium: 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45181 Methoden der Sicherheitsanalyse (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44590 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse

2. Modulkürzel:	060900114	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden haben vertiefte Kenntnisse in speziellen Methoden der Modellierung und Analyse von Luftfahrt- und Avioniksystemen.
13. Inhalt:	Systemmodellierung und -analyse mittels • Aussagenlogik • SysML, UML • regelbasierter Ansätze
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	445901 Seminar Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44591 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44880 Nichtlineare Optimierung

2. Modulkürzel:	060200111	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	Werner Grimm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden sind in der Lage, praktische Optimierungsprobleme in die Standardform eines nichtlinearen Parameteroptimierungsproblems zu überführen und die notwendigen und hinreichenden Bedingungen für die Lösung aufzustellen. • Die Studierenden haben einen Überblick über gradientenbasierte numerische Lösungsverfahren für nichtlineare Parameteroptimierungsprobleme. Zu jedem Verfahren sind die zugrunde liegende Entwurfsidee und die praktischen Vor- und Nachteile bekannt.
13. Inhalt:	• das nichtlineare Parameteroptimierungsproblem: Aufgabenstellung und Beispiele • notwendige und hinreichende Bedingungen für ein lokales Minimum • gradientenbasierte numerische Verfahren für unbeschränkte Probleme (Gradientenverfahren, Newton- und Quasi-Newton-Verfahren usw.) • gradientenbasierte numerische Verfahren für beschränkte Probleme (SQP-Verfahren usw.)
14. Literatur:	• W. Grimm, K.H. Well: Nichtlineare Optimierung, Skript • J.S. Arora, Introduction to Optimum Design, McGraw-Hill • R. Fletcher, Practical Methods of Optimization, Wiley

	• P.E. Gill, Numerical Methods for Constrained Optimization, Academic Press • G.L. Nemhauser et al. (eds.), Optimization, Handbooks in Operations Research and Management Science, Vol. 1, North Holland • Vortragsübungen im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 448801 Vorlesung Nichtlineare Optimierung • 448802 Übung Nichtlineare Optimierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Nichtlineare Optimierung, Vorlesung: 58 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 30 h) Nichtlineare Optimierung , Übung: 32 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 18 h) Gesamt: 90 h (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44881 Nichtlineare Optimierung (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0, mit Hilfsmitteln
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 44960 Optimierung und Optimalsteuerung

2. Modulkürzel:	060200120	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	Werner Grimm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden sind in der Lage, praktische Optimierungsprobleme in die Standardform eines nichtlinearen Parameteroptimierungsproblems zu überführen und die notwendigen und hinreichenden Bedingungen für die Lösung aufzustellen. • Die Studierenden haben einen Überblick über die numerischen Lösungsverfahren für nichtlineare Parameteroptimierungsprobleme. Das betrifft insbesondere die einem Verfahren zugrunde liegende Entwurfsidee und die praktischen Vor- und Nachteile. • Die Studierenden sind mit der Aufgabenstellung der optimalen Steuerung vertraut und kennen typische Beispiele aus der Luft- und Raumfahrt. • Die Studierenden sind in der Lage, die notwendigen Bedingungen für die Lösung eines Optimalsteuerungsproblems aufzustellen und daraus ein Randwertproblem abzuleiten. • Die Studierenden kennen die Arbeitsweise und Eigenschaften so genannter direkter Verfahren zur Lösung von Optimalsteuerungsproblemen.
13. Inhalt:	• das nichtlineare Parameteroptimierungsproblem: Aufgabenstellung und Beispiele • notwendige und hinreichende Bedingungen für ein lokales Minimum • numerische Verfahren für unbeschränkte Probleme (Gradientenverfahren, Newton- und Quasi-Newton-Verfahren usw.) • numerische Verfahren für beschränkte Probleme (SQP-Verfahren usw.) • Optimalsteuerungsproblem: allgemeine Aufgabenstellung in verschiedenen Ausbaustufen, spezielle Aufgabenstellungen in der Luft- und Raumfahrt • notwendige Bedingungen für die Lösung eines Optimalsteuerungsproblems, akademische und praktische

	Anwendungsbeispiele, auf den notwendigen Bedingungen aufbauende numerische Lösungsverfahren (indirektes Mehrzielverfahren) • direkte Methoden zur Lösung eines Optimalsteuerungsproblems (direktes Mehrzielverfahren, direkte Kollokation) • Rechnerübungen zum Kennenlernen professioneller Bahnoptimierungsprogramme
14. Literatur:	• W. Grimm, K.H. Well: Nichtlineare Optimierung, Skript • W. Grimm: Bahnoptimierung für Luft- und Raumfahrzeuge, Skript • J.S. Arora, Introduction to Optimum Design, McGraw-Hill • R. Fletcher, Practical Methods of Optimization, Wiley • P.E. Gill, Numerical Methods for Constrained Optimization, Academic Press • G.L. Nemhauser et al. (eds.), Optimization, Handbooks in Operations Research and Management Science, Vol. 1, North Holland • A.E. Bryson, Y.-Ch. Ho: Applied Optimal Control, Hemisphere Publishing • B.A. Conway (ed.): Spacecraft Trajectory Optimization, Cambridge U. Press • Vortragsübungen zu Nichtlinearer Optimierung im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 449601 Vorlesung Nichtlineare Optimierung • 449602 Übung Nichtlineare Optimierung • 449603 Vorlesung Optimalsteuerung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Nichtlineare Optimierung, Vorlesung: 48 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 40 h) Nichtlineare Optimierung, Übung: 44 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 30 h) Optimalsteuerung, Vorlesung: 68 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 40 h) Gesamt: 180 h (Präsenzzeit 70 h, Selbststudium 110 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44961 Optimierung und Optimalsteuerung (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45090 Robuste Regelung

2. Modulkürzel:	060200115	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	Werner Grimm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Regelung, Navigation und Systementwurf, Modul 060200100
12. Lernziele:	• Die Studierenden sind in der Lage, anhand des Frequenzgangs die Eigenschaften eines Regelkreises zu beurteilen. • Die Studierenden sind in der Lage, die Unsicherheiten des Streckenmodells systematisch zu beschreiben. • Die Studierenden sind in der Lage, Regelkreise auf robuste Stabilität und robuste Regelqualität hin zu prüfen und robuste Regler zu entwerfen.
13. Inhalt:	• Störeinflüsse und Übertragungsfunktionen im Regelkreis, Beurteilung eines Regelkreises anhand des Frequenzgangs • Analyse linearer Mehrgrößensysteme mithilfe von Singulärwertdiagrammen • Beschreibung strukturierter und unstrukturierter Modellunsicherheiten, Kriterien für robuste Stabilität und robuste Regelqualität • H-Unendlich-Regelung • mue-Analyse
14. Literatur:	• W. Grimm: Regelungstechnik 3, Skript • K. Müller: Entwurf robuster Regelungen, Teubner • J. Raisch: Mehrgrößenregelung im Frequenzbereich, Oldenbourg • Skogestad, S. und I. Postlethwaite: Multivariable Feedback Control, Analysis and Design, Wiley • Vortragsfolien und Vortragsübungen im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 450901 Vorlesung Robuste Regelung • 450902 Übung Robuste Regelung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Robuste Regelung, Vorlesung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Robuste Regelung, Übung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Gesamt: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45091 Robuste Regelung (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz

20. Angeboten von: Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45120 Satellitennavigation

2. Modulkürzel:	062100001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alfred Kleusberg
9. Dozenten:	• • Doris Becker
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die grundlegenden Methoden der Satellitennavigation. Sie können Fehlerquellen bei der Satellitennavigation benennen, deren Größenordnung abschätzen und wissen, mit welchen Methoden sie verringert oder eliminiert werden können.
13. Inhalt:	Funktionsprinzip des Satellitennavigationssystems GPS umfasst: zugehörige Bezugssysteme (WGS84, ITRFxx), Zeitsysteme, Satellitenbahnen - Erweiterung der ungestörten Keplerbewegung auf gestörte Keplerbewegung (osculierende Keplerelemente, Störeinflüsse (Art und Größe)), Berechnung der Satellitenposition, Darstellung und Übertragung der Orbitparameter (Broadcast-Ephemeriden, Almanach), Präzise Ephemeriden, Konstellation, Signalaufbau: Träger, Codes, Message, zur Wahl der Wellenlänge des Trägers, Modulation, Generierung und Eigenschaften von PRN-Codes, Korrelationsverhalten der Codes, Ausbreitung der GPS-Signale (Maxwells Gleichungen, Refraktivität, dispersive Medien, Gruppengeschwindigkeit,...), Beschreibung der ionosphär. und troposphär. Refraktion (Appleton-Harttree-Formel, Smith- & Weintraub-Formel), Korrekturmodelle für Refraktion (TECValues, Klobuchar Modell, Hopfield-Modell), Modellierung weiterer Fehlereinflüsse auf die Messung (Uhrenfehler, Bahnfehler), Aufgaben des Empfängers, Signalidentifizierung, Prinzip der Laufzeitmessung, Unterscheidung von Signalen, Empfängerdesign, Modellbildung für Pseudostrecken, Positionierung mit Auswertung der Codeinformation, NMEA: Standard-Format für die Navigation, Differentielle Techniken (SAPOS, GBAS, SBAS), Analyse von Korrekturdaten (Arten, Übertragung, Formate: RTCM, RTCA)

14. Literatur:	Online-Skript, IS-GPS-200D
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	451201 Vorlesung Satellitennavigation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenszeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45121 Satellitennavigation (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, PPT-Präsentation
20. Angeboten von:	Navigation

Modul: 45140 Schätzverfahren

2. Modulkürzel:	060200117	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	Walter Fichter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden haben einen Überblick, welche praxisrelevanten Problemstellungen auf Schätzaufgaben führen. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der stochastischen Prozesse. Die Studierenden kennen die Eigenschaften von Systemen mit Eingängen in Form stochastischer Prozesse. • Die Studierenden kennen die wichtigsten linearen Parameterschätzverfahren und deren statistische Eigenschaften. • Die Studierenden sind in der Lage, Schätzaufgaben mithilfe von Matlab zu lösen. • Die Studierenden kennen die fachlichen Querverbindungen zu linearen Filterverfahren und numerischer Parameteroptimierung.
13. Inhalt:	• praktische Anwendungsbeispiele für Schätzaufgaben • Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik • Grundbegriffe der stochastischen Prozesse und ihr Zusammenspiel mit linearen Systemen • lineare Parameterschätzverfahren (Verfahren der kleinsten Quadrate und der minimalen Varianz, Maximum Likelihood Methode) • Umsetzung von Schätzverfahren mit Matlab
14. Literatur:	• Fichter, W., King, F.: Schätzverfahren. Skript zum gleichnamigen Seminar, Institut für Flugmechanik und Flugregelung, Universität Stuttgart, 2010. • Mendel, J.M.: Lessons in Estimation Theory for Signal Processing, Communications and Control. Prentice Hall, 1995. • Crassidis, J.L., Junkins, J.L.: Optimal Estimation and Dynamic Systems. Chapman & Hall / CRC, 2004.

	• Unbehauen, H.: Regelungstechnik 3, Vieweg, 2000.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	451401 Seminar Schätzverfahren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45141 Schätzverfahren (BSL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, schriftliche Ausarbeitung mit Präsentation über ein spezielles Thema aus den Schätzverfahren
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45150 Schätzverfahren und Flugmesstechnik

2. Modulkürzel:	060200119	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	• Walter Fichter • Arne Altmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	**Schätzverfahren** • Die Studierenden haben einen Überblick, welche praxisrelevanten Problemstellungen auf Schätzaufgaben führen. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der stochastischen Prozesse. Die Studierenden kennen die Eigenschaften von Systemen mit Eingängen in Form stochastischer Prozesse. • Die Studierenden kennen die wichtigsten linearen Parameterschätzverfahren und deren statistische Eigenschaften. • Die Studierenden sind in der Lage, Schätzaufgaben mithilfe von Matlab zu lösen. • Die Studierenden kennen die fachlichen Querverbindungen zu linearen Filterverfahren und numerischer Parameteroptimierung. **Flugmesstechnik** Die Studierenden sind in der Lage, einen Flugversuch für ein Flugzeug der Allgemeinen Luftfahrt (General Aviation) zu planen, durchzuführen und auszuwerten. Außerdem sollen sie ihre Ergebnisse in einem schriftlichen Bericht und in einem Vortrag übersichtlich und aussagekräftig darstellen können.
13. Inhalt:	**Schätzverfahren** • praktische Anwendungsbeispiele für Schätzaufgaben • Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik • Grundbegriffe der stochastischen Prozesse und ihr Zusammenspiel mit linearen Systemen

	• lineare Parameterschätzverfahren (Verfahren der kleinsten Quadrate und der minimalen Varianz, Maximum Likelihood Methode) • Umsetzung von Schätzverfahren mit Matlab **Flugmesstechnik** • Grundlagen: Hintergründe zu den Messflügen, Erfassung von Messgrößen, Instrumentierung eines Flugzeuges, Flugleistungen. • Einführung in das Experimentalflugzeug: Systeme, Flugleistung, Instrumentierung mit zentraler Datenerfassungsplattform. • Vorbereiten und Durchführen eines Messfluges: Erstellen eines individuellen Messprogramms, Ausarbeitung der zugehörigen FlightCards, Durchführung der Flugmesskampagne mit Piloten, Messdatenauswertung und Erstellen eines Ergebnisberichtes.
14. Literatur:	• Fichter, W., King, F.: Schätzverfahren. Skript zum gleichnamigen Seminar, Institut für Flugmechanik und Flugregelung, Universität Stuttgart, 2010. • Mendel, J.M.: Lessons in Estimation Theory for Signal Processing, Communications and Control. Prentice Hall, 1995. • Crassidis, J.L., Junkins, J.L.: Optimal Estimation and Dynamic Systems. Chapman & Hall / CRC, 2004. • Unbehauen, H.: Regelungstechnik 3, Vieweg, 2000. • Skript zur Vorlesung • European Aviation Safety Agency: „Certification Specifications for Normal, Utility, Aerobatic, and Commuter Category Aeroplanes CS-23" • Edward A. Haering, Jr.: "Airdata Measurement and Calibration"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 451501 Seminar Schätzverfahren • 451502 Seminar Flugmesstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Schätzverfahren: 90 h (Präsenzzeit: 28 h, Selbststudium 62 h) Flugmesstechnik: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Gesamt: 180 (Präsenzzeit: 56 h, Selbststudium: 124 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45151 Schätzverfahren und Flugmesstechnik (PL), schriftlich und mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Schätzverfahren: Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz, Flugmesstechnik: PowerPoint-Präsentation, Tafel, Experimentalflugzeug
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 44360 Spezielle Methoden der Systemtechnik

2. Modulkürzel:	060900123	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	• Reinhard Reichel • Philipp Luithardt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden haben detaillierte Kenntnisse in den Bereichen • Grundlegende Methoden zur angewandten Sicherheitsanalyse von Luftfahrtsystemen, • spezielle Methoden der Modellierung und Analyse von Luftfahrt- und Avioniksystemen.
13. Inhalt:	Methoden der Sicherheitsanalyse • Spezielle Themen der Wahrscheinlichkeitsrechnung • Markov Analyse • Dependability Analyse • Fehlerbaumanalyse • Systembezogener FMEA-Prozess (Fehler-Mode & -Effekt Analyse) • Anwendungsbeispiele Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse: Systemmodellierung und -analyse mittels • Aussagenlogik • SysML, UML • regelbasierter Ansätze
14. Literatur:	• Reichel, R.: Sicherheitsanalyse von Luftfahrtsystemen. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Clifton, Ericson. Hazard Analysis Techniques for System Safety. John Wiley Sons, Inc. 2005 • Meyna, Pali. Taschenbuch der Zuverlässigkeits-und Sicherheitstechnik. Hanser, 2003.

	• Skript zur Vorlesung • Übungen zur Vorlesung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 443601 Seminar Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse • 443602 Vorlesung Methoden der Sicherheitsanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Gesamt: 180 h (Präsenzzeit 56 h, Selbststudium 124 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44361 Spezielle Methoden der Systemtechnik (PL), mündliche Prüfung, Gewichtung: 1.0, (Methoden der Systemmodellierung, 20 min., Gewichtung: 0.5; Methoden der Sicherheitsanalyse, 20 min., Gewichtung 0.5)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2116 Nichtlineare Mechanik

Zugeordnete Module:

31690	Experimentelle Modalanalyse
33340	Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik
56670	Discretization Methods
58270	Dynamik mechanischer Systeme
58280	Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
59950	Mechanik nichtlinearer Kontinua
59990	Nichtglatte Dynamik
60310	Praktikum Nichtlineare Mechanik
67540	Miszellaneen der Mechanik

Modul: 56670 Discretization Methods

2. Modulkürzel:	074040610	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Andre Schmidt
9. Dozenten:	Andre Schmidt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	B.Sc degree in Civil Engineering, in Mechanical Engineering, in Environmental Engineering or in related subject, as well as knowledge of basic concepts in differential and integral calculus, vector analysis and matrix algebra, and knowledge of basic concepts in applied mechanics and thermodynamics.
12. Lernziele:	The students understand different concepts how partial differential equations in time and in space can be solved numerically. They are familiar with the strengths and weaknesses of the different methods and have a deeper understanding of selected aspects.
13. Inhalt:	The lecture deals with the numerical treatment of differential equations which arise from different mechanical and thermodynamical problems. Contents are: Deduction of differential equations based on the principles of mechanics and thermodynamics and their classification The Finite Difference Method The method of weighted residuals: method of subdomains, collocation method, least squares, and Galerkin's method The Finite Element Method Different time integration schemes Convergence and stability
14. Literatur:	Complete lecture notes, notes on blackboard, exercise material will be handed out in the exercise, all the examples in the lecture notes and exercises will be provided online as Matlab-Files, additional literature will be indicated in the lecture notes.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 566701 Vorlesung Discretization Methods • 566702 Übung Discretization Methods
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Time of Attendance: 21h Private Study: 69h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 56671 Discretization Methods (BSL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), Sonstiges, Teilnahme an einer Übung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 58270 Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010730	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis der Darstellung und Behandlung komplexer dynamischer Systeme der höheren Mechanik.
13. Inhalt:	Variationsrechnung: Brachistochronenproblem; Eulersche Gleichungen der Variationsrechnung für eine und mehrere Variablen, für erste und höhere Ableitungen, für skalar- und vektorwertige Funktionen; natürliche Randbedingungen, freie Ränder und Transversalität; Nebenbedingungen; Hamiltonsches Prinzip der stationären Wirkung Lagrangesche Dynamik: Virtuelle Arbeit; Ideale zweiseitige geometrische Bindung; Prinzip von d'Alembert Lagrange; Lagrangesche Gleichungen 2. Art; Gleichgewichtspunkte, stationäre Lösungen; Linearisierung Näherungsverfahren kontinuierlicher Systeme: Analytische Lösung des Euler-Bernoulli-Balkens; Finite-Differenzen-Verfahren; Verfahren der gewichteten Residuen; Ritz-Galerkin-Verfahren und Finite Elemente; Ritz-Verfahren
14. Literatur:	• K. Meyberg und P. Vachenauer, Höhere Mathematik 2, Springer 2005 • H. Bremer, Dynamik und Regelung mechanischer Systeme, Teubner, 1988
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582701 Vorlesung Dynamik mechanischer Systeme • 582702 Übung Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden

	Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: **180 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58271 Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Laptop, Beamer, Hellraumprojektor
20. Angeboten von:	

Modul: 31690 Experimentelle Modalanalyse

2. Modulkürzel:	072810019	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit der messtechnischen Erfassung von Strukturschwingungen sowie der Aufbereitung der Messsignale im Frequenzbereich. Der Studierende ist in der Lage, daraus die modalen Kenngrößen zu identifizieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Inhalte in folgender Gliederung: • Grundlagen und Anwendungen der experimentellen Modalanalyse • Methoden zur Schwingungsanregung, Messverfahren • Signalanalyse und -verarbeitung, Zeit- und Frequenzbereichsdarstellung • Frequenzgang, Übertragungsfunktion und deren modale Zerlegung • Bestimmung modaler Kenngrößen, Modenerkennung und -vergleich Es werden zudem Anwendungen auf Problem-stellungen der industriellen Praxis demonstriert. Als praktischer Teil werden fachbezogene Versuche zur experimentellen Modalanalyse angeboten.
14. Literatur:	Vorlesungsmitschrieb, Weiterführende Literatur: • D. J. Ewins: „Modal Testing - theory, practice and application", 2nd edition, Research Studies Press Ltd, 2000, ISBN 0-86380-218-4.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	316901 Vorlesung Experimentelle Modalanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31691 Experimentelle Modalanalyse (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua

2. Modulkürzel:	074010910	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Simon Raphael Eugster
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis für das Modellieren nichtlinearer Kontinua.
13. Inhalt:	Tensoranalysis: Multilinear forms and tensors Index notation Tensor product Contraction operations Differentiation rules Integration theorem Nonlinear Continua: Nonlinear deformation Deformation gradient Strain measures Principle of virtual work Stress tensors Balance laws Material laws
14. Literatur:	

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 599501 Vorlesung Mechanik nichtlinearer Kontinua • 599502 Übung Mechanik nichtlinearer Kontinua
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59951 Mechanik nichtlinearer Kontinua (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33340 Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik

2. Modulkürzel:	070410740	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Andre Schmidt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM 1-4
12. Lernziele:	Die Studierenden sind vertraut mit den theoretischen Grundlagen der Methode der Finiten Elemente (FEM), ihrer rechentechnischen Umsetzung sowie ihrer Anwendung zur Lösung von Aufgabenstellungen aus Statik und Dynamik.
13. Inhalt:	Einführung, Grundlagen der Tensorrechnung und der Kontinuumsmechanik (1d, 2d, 3d), Materialgesetze. Direkte Methode, Methode der gewichteten Resiuden, Prinzip der virtuellen Verschiebungen: Herleitung der FEM. Elementmatrizen für Stäbe, Balken und Scheiben, Wahl der Formfunktionen, Assemblierung, Einbau von Randbedingungen. Numerische Umsetzung: Quadratur-Verfahren zur Integration der Elementmatrizen, Lösung des linearen Gleichungssystems, Lösung von Eigenwertproblemen, Zeitschrittintegration
14. Literatur:	- Manuskript zur Vorlesung - Bathe, K. J.: Finite-Elemente-Methoden, Springer (2000) - Betten, J.: Finite Elemente für Ingenieure I, Springer (2004) - Knothe, K., Wessels, H.: Finite Elemente, Springer (2008) - Gross, Hauger, Schnell, Wriggers: Technische Mechanik, Bd.4, Springer (2002)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 333401 Vorlesung Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik • 333402 Übung Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33341 Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, 4 Seite selbst erstellte Formelsammlung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Overhead, Tafel, Beamer

20. Angeboten von:

Modul: 67540 Miszellaneen der Mechanik

2. Modulkürzel:	074010830	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Der Studierende vertieft seine Kenntnisse in Spezialgebieten der Mechanik.
13. Inhalt:	Es werden unterschiedliche ausgewählte Spezialgebiete der Mechanik behandelt. Diese beinhalten für Ingenieure weiterführende mathematische Konzepte, verschiedene Aspekte aus der nichtlinearen Mechanik, der analytischen Mechanik, der Kontinuumsmechanik, sowie der Strukturmechanik. Der Schwerpunkt der behandelten Themen wird individuell festgelegt.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	675401 Seminar Miszellaneen der Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Gesamt: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67541 Miszellaneen der Mechanik (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59990 Nichtglatte Dynamik

2. Modulkürzel:	074010820	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis des Verhaltens mechanischer Systeme mit einseitigen Bindungen.
13. Inhalt:	Convex analysis: Normal cone Subdifferential Maximal monotonicity Proximal point functions Set-valued Force Laws: Scalar force elements Potential theory Contact law in normal direction Coulomb friction (planar & spatial) Impact laws in multibody dynamics Nonsmooth Dynamical Systems: DAEs Differential inclusions Event driven integration method Measure differential inclusions Time-stepping methods
14. Literatur:	Leine, R.I. & van de Wouw, N. Stability and Convergence of Mechanical Systems with Unilateral Constraints, Lecture Notes in Applied and Computational Mechanics Vol. 36, Berlin, Springer-Verlag, 2008.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 599901 Vorlesung Nichtglatte Dynamik • 599902 Übung Nichtglatte Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59991 Nichtglatte Dynamik (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010800	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis des Verhaltens nichtlinearer mechanischer Systeme
13. Inhalt:	Dynamische Systeme: Zustandsraum, autonome und nichtautonome Systeme, zeitkontinuierliche und diskrete Systeme, Lyapunov Stabilität Gleichgewichtspunkte: Zentrumsmannigfaltigkeit, Reduktion auf der Zentrumsmannigfaltigkeit, Normalformen der Verzweigungen Fixpunkte: Linearization, Stabilität, Verzweigungen bei Eigenwert +1, Flip-Bifurkation, Naimark-Sacker-Bifurkation, Logistische Abbildung, Hufeisen-Abbildung Periodische Lösungen: Fundamentalmatrix, Poincaré-Abbildung, Verzweigungen
14. Literatur:	S. Strogatz, Nonlinear Dynamics and Chaos, Perseus Books, 1994 H. Khalil, Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2002 T.S. Parker and L.O. Chua, Practical Numerical Algorithms for Chaotic Systems, Springer, 1989
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582801 Vorlesung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme • 582802 Übung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden

	Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58281 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 60310 Praktikum Nichtlineare Mechanik

2. Modulkürzel:	074010810	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, theoretische Vorlesungsinhalte anzuwenden und in der Praxis umzusetzen.
13. Inhalt:	Das Praktikum umfasst einen experimentellen Teil und einen Finite-Elemente-Workshop. Im experimentellen Teil werden zwei Versuche im Labor durchgeführt. Die Strukturen werden anschließend im Finite-Elemente-Workshop numerisch untersucht und die Resultate mit den experimentellen Ergebnissen verglichen.
14. Literatur:	Praktikums-Unterlagen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	603101 Praktikum Nichtlineare Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudiumszeit/ Nacharbeitszeit: 62 Stunden Gesamt: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	60311 Praktikum Nichtlineare Mechanik (USL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2117 Mathematische Methoden der Kybernetik

Zugeordnete Module:

11860	Höhere Analysis
11870	Mathematische Statistik
14720	Dynamische Systeme
14740	Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)
14780	Stochastische Prozesse
18630	Robust Control
28570	Differentialgeometrie
34810	Nichtlineare partielle Differentialgleichungen
34910	Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
34940	Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen
35000	Linear Matrix Inequalities in Control
48660	Funktionalanalysis 2
50400	Robust Control
56960	Stochastische Prozesse II
57650	Modulationsgleichungen
68410	Dynamische Systeme 2

Modul: 28570 Differentialgeometrie

2. Modulkürzel:	080804009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Uwe Semmelmann
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Geometrie (4. Semester Bachelor)
12. Lernziele:	*Vertiefung der Lernziele des Moduls Geometrie.* *Insbesondere verfügen die Studenten über vertiefte Kenntnisse der klassischen Differentialgeometrie.* *Sie sind in der Lage , sich in weiterführenden Themen der Differentialgeometrie zu spezialisieren.*
13. Inhalt:	*Fortsetzung des Moduls „Geometrie", innerer Geometrie, kovariante Ableitung, kompakte Flächen, globale Differentialgeometrie, Satz von Gauß-Bonnet mit Folgerungen*
14. Literatur:	*W. Kühnel, Differentialgeometrie, Vieweg-Verlag, 5. Aufl. 2010.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 285701 Vorlesung Differentialgeometrie • 285702 Übung Differentialgeometrie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	*Insgesamt 270 h, wie folgt:* *Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)* *Selbststudium 207 h*
17. Prüfungsnummer/n und -name:	28571 Differentialgeometrie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 14720 Dynamische Systeme

2. Modulkürzel:	080200006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	• Marcel Griesemer • Peter Lesky • Jürgen Pöschel • Guido Schneider • Timo Weidl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Orientierungsprüfung*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit dynamischen Systemen und ihren Strukturen. • Vertiefte Kenntnisse eines modernen Teilgebiets der Analysis, die dem Verständnis aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Lineare Differentialgleichungen, Exponentiale linearer Operatoren, Fundamentalsatz und „well posedness“, Gleichgewichtspunkte, Stabilität, Stabilitätssätze von Lyapunov, periodische Lösungen, Floquettheorie, lokale Bifurkationen, Hopf-Birfurkation.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147201 Vorlesung Dynamische Systeme • 147202 Übung Dynamische Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	14721	Dynamische Systeme (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 68410 Dynamische Systeme 2

2. Modulkürzel:	080200011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	• Jürgen Pöschel • Peter Lesky • Timo Weidl • Marcel Griesemer • Guido Schneider
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen von Dynamische Systeme 1
12. Lernziele:	Kenntnis und Umgang mit dynamischen Systemen mit chaotischem Verhalten. Vertiefte Kenntnisse eines modernen Teilgebiets der Analysis, die dem Verständnis aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Invariante Mannigfaltigkeiten, Hyperbolische Strukturen, Pseudobahnen und Schattenbahnen, Homokline Punkte und Shiftabbildungen, Hufeisenabbildung, Ergodentheorie.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 684101 Vorlesung Dynamische Systeme 2 • 684102 Übung Dynamische Systeme 2
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 84 h Selbststudium: 150 h Prüfungsvorbereitung: 36 h Gesamt: 270h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 68411 Dynamische Systeme 2 (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080803801	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kunibert Gregor Siebert
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studenten besitzen Kenntnis grundlegender Konzepte, Algorithmen und Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen; sie erwerben die Fähigkeit, mit den erlernten Kenntnissen selbständig Methoden zu entwickeln, zu analysieren und umzusetzen, mit denen anwendungsorientierte Probleme effizient und genau gelöst werden können.
13. Inhalt:	Partielle Differentialgleichungen und deren numerische Behandlung: Einteilung partieller Differentialgleichungen, Finite Differenzen und Finite Elemente in 2 und 3 Raumdimensionen, Diskretisierung parabolischer Differentialgleichungen, Verfahren für hyperbolische Erhaltungsgleichungen in einer Raumdimension
14. Literatur:	D. Braess, Finite Elemente: Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. D. Kröner, Numerical Schemes for Conservation Laws.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 349101 Vorlesung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen • 349102 Übung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)

	Selbststudium: 207
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 34911 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 48660 Funktionalanalysis 2

2. Modulkürzel:	080210003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	PD Wolf-Patrick Düll
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Analysis 1-3, Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Kenntnis und Umgang mit den Strukturen unendlichdimensionaler Räume. Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Analysis, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsthemen dienen.
13. Inhalt:	Regularitätstheorie, Spektraltheorie,Operatorentheorie
14. Literatur:	H. W. Alt: Lineare Funktionalanalysis, Eine anwendungsorientierte Einführung, Springer, D. Werner: Funktionalanalysis, Springer, weitere Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486601 Vorlesung Funktionalanalysis 2 • 486602 Übung Funktionalanalysis 2
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit : 63 h Selbststudiumszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h Gesamt: 270h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 48661 Funktionalanalysis 2 (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich oder mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 11860 Höhere Analysis

2. Modulkürzel:	080200004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	Dozenten der Mathematik
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Analysis 3*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit den Grundlagen der Integrationstheorie, Integraltransformationen und den Grundlagen der Fourier-Analysis. • Befähigung zur Spezialisierung in weiterführenden Kursen der Analysis.
13. Inhalt:	Integrationstheorie: Maß, Konstruktion des Lebesgue-Maßes, das Lebesgue-Integral und dessen Eigenschaften, Vertauschen von Grenzwert und Integral, der Satz von Fubini, der Zusammenhang verschiedener wichtiger Konvergenzbegriffe, L_p-Räume und deren Eigenschaften, der Satz von Radon-Nikodym. Fourier-Analysis: Fourier-Integrale und -Transformationen, Hilbert-Räume und L_2-Eigenschaften der Fourier-Transformation, Konvergenz von Fourier-Reihen, der Satz von Fejér, die Schwartzsche Funktionenklasse. Distributionen: Testfunktionen, Eigenschaften von Distributionen, Ableitungen und Stammfunktionen, Tensorprodukte Faltungen, Temperierte Distributionen, Fundamentallösungen für PDE und deren Berechnung mittels Fourier-Transformationen.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 118601 Vorlesung Höhere Analysis • 118602 Übungen zur Vorlesung Höhere Analysis
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 11861 Höhere Analysis (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Übungsschein • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 35000 Linear Matrix Inequalities in Control

2. Modulkürzel:	080520803	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear Control Theory, Robust Control
12. Lernziele:	The student is able to reproduce the theory and apply convex optimization in controller analysis and synthesis. More specifically, the student must be able to: 1. summarize essential ingredients from convex optimization 2. discuss dissipation theory for dynamical system and its implication for performance specifications 3. reproduce nominal and robust LMI characterizations of H-infinity, H2, quadratic-performance, and energy-to-peak performance 4. sketch derivation of generic convexifying transformation for state- and output-feedback controller synthesis 5. master derivation of synthesis inequalities for single- and multi-objective controller design 6. construct LMI regions and understand synthesis with constraints on pole-locations 7. explain quadratic stability and its inherent conservatism 8. apply robust stability tests with parameter-dependent Lyapunov functions 9. describe multiplier relaxation for robust LMI problems and sketch theory of integral quadratic constraints 10. understand the difficulties of robust control design and 11. discuss design of gain-scheduling controllers by linear-parameter-varying controller synthesis

13. Inhalt:	• Brief introduction to optimization theory (convexity, linear matrix inequalities) • Dissipation theory and nominal performance analysis for various criteria • From analysis in terms of linear matrix inequalities to controller synthesis: a general procedure • Design of multi-objective controllers (Youla Parametrization) • Robustness tests for time-varying parametric uncertainties • The multiplier approach to robustness analysis and integral quadratic constraints • Design of robust controllers: state-feedback, estimator design and output-feedback control • Linear-parametrically-varying systems and the design of linear parametrically-varying controllers
14. Literatur:	• Folien und Skript • S.P. Boyd, G.H. Barratt, Linear Controller Design - Limits of Performance, Prentice-Hall, Englewood Cliffs, New Jersey (1991) • S.P. Boyd, L. El Ghaoui et al., Linear matrix inequalities in system and control theory, Philadelphia, SIAM (1994). • L. El Ghaoui, S.I. Niculescu, Eds., Advances in Linear Matrix Inequality Methods in Control, Philadelphia, SIAM (2000)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 350001 Vorlesung Linear Matrix Inequalities in Control • 350002 Übung Linear Matrix Inequalities in Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 Stunden Selbststudium: 207 Stunden Summe: 270 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 35001 Linear Matrix Inequalities in Control (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 11870 Mathematische Statistik

2. Modulkürzel:	080600002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Hesse
9. Dozenten:	Dozenten der Mathematik
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Wahrscheinlichkeitstheorie,* *Analysis 3*
12. Lernziele:	• Kenntnis statistischer Test- und Schätzverfahren, Fähigkeit zur statistischen Datenanalyse. • Befähigung zur Spezialisierung in weiterführenden Kursen der Stochastik.
13. Inhalt:	Entwicklung und Beurteilung von Methoden, mit denen aus Beobachtungsdaten auf zugrunde liegende stochastische Vorgänge geschlossen werden kann: Grundbegriffe der Statistik, parametrische und nichtparametrische Hypothesentests, Punkt- und Bereichsschätzungen, Dichte- und Regressionsschätzungen, datenanalytische Verfahren.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 118701 Vorlesung Mathematische Statistik • 118702 Übungen zur Vorlesung Mathematische Statistik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 11871 Mathematische Statistik (PL), schriftliche Prüfung, Gewichtung: 1.0, Übungsschein • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 57650 Modulationsgleichungen

2. Modulkürzel:	080210005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Guido Schneider
9. Dozenten:	Guido Schneider
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Analysis 1-3, Höhere Analysis, dynamische Systeme, Partielle Differentialgleichungen oder Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Die Studierende lernen, sich selbständig in aktuelle Forschungsthemen einzuarbeiten und diese zu präsentieren. Die Studierenden erwerben Kenntnisse zur selbständigen wissenschaftlichen Bearbeitung von Aufgabenstellungen, wie sie zur Masterarbeit notwendig sind.
13. Inhalt:	Aktuelle Forschungsthemen zu Modulationsgleichungen
14. Literatur:	Peter D. Miller: Applied Asymptotic Analysis, AMS Graduate Studies in Mathematics 75, 2006.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	576501 Seminar zu Modulationsgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 180 Stunden, die sich wie folgt ergeben Präsenzzeit: 21 h Selbststudium: 159 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57651 Seminar zu Modulationsgleichungen (LBP), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, Art und Umfang der lehrveranstaltungsbegleitenden Prüfung wird zu Beginn der Lehrveranstaltung bekannt gegeben
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080802804	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Guido Schneider
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Analysis 1-3, Höhere Analysis, Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Die Studenten verfügen über Kenntnis und Umgang mit den Strukturen unendlich-dimensionaler Räume bei nicht linearen partiellen Differentialgleichungen.
13. Inhalt:	Die Burgers-Gleichung, die KdV-Gleichung, die NLS-Gleichung, die Ginzburg-Landau-Gleichung, Reaktions-Diffusions-Systeme, Nichtlineare Optik, Musterbildende Systeme, Wasserwellen.
14. Literatur:	D.Henry, Geometric Theory of Semilinear Parabolic Equations, Lecture Notes in Mathematics 840, Springer 1981, P.G.Drazin, R.S.Johnson, Solitons: An Introduction, Cambridge Texts in Applied Mathematics 1989.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 348101 Vorlesung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen • 348102 Übung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü) Selbststudium: 207 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	34811 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)

2. Modulkürzel:	080300006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Rohde
9. Dozenten:	• Christian Rohde • Bernard Haasdonk • Kunibert Gregor Siebert • Dominik Göddeke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Höhere Analysis, Numerische Mathematik 2*
12. Lernziele:	• Grundlagen zur Behandlung von partiellen Differentialgleichungen. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Analysis bzw. Numerik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsthemen dienen.
13. Inhalt:	**Modellierung:** • Herleitung elementarer Typen aus Anwendungen. **Analysis:** • Klassifizierung linearer partieller Differentialgleichungen, elementare Lösungstechniken (Fundamentallösungen, Wellen,...), klassische Existenztheorie in Hölderräumen, schwache Existenztheorie in Sobolevräumen, Asymptotik und qualitatives Verhalten. **Numerik:**

	• Finite-Differenzen Verfahren, Finite-Elemente Verfahren, effiziente Gleichungslöser. Datenstrukturen,Gittererzeugung.
14. Literatur:	*Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147401 Vorlesung Partielle Differentialgleichungen • 147402 Übungen zur Vorlesung Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14741 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 50400 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520805	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familiar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge to a specified project.
13. Inhalt:	• Selected mathematical background for robust control • Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties and uncertainties, ...) • The generalized plant framework • Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems • Structured singular value theory • Theory of optimal H-infinity controller design • Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples • Algebraic approach to robust control • Youla parameterization • Structured controller synthesis
14. Literatur:	wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 504001 Vorlesung Robust Control • 504002 Übung Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 207 h Summe: 270 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	50401	Robust Control (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 14780 Stochastische Prozesse

2. Modulkürzel:	080600004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Hesse
9. Dozenten:	• Jürgen Dippon • Christian Hesse • Ingo Steinwart
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Wahrscheinlichkeitstheorie*
12. Lernziele:	• Kenntnisse in Theorie und Anwendung stochastischer Prozesse. • Fähigkeit zur Modellierung zeitabhängiger zufälliger Vorgänge. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Stochastik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Markov-Ketten mit Anwendungen, Irrfahrten, Erneuerungstheorie, Warteschlangen, Markov-Prozesse (Diffusions-, Wiener-, Markovsche Sprung-, Poisson-, Verzweigungs-, Geburts- und Todesprozesse), Stationäre Prozesse, Gauß-Prozesse.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147801 Vorlesung Stochastische Prozesse • 147802 Übung Stochastische Prozesse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14781 Stochastische Prozesse (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 56960 Stochastische Prozesse II

2. Modulkürzel:	080600014	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ingo Steinwart
9. Dozenten:	• Jürgen Dippon • Ingo Steinwart • Uta Renata Freiberg • Andrea Barth
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Wahrscheinlichkeitstheorie, Stochastische Prozesse
12. Lernziele:	Vertiefte Kenntnisse in Theorie und Anwendung stochastischer Prozesse Vertiefte Kenntnisse zur Modellierung zeitabhängiger zufälliger Vorgänge Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Stochastik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Vertiefte Betrachtungen des Wienerprozesses Ito-Integral Levy-Prozesse Stationäre Prozesse Spezielle Klassen und Beispiele stochastischer Prozesse weiterführende Themen
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben, u.a.: Achim Klenke, Wahrscheinlichkeitstheorie, Springer 2008
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 569601 Vorlesung Stochastische Prozesse II • 569602 Übung Stochastische Prozesse II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit Vorlesung: 42h Prasenzzeit Übung: 21h Selbststudium 187h Prüfungsvorbereitung 20h Gesamt 270h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 56961 Stochastische Prozesse II (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftliche Prüfung, 90 Min.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34940 Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080803802	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kunibert Gregor Siebert
9. Dozenten:	• Bernard Haasdonk • Christian Rohde • Kunibert Gregor Siebert
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
12. Lernziele:	Die Studenten verfügen über Kenntnis weiterführender Konzepte, Algorithmen und Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen; sie erwerben die Fähigkeit, mit den erlernten Kenntnissen selbständig Methoden zu entwickeln, zu analysieren und umzusetzen, mit denen anwendungsorientierte Probleme effizient und genau gelöst werden
13. Inhalt:	Vertiefende Themen der Numerik für PDEs, beispielsweise aus dem Bereich der Spektralmethoden, Finite Volumen, Continuous und Discontinuous Galerkin, schnelle Löser für dünnbesetzte Systeme, Mehrgitter und Multilevelverfahren, Anwendungen in der Kontinuumsmechanik, hierarchische Ansätze
14. Literatur:	D. Braess, Finite Elemente: Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. D. Kröner, Numerical Schemes for Conservation Laws.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 349401 Vorlesung Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen • 349402 Übung Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü) Selbststudium: 207
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 34941 Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

220 Wahlfach Technische Kybernetik

Zugeordnete Module:

11860	Höhere Analysis
14720	Dynamische Systeme
14740	Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)
14780	Stochastische Prozesse
18630	Robust Control
28570	Differentialgeometrie
29180	Dynamik elektrischer Verbundsysteme
29430	Computer Vision
30030	Fahrzeugdynamik
30060	Optimization of Mechanical Systems
33330	Nichtlineare Schwingungen
33480	Biomedizinische Gerätetechnik
33850	Automatisierungstechnik
33860	Objektorientierte Modellierung und Simulation
34810	Nichtlineare partielle Differentialgleichungen
34910	Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
35000	Linear Matrix Inequalities in Control
36850	Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
39050	Optische Messtechnik
50400	Robust Control
57680	Einführung in die Chaostheorie
58280	Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
59940	Dynamik Nichtglatter Systeme
59950	Mechanik nichtlinearer Kontinua
67240	Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung

Modul: 33850 Automatisierungstechnik

2. Modulkürzel:	074711005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Messtechnik I Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen einige wichtige ausgewählte Gebiete der modernen Messtechnik aus den Bereichen der Automatisierungstechnik, sie beherrschen deren Theorie, sie beherrschen deren Methoden, und sie können diese Methoden auf praktische Probleme anwenden. Der Schwerpunkt liegt auf den der Sensorsignalverarbeitung, wobei spezieller Augenmerk auf die Sensorfusion gelegt wird. Es werden aktuelle Methoden zur Sensorfusion vorgestellt und an praktischen Beispielen werden sie für verschiedene Anwendungen getestet.
13. Inhalt:	In der Vorlesung werden überblicksweise die verschiedenen Sensorprinzipien vorgestellt und deren Eigenschaften diskutiert. Speziell wird auf Prinzipien der Messtechnik und deren Anwendungen eingegangen. Modellierung von Rauschprozessen und Systeme zur Sensorfusion sind auch Schwerpunkte der Vorlesung. Daneben werden

	verschiedene Möglichkeiten der Realisierung von regelungstechnischen Algorithmen in unterschiedlichen Hard- und Softwareumgebungen vorgestellt und deren Anwendung im industriellen Umfeld aufgezeigt.
	
	Überblick:
	
	• Sensoren: Sinnesorgane der Technik
	• Modellierung von Rauschprozessen
	  • Rauschmechanismen
	  • Sensoren
	• Sensorfusion
	  • Bayessche Sensorfusion
	  • Neuronale Netze
	  • Ausgewählte Beispiele

14. Literatur:	• Vorlesungsfolien, Übungsblätter • "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" von Stefan Hesse und Gerhard Schnell, Vieweg&Teubner 2009 • "Low-Noise Electronic System Design" von C.D. Motchenbacher und J.A. Conelly, John Wiley & Sons 1993
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338501 Vorlesung Automatisierungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden. **Gesamt: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33851 Automatisierungstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	33840 Dynamische Filterverfahren
19. Medienform:	• Folien bzw. Vorlesungsumdruck • Tafelanschrieb • Übungsblätter • Rechnerübungen und Rechnerdemos
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33480 Biomedizinische Gerätetechnik

2. Modulkürzel:	040900006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Joachim Nagel
9. Dozenten:	• • Joachim Nagel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Lernziele sind: • Die Studierenden haben einen Basiswortschatz medizinischer Terminologie erworben, • sie besitzen grundlegende Kenntnisse der Beatmungs-/ Narkosetechnik, • sowie Kenntnisse zu den wichtigsten Gewebedissektionsverfahren, • sie kennen das Basisinstrumentarium der minimal invasiven Chirurgie, • sie haben die theoretischen Grundkenntnisse des Kardiotechnikers erworben, • sie besitzen Grundkenntnisse medizinischinterventioneller Robotiksysteme und entsprechender Anforderungen an die Systeme, • sie haben ein Verständnis von medizintechnischen Entwicklungsschwerpunkten und der notwendigen Komplexität klinischer Medizingeräte erworben.

13. Inhalt:	Erfordernisse technischer Geräte im klinischen Einsatzbereich; Mittel der Ingenieurwissenschaft (mit Schwerpunkt Maschinenbau) werden auf konkrete medizinische Problemstellungen übertragen und angewendet: - Einführung in die Beatmungs-/Narkosetechnik, - Grundlagen der Chirurgietechnik, Schwerpunkt minimal invasive Chirurgie, mit Anwendungsbeispielen - Einführung in das theoretische Basiswissen des Kardiotechnikers mit Anwendungsbeispielen - Grundlagen der medizinisch-interventionellen Robotertechnik mit Anwendungsbeispielen
14. Literatur:	- Vorlesungsskriptum - Kumar, S.; Marescaux, J.: Telesurgery. Springer Verlag, 2008 - Pschyrembel. Klinisches Wörterbuch. 261. Auflage, Verlag Walter de Gruyter, 2007 - Lippert, H.; Herbold, D.; Lippert-Burmester, W.: Anatomie. Text u. Atlas. 8. Aufl., Verlag Urban & Fischer bei Elsevier, 2006 - Huch, R.; Jürgens, K. D.: Mensch, Körper, Krankheit. 5. Aufl., Verlag Urban & Fischer b. Elsevier, 2007 - Liehn, M.; Steinmüller, L.; Middelanis-Neumann, I.: OP-Handbuch. 4. Aufl., Springer Verlag, 2007 - Lauterbach, G.: Handbuch der Kardiotechnik. 4. Auflage, Verlag Urban & Fischer b. Elsevier,2002 - Rathgeber, J.; Züchner, K.: Grundlagen der maschinellen Beatmung. Aktiv Druck & Verlag, 1999
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	334801 Vorlesung Biomedizinische Gerätetechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33481 Biomedizinische Gerätetechnik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer-Präsentation, Overhead-Projektor, Tafel
20. Angeboten von:	

Modul: 29430 Computer Vision

2. Modulkürzel:	051900215	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andrés Bruhn
9. Dozenten:	Andrés Bruhn
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Modul 10190 Mathematik für Informatiker und Softwaretechniker • Modul 10170 Imaging Science
12. Lernziele:	Der Student / die Studentin beherrscht die Grundlagen der Merkmalsextraktion und -repräsentation, des 3-D Maschinensehens, der Bildsegmentierung sowie der Mustererkennung. Er/sie kann Probleme aus dem Fachgebiet einordnen und diese selbständig mit den erlernten Algorithmen und Verfahren lösen. The student knows the basics of feature extraction and representation, 3-D computer vision, image segmentation and pattern recognition. He/she can solve problems of the field using the methods discussed in the course.
13. Inhalt:	• Lineare Diffusion, Skalenräume • Bildpyramiden, Kanten und Eckendetektion • Hough-Transformation, Invarianten • Texturanalyse • Scale Invariant Feature Transform (SIFT) • Bildfolgenanalyse: lokale Verfahren • Bewegungsmodelle, Objektverfolgung, Feature Matching • Bildfolgenanalyse: globale Verfahren • Kamerageoemtrie, Epipolargeometrie • Stereo Matching und 3-D Rekonstruktion • Shape-from-Shading • Isotrope und anisotrope nichtlineare Diffusion • Segmentierung mit globalen Verfahren • Kontinuierliche Morphologie, Schockfilter • Mean Curvature Motion • Self-Snakes, Aktive Konturen • Bayes'sche Entscheidungsthorie der Mustererkennung • Klassifikation mit parametrischen Verfahren, Dichteschätzung • Klassifikation mit nicht-parametrischen Verfahren • Dimensionsreduktion

	• Linear Diffusion, Scale Space • Image Pyramids, Edges and Corners • Hough Transform, Invariants • Texture Analysis • Scale Invariant Feature Transform • Image Sequence Analysis: Local Methods • Motion Models, Tracking, Feature Matching • Image Sequence Analysis: Variational Methods • Camera Geometry, Epipolar Geometry • Stereo Matching and 3-D Reconstruction • Shape-from-Shading • Isotropic and Anisotropic Nonlinear Diffusion • Segmentation with Global Methods • Continuous Scaled Morphology, Shock Filters • Mean Curvature Motion • Self-Snakes, Active Contours • Bayes Decision Theory for Pattern Recognition • Classification with Parametric Techniques, Density Estimation • Classification with Non-Parametric Techniques • Dimensionality Reduction
14. Literatur:	• Forsyth, David and Ponce, Jean: Computer Vision. A Modern Approach, 2003 • Bigun, J.: Vision with Direction, 2006 • L. G. Shapiro, G. C. Stockman: Computer Vision, 2001 • O. Faugeras, Q.-T. Luong: The Geometry of Multiple Images, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 294301 Vorlesung Computer Vision • 294302 Übung Computer Vision
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiums- / Nachbearbeitungszeit: 138 h Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 29431 Computer Vision (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein, Kriterien werden in der ersten Vorlesung bekannt gegeben • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	55640 Correspondence Problems in Computer Vision
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Visualisierung und Interaktive Systeme

Modul: 28570 Differentialgeometrie

2. Modulkürzel:	080804009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Uwe Semmelmann
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Geometrie (4. Semester Bachelor)
12. Lernziele:	*Vertiefung der Lernziele des Moduls Geometrie.* *Insbesondere verfügen die Studenten über vertiefte Kenntnisse der klassischen Differentialgeometrie.* *Sie sind in der Lage , sich in weiterführenden Themen der Differentialgeometrie zu spezialisieren.*
13. Inhalt:	*Fortsetzung des Moduls „Geometrie", innerer Geometrie, kovariante Ableitung, kompakte Flächen, globale Differentialgeometrie, Satz von Gauß-Bonnet mit Folgerungen*
14. Literatur:	*W. Kühnel, Differentialgeometrie, Vieweg-Verlag, 5. Aufl. 2010.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 285701 Vorlesung Differentialgeometrie • 285702 Übung Differentialgeometrie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	*Insgesamt 270 h, wie folgt:* *Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)* *Selbststudium 207 h*
17. Prüfungsnummer/n und -name:	28571 Differentialgeometrie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59940 Dynamik Nichtglatter Systeme

2. Modulkürzel:	074810380	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die Gründe, die zur Entstehung stückweise glatter Modelle führen; • kennen verschiedene Typen stückweiser glatter Systeme und ihre Eigenschaften; • verstehen, wie sich stückweise glatte Systeme von glatten Systemen unterscheiden, und wie diese Unterschiede zum Auftreten bestimmter Arten der Dynamik führen; • kennen charakteristische Bifurkationsphänomene in stückweise glatten Systemen und können diese analysieren.
13. Inhalt:	Problemstellungen und Grundbegriffe. Qualitative Theorie stückweise glatter Systeme: (piecewise smooth maps, piecewise smooth ODEs, Filippov systems, hybrid systems). Stabilität und Bifurkationen in stückweise glatten Systemen. Border collision bifurcations in kontinuierlichen und diskontinuierlichen Abbildungen. Homokline Bifurkationen. Numerische Algorithmen.
14. Literatur:	Mario di Bernardo, Chris Budd, Alan Champneys, and Piotr Kowalczyk. Piecewise-smooth dynamical systems: theory and applications. Springer Science & Business Media, Vol. 163, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	599401 Vorlesung Dynamik Nichtglatter Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h; Selbststudium: 62 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59941 Dynamik Nichtglatter Systeme (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme

2. Modulkürzel:	042500041	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Empfohlen: Grundlagen der Elektrotechnik, Grundlagen der Regelungstechnik, Mathematik
12. Lernziele:	Absolventen des Moduls verstehen das dynamische Verhalten großer elektrischer Verbundsysteme. Sie haben vertiefte Kenntnisse der Dynamik der beteiligten Komponenten (Generatoren, Kraftwerke, Verbraucher, Regeleinrichtungen, Power System Stabilizer, FACTS, etc.) sowie deren dynamischen Einflüsse beim Zusammenwirken im Verbundsystem. Sie können Oszillationen im Verbundnetz erkennen, mathematisch beschreiben und bewerten. Sie wissen, wie stabilitätsgefährdende Zustände erkannt und verhindert werden können.
13. Inhalt:	Einführung: • Bedeutung des Verbundnetzbetriebs • Teilnehmer im Verbundnetzbetrieb • Randbedingungen für einen stabilen Netzbetrieb

Grundlegende Zusammenhänge der Netzdynamik

- Leitungs-Frequenzverhalten
- Einfluss der Schwungmassen (Netzanlaufzeit)
- Einfluss des Netzes (Netzselbsregeleffekt)
- Automatisierte Regeleinrichtungen (Primär- und Sekundärregelung)

Dynamik der Betriebsmittel im Verbundnetz

- Zusammenhang der Netzdynamik mit den dyn. Eigenschaften der Betriebsmittel
- Dynamische Eigenschaften aller wesentlichen Betriebsmittel im Verbundnetz, d.h.
- Dynamik konventioneller Kraftwerke inkl. Regeleinrichtungen
- Dynamische Eigenschaften neuer Erzeuger: WKAs, PV-Anlagen, etc.

Netzregelung

- Konzept der Leistungs-Frequenz-Regelung: Primär-, Sekundär- sowie Minuten-Reserve
- Technische Umsetzung der Leistungs-Frequenz-Regelung in Kraftwerken: Primär-, Sekundär- und Tertiär-Regelung sowie Drehzahlregelung
- Richtlinien: Rahmenbedingungen für die Leistungs-Frequenz-Regelung
- Auswirkungen unterschiedlicher Regler-Einstellungen auf das Frequenzverhalten
- Konzept und technische Umsetzung weiterer Regeleinrichtungen (z.B. Spannungsregelung)

Netzstabilität

- Einführung in die Wesentlichen Stabilitätsaspekte in elektrischen Verbundsystemen

Ursachen von Netzpendelungen

- Pendelung des Synchrongenerators am Netz und der Einfluss weiterer Einflussgrößen wie Leitungsimpedanzen, Lastflüsse, Spannung und Generatorleistung
- Elektromechanische Ausgleichsbewegung (Netzpendelungen) und elektromechanische Wellenausbreitung
- Dämpfung von Netzpendelungen (Power System Stabilizer und Leistungselektronik)

Analyse von Netzpendelungen

- Simulationsbasierte Methoden im Zeit- und Frequenzbereich am Beispiel des Kontinentaleuropäischen Verbundsystems
- Messdatenbasierte Methoden zur Analyse von Netzpendelungen
- Online-Monitoring Systeme

14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, Nationale und internationale Netzcodes (TransmissionCode, DistributionCode, UCTE Operation Handbook), einschlägige Veröffentlichungen, Lehrbücher (z.B. Kundur: Power System Stability and Control)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	291801 Vorlesung Dynamik elektrischer Verbundsysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h

	Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29181 Dynamik elektrischer Verbundsysteme (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentation, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 14720 Dynamische Systeme

2. Modulkürzel:	080200006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	• Marcel Griesemer • Peter Lesky • Jürgen Pöschel • Guido Schneider • Timo Weidl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Orientierungsprüfung*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit dynamischen Systemen und ihren Strukturen. • Vertiefte Kenntnisse eines modernen Teilgebiets der Analysis, die dem Verständnis aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Lineare Differentialgleichungen, Exponentiale linearer Operatoren, Fundamentalsatz und „well posedness“, Gleichgewichtspunkte, Stabilität, Stabilitätssätze von Lyapunov, periodische Lösungen, Floquettheorie, lokale Bifurkationen, Hopf-Birfurkation.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147201 Vorlesung Dynamische Systeme • 147202 Übung Dynamische Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	14721	Dynamische Systeme (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 57680 Einführung in die Chaostheorie

2. Modulkürzel:	074810350	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer lernen die Grundbegriffe der Theorie der nichtlinearen dynamischen Systeme bzw. der Chaostheorie kennen. Die Studierenden verstehen solche Begriffe wie zeit-kontinuierliche und zeit-diskrete Modellierung, transiente und asymptotische Dynamik, Attraktoren, Stabilität, Bifurkationen, Bifurkationsszenarien, Deterministisches Chaos, "Wege ins Chaos". Sie können verschiedene Typen von lokalen und globalen Bifurkationen erkennen und kennen auch die Bedingungen, die zu diesen Bifurkationen führen. Darüber hinaus lernen die Studierenden die typischen quantitativen Maße kennen, die bei der praktischen Untersuchung des Verhaltens angewendet werden. Dazu zählen in erster Linie Lyapunov-Exponenten, fraktale Dimensionen und Entropien. Ein wesentlicher Teil der Vorlesung ist einem modernen Kapitel der Nichtlinearen Dynamik gewidmet, nämlich der Theorie der stückweise-glatten Systeme. Die Studierenden lernen die für diese Systeme charakteristischen Phänomene (border-collision bifurcations, period-adding) kennen, sowie Konzepte der Symbolischen Dynamik und die typischen Anwendungen aus dem technischen Bereich (impacting systems, switching circuits). Abschließend wird in der Vorlesung der Zusammenhang zwischen dynamischen Systemen und Fraktalen gezeigt. Die Studierenden verstehen darauf die Bedeutung der Standard-Beispiele aus diesem Gebiet (Cantor-Mengen, Julia-Mengen, Mandelbrot-Mengen). Ein besonderer Wert wird in dieser Lehrveranstaltung darauf gelegt, dass die Teilnehmer eigene praktische Erfahrungen im Umgang mit dynamischen Systemen (am Beispiel von niedrig-dimensionalen zeit-diskreten Abbildungen) sammeln. Zu diesem Zweck bietet die Vorlesung den Studierenden die Möglichkeit, viel zu experimentieren.
13. Inhalt:	1. Problemstellungen und Grundbegriffe

	2. Qualitative Analyse: Attraktoren (periodische, aperiodische, chaotische Trajektorien), Bifurkationen (lokale und globale Bifurkationen, Bifurkationen in stückweise-glatten Systemen); Bifurkations-szenarien (in glatten und stückweise-glatten Systemen) 3. Quantitative Analyse: Lyapunov Exponenten, fraktale Dimensionen, weitere Maße. Symbolische Dynamik 4. Fraktale
14. Literatur:	John Argyris, Gunter Faust, Maria Haase, Rudolf Friedrich , Die Erforschung des Chaos: Eine Einführung in die Theorie nichtlinearer Systeme (Springer, 2010) Skript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	576801 Vorlesung Einführung in die Chaostheorie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42; Selbststudium: 138
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57681 Einführung in die Chaostheorie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080803801	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kunibert Gregor Siebert
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studenten besitzen Kenntnis grundlegender Konzepte, Algorithmen und Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen; sie erwerben die Fähigkeit, mit den erlernten Kenntnissen selbständig Methoden zu entwickeln, zu analysieren und umzusetzen, mit denen anwendungsorientierte Probleme effizient und genau gelöst werden können.
13. Inhalt:	Partielle Differentialgleichungen und deren numerische Behandlung: Einteilung partieller Differentialgleichungen, Finite Differenzen und Finite Elemente in 2 und 3 Raumdimensionen, Diskretisierung parabolischer Differentialgleichungen, Verfahren für hyperbolische Erhaltungsgleichungen in einer Raumdimension
14. Literatur:	D. Braess, Finite Elemente: Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. D. Kröner, Numerical Schemes for Conservation Laws.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 349101 Vorlesung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen • 349102 Übung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)

	Selbststudium: 207
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 34911 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien

2. Modulkürzel:	042411045	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andreas Friedrich
9. Dozenten:	Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/innen haben Kenntnisse in Grundlagen und Anwendungen der Batterietechnik. Sie verstehen das Prinzip der elektrochemischen Energieumwandlung und sind in der Lage, Zellspannung und Energiedichte mit Hilfe thermodynamischer Daten zu errechnen. Sie kennen Aufbau und Funktionsweise von typischen Batterien (Alkali- Mangan, Zink-Luft) und Akkumulatoren (Blei, Nickel- Metallhydrid, Lithium). Sie verstehen die Systemtechnik und Anforderungen typischer Anwendungen (portable Geräte, Fahrzeugtechnik, Pufferung regenerativer Energien, Hybridsysteme). Sie haben grundlegende Kenntnisse von Herstellungsverfahren, Sicherheitstechnik und Entsorgung.
13. Inhalt:	- Grundlagen: Elektrochemische Thermodynamik, Elektrolyte, Grenzflächen, elektrochemische Kinetik - Primärzellen: Alkali-Mangan - Sekundärzellen: Blei-Säure, Nickel-Metallhydrid, Lithium-Ionen

	- Anwendungen: Systemtechnik, Hybridisierung, portable Geräte, Fahrzeugtechnik, regenerative Energien - Herstellung, Sicherheitstechnik und Entsorgung
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung; A. Jossen und W. Weydanz, Moderne Akkumulatoren richtig einsetzen (2006).
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368501 Vorlesung Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Vor- / Nachbereitung: 62 h Gesamtaufwand: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36851 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb und Powerpoint-Präsentation
20. Angeboten von:	

Modul: 30030 Fahrzeugdynamik

2. Modulkürzel:	072810009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis fahrzeugdynamischerGrundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung mechanischer Methoden in der Fahrzeugdynamik
13. Inhalt:	O Systembeschreibung und Modellbildung O Fahrzeugmodelle O Modelle für Trag- und Führsysteme O Fahrwegmodelle O Modelle für Fahrzeug-Fahrweg-Systeme O Beurteilungskriterien O Berechnungsmethoden O Longitudinalbewegungen O Lateralbewegungen O Vertikalbewegungen
14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM

	O Popp, K. und Schiehlen, W.: Ground Vehicle Dynamics. Berlin: Springer, 2010.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300301 Vorlesung Fahrzeugdynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30031 Fahrzeugdynamik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 11860 Höhere Analysis

2. Modulkürzel:	080200004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	Dozenten der Mathematik
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Analysis 3*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit den Grundlagen der Integrationstheorie, Integraltransformationen und den Grundlagen der Fourier-Analysis. • Befähigung zur Spezialisierung in weiterführenden Kursen der Analysis.
13. Inhalt:	Integrationstheorie: Maß, Konstruktion des Lebesgue-Maßes, das Lebesgue-Integral und dessen Eigenschaften, Vertauschen von Grenzwert und Integral, der Satz von Fubini, der Zusammenhang verschiedener wichtiger Konvergenzbegriffe, L_p-Räume und deren Eigenschaften, der Satz von Radon-Nikodym. Fourier-Analysis: Fourier-Integrale und -Transformationen, Hilbert-Räume und L_2-Eigenschaften der Fourier-Transformation, Konvergenz von Fourier-Reihen, der Satz von Fejér, die Schwartzsche Funktionenklasse. Distributionen: Testfunktionen, Eigenschaften von Distributionen, Ableitungen und Stammfunktionen, Tensorprodukte Faltungen, Temperierte Distributionen, Fundamentallösungen für PDE und deren Berechnung mittels Fourier-Transformationen.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 118601 Vorlesung Höhere Analysis • 118602 Übungen zur Vorlesung Höhere Analysis
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 11861 Höhere Analysis (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Übungsschein • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 35000 Linear Matrix Inequalities in Control

2. Modulkürzel:	080520803	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear Control Theory, Robust Control
12. Lernziele:	The student is able to reproduce the theory and apply convex optimization in controller analysis and synthesis. More specifically, the student must be able to: 1. summarize essential ingredients from convex optimization 2. discuss dissipation theory for dynamical system and its implication for performance specifications 3. reproduce nominal and robust LMI characterizations of H-infinity, H2, quadratic-performance, and energy-to-peak performance 4. sketch derivation of generic convexifying transformation for state- and output-feedback controller synthesis 5. master derivation of synthesis inequalities for single- and multi-objective controller design 6. construct LMI regions and understand synthesis with constraints on pole-locations 7. explain quadratic stability and its inherent conservatism 8. apply robust stability tests with parameter-dependent Lyapunov functions 9. describe multiplier relaxation for robust LMI problems and sketch theory of integral quadratic constraints 10. understand the difficulties of robust control design and 11. discuss design of gain-scheduling controllers by linear-parameter-varying controller synthesis

13. Inhalt:	• Brief introduction to optimization theory (convexity, linear matrix inequalities) • Dissipation theory and nominal performance analysis for various criteria • From analysis in terms of linear matrix inequalities to controller synthesis: a general procedure • Design of multi-objective controllers (Youla Parametrization) • Robustness tests for time-varying parametric uncertainties • The multiplier approach to robustness analysis and integral quadratic constraints • Design of robust controllers: state-feedback, estimator design and output-feedback control • Linear-parametrically-varying systems and the design of linear parametrically-varying controllers
14. Literatur:	• Folien und Skript • S.P. Boyd, G.H. Barratt, Linear Controller Design - Limits of Performance, Prentice-Hall, Englewood Cliffs, New Jersey (1991) • S.P. Boyd, L. El Ghaoui et al., Linear matrix inequalities in system and control theory, Philadelphia, SIAM (1994). • L. El Ghaoui, S.I. Niculescu, Eds., Advances in Linear Matrix Inequality Methods in Control, Philadelphia, SIAM (2000)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 350001 Vorlesung Linear Matrix Inequalities in Control • 350002 Übung Linear Matrix Inequalities in Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 Stunden Selbststudium: 207 Stunden Summe: 270 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 35001 Linear Matrix Inequalities in Control (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua

2. Modulkürzel:	074010910	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Simon Raphael Eugster
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis für das Modellieren nichtlinearer Kontinua.
13. Inhalt:	Tensoranalysis: Multilinear forms and tensors Index notation Tensor product Contraction operations Differentiation rules Integration theorem Nonlinear Continua: Nonlinear deformation Deformation gradient Strain measures Principle of virtual work Stress tensors Balance laws Material laws
14. Literatur:	

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 599501 Vorlesung Mechanik nichtlinearer Kontinua • 599502 Übung Mechanik nichtlinearer Kontinua
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59951 Mechanik nichtlinearer Kontinua (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung

2. Modulkürzel:	041210027	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Markus Blesl
9. Dozenten:	Markus Blesl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Systemanalyse (Modul „Systemtechnische Planungsmethoden in der Energiewirtschaft“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Methoden und Anwendung der Energiesystemmodellierung. Hierbei wird auf die verwendeten Modellierungsansätze, deren methodischen Umsetzung sowie deren energiewirtschaftlichen Motivation und Anwendung eingegangen. Die Hauptziele sind hierbei die Erlangung von Kenntnissen: • der Grundansätze der mathematischen Optimierung • der Modellierung von Netzen • der Methoden von agentenbasierten Systemen • Lernkurven • der Modellierung lokaler Energiesysteme (einschließlich Bilanzgrenzen, Energieautarkie)
13. Inhalt:	Grundlagen, Übersicht über Arten von Modellierungsansätzen, die im Bereich der Energiewirtschaft und Systemanalyse eingesetzt werden, Unterschiede zwischen Energiesystemmodellen und Partialmodellen, Optimierungsprobleme in Energiesystemmodellen und deren Einsatzbereiche: • Energiesystemanalyse und -design • Auslegung von Energiesystemen einschließlich Netzen (Versorgungsaufgabe)

	• Optimaler Betrieb von Energiesystemen und Energienetzen (Versorgungsaufg.) Dabei werden konkret folgende Methoden und Lösungsansätze in der Anwendung auf o. a. Probleme vermittelt: • Definition Versorgungsaufgabe und Systemabgrenzung • Kapazitätsbilanz • Speicher • Preisbildung (Schattenpreise) • Parametrische Optimierung als Option der Sensititvitätsanalyse • Auslegung von Wärmeversorgungssystemen • Umgang mit Unsicherheiten einschließlich stochastischer Optimierungsansätze • Netzmodellierung • Modellierung von Politikinstrumenten • Agenten und multikriterielle Entscheidungsoptionen • Lernkurven • Lokale Energiesystemmodelle und räumlich detaillierte Modellierung
14. Literatur:	Online-Manuskript Josef Kallrath, Gemischt-ganzzahlige Optimierung: Modellierung in der Praxis, Springer Spectrum Verlag, 2. Auflage, Heidelberg, 2013 Markos Papageorgiou, Optimierung: Statische, Dynamische, Stochastische Verfahren für die Anwendung, Springer Vieweg, 2012
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 672401 Vorlesung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672402 Übung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672403 Planspiel Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67241 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010800	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis des Verhaltens nichtlinearer mechanischer Systeme
13. Inhalt:	Dynamische Systeme: Zustandsraum, autonome und nichtautonome Systeme, zeitkontinuierliche und diskrete Systeme, Lyapunov Stabilität Gleichgewichtspunkte: Zentrumsmannigfaltigkeit, Reduktion auf der Zentrumsmannigfaltigkeit, Normalformen der Verzweigungen Fixpunkte: Linearization, Stabilität, Verzweigungen bei Eigenwert +1, Flip-Bifurkation, Naimark-Sacker-Bifurkation, Logistische Abbildung, Hufeisen-Abbildung Periodische Lösungen: Fundamentalmatrix, Poincaré-Abbildung, Verzweigungen
14. Literatur:	S. Strogatz, Nonlinear Dynamics and Chaos, Perseus Books, 1994 H. Khalil, Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2002 T.S. Parker and L.O. Chua, Practical Numerical Algorithms for Chaotic Systems, Springer, 1989
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582801 Vorlesung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme • 582802 Übung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden

	Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58281 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33330 Nichtlineare Schwingungen

2. Modulkürzel:	072810018	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von parametererregten und nichtlinearen Schwingungen, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen und näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung für die ingenieurwissenschaftliche Praxis.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen der parametererregten und nichtlinearen Schwingungen in folgender Gliederung: Parametererregte Schwingungen, nichtlineare Schwingungen mit einem Freiheitsgrad: konservative und gedämpfte Eigenschwingungen, selbsterregte Schwingungen, erzwungene Schwingungen; Näherungsverfahren und numerische Verfahren zur Behandlung nichtlinearer Schwingungen.
14. Literatur:	Skript "Höhere Schwingungslehre"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	333301 Vorlesung Nichtlineare Schwingungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	33331	Nichtlineare Schwingungen (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Technische und Numerische Mechanik	

Modul: 34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080802804	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Guido Schneider
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Analysis 1-3, Höhere Analysis, Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Die Studenten verfügen über Kenntnis und Umgang mit den Strukturen unendlich-dimensionaler Räume bei nicht linearen partiellen Differentialgleichungen.
13. Inhalt:	Die Burgers-Gleichung, die KdV-Gleichung, die NLS-Gleichung, die Ginzburg-Landau-Gleichung, Reaktions-Diffusions-Systeme, Nichtlineare Optik, Musterbildende Systeme, Wasserwellen.
14. Literatur:	D.Henry, Geometric Theory of Semilinear Parabolic Equations, Lecture Notes in Mathematics 840, Springer 1981, P.G.Drazin, R.S.Johnson, Solitons: An Introduction, Cambridge Texts in Applied Mathematics 1989.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 348101 Vorlesung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen • 348102 Übung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü) Selbststudium: 207 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	34811 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation

2. Modulkürzel:	074730002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Eckhard Arnold
9. Dozenten:	Eckhard Arnold
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik; Simulationstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Grundprinzipien der objektorientierten Modellierung anzuwenden und physikalische Systeme mittels Potential- und Flussvariablen in Objektdiagrammen zu beschreiben. Der praktische Umgang mit entsprechenden Softwarewerkzeugen wird anhand von Übungsaufgaben vermittelt.
13. Inhalt:	Inhalt der Vorlesung sind Ansätze und Verfahren zur physikalischen objektorientierten Modellierung und multidisziplinären Systemsimulation. Wesentliche Softwarepakete werden vorgestellt und an Beispielen deren Anwendung demonstriert.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • Cellier, F. and Kofman, E.: Continuous system simulation. Springer, 2006. • Fritzson, P.: Introduction to Modeling and Simulation of Technical and Physical Systems with Modelica. Wiley, 2011. • Tiller, M.: Introduction to physical modelling with Modelica. Kluwer Academic Publishers, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338601 Vorlesung Objektorientierte Modellierung und Simulation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden

	Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33861 Objektorientierte Modellierung und Simulation (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 30060 Optimization of Mechanical Systems

2. Modulkürzel:	072810007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Basics in Applied Mechanics and Mathematics
12. Lernziele:	Knowledge of the basics of optimization in engineering systems; Independent, confident, critical and creative application of optimization techniques to mechanical systems
13. Inhalt:	O **Formulation of the optimization problem:** optimization criteria, scalar optimization problem, multicriteria optimization O **Sensitivity Analysis:** Numerical differentiation, semianalytical methods, automatic differentiation O **Unconstrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Quasi-Newton methods, stochastic methods O **Constrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Lagrange- Newton methods
14. Literatur:	O Lecture notes O Lecture materials of the ITM

	O D. Bestle: Analyse und Optimierung von Mehrkörpersystemen, Berlin: Springer, 1994 O R. Haftka and Z. Gurdal: Elements of Structural Optimization. Dordrecht: Kluwer Academic Publishers, 1992 O L. Harzheim: Strukturoptimierung. Frankfurt, Verlag Harry Deutsch, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300601 Lecture Optimization of Mechanical Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30061 Optimization of Mechanical Systems (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 90min oder mündlich 20min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 39050 Optische Messtechnik

2. Modulkürzel:	073100 009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Wolfgang Osten
9. Dozenten:	• Wolfgang Osten • Klaus Körner • Erich Steinbeißer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen wichtige Verfahren und Anwendungen der modernen optischen Messtechnik, sie verstehen die Grundlagen der geometrischen Optik und der Wellenoptik, sie beherrschen deren Methoden und können diese Methoden auf praktische Messprobleme anwenden.
13. Inhalt:	Geometrisch- und wellenoptische Grundlagen, Verfahren und Sensoren auf Grundlage geometrisch- und wellenoptischer Prinzipien.
14. Literatur:	Vorlesungsumdrucke und Übungsaufgaben. Ergänzende Literatur: • Pedrotti: Optik für Ingenieure. 2005. • Malacara: Optical shop testing. 2007. • Hecht: Optik. 2014.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	390501 Vorlesung: Optische Messtechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	39051 Optische Messtechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)

2. Modulkürzel:	080300006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Rohde
9. Dozenten:	• Christian Rohde • Bernard Haasdonk • Kunibert Gregor Siebert • Dominik Göddeke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Höhere Analysis, Numerische Mathematik 2*
12. Lernziele:	• Grundlagen zur Behandlung von partiellen Differentialgleichungen. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Analysis bzw. Numerik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsthemen dienen.
13. Inhalt:	**Modellierung:** • Herleitung elementarer Typen aus Anwendungen. **Analysis:** • Klassifizierung linearer partieller Differentialgleichungen, elementare Lösungstechniken (Fundamentallösungen, Wellen,...), klassische Existenztheorie in Hölderräumen, schwache Existenztheorie in Sobolevräumen, Asymptotik und qualitatives Verhalten. **Numerik:**

	• Finite-Differenzen Verfahren, Finite-Elemente Verfahren, effiziente Gleichungslöser. Datenstrukturen,Gittererzeugung.
14. Literatur:	*Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147401 Vorlesung Partielle Differentialgleichungen • 147402 Übungen zur Vorlesung Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14741 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 50400 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520805	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familiar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge to a specified project.
13. Inhalt:	• Selected mathematical background for robust control • Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties and uncertainties, ...) • The generalized plant framework • Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems • Structured singular value theory • Theory of optimal H-infinity controller design • Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples • Algebraic approach to robust control • Youla parameterization • Structured controller synthesis
14. Literatur:	wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 504001 Vorlesung Robust Control • 504002 Übung Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 207 h Summe: 270 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	50401	Robust Control (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 14780 Stochastische Prozesse

2. Modulkürzel:	080600004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Hesse
9. Dozenten:	• Jürgen Dippon • Christian Hesse • Ingo Steinwart
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Wahrscheinlichkeitstheorie*
12. Lernziele:	• Kenntnisse in Theorie und Anwendung stochastischer Prozesse. • Fähigkeit zur Modellierung zeitabhängiger zufälliger Vorgänge. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Stochastik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Markov-Ketten mit Anwendungen, Irrfahrten, Erneuerungstheorie, Warteschlangen, Markov-Prozesse (Diffusions-, Wiener-, Markovsche Sprung-, Poisson-, Verzweigungs-, Geburts- und Todesprozesse), Stationäre Prozesse, Gauß-Prozesse.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147801 Vorlesung Stochastische Prozesse • 147802 Übung Stochastische Prozesse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14781 Stochastische Prozesse (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 31000 Industriepraktikum Technische Kybernetik

2. Modulkürzel:	072410019	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	12.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	0.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Thomas Bauernhansl
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Wesentliches Ziel des Industriepraktikums ist das Kennenlernen der Ingenieuraufgaben und Arbeitsweisen in der Industrie. Darüber hinaus ermöglicht ein Praktikum Einblicke in betriebliche Organisationsstrukturen und die sozialen Aspekte der Arbeitswelt. Das Praktikum soll das Studium ergänzen und erworbene theoretische Kenntnisse in ihrem Praxisbezug vertiefen.
13. Inhalt:	Dem interdisziplinären Wesen des Studiengangs Technische Kybernetik entsprechend ist die Vielfalt der möglichen Tätigkeiten im Praktikum, die anerkannt werden können, groß. Wichtig ist jedoch ein deutlicher Bezug zur Technik. Die Tätigkeiten sollen dem Niveau von Master-Studierenden angemessen sein. Im Zweifelsfall kontaktieren Sie bitte vor Aufnahme der Tätigkeit das Praktikantenamt, das dann über die Anerkennbarkeit entscheidet. Das gesamte Industriepraktikum muss bis zum Abschluss des Masterstudiums vom Praktikantenamt Technische Kybernetik anerkannt sein.
14. Literatur:	Weitere Informationen erhalten Sie auf der Studiengangswebseite unter http://www.techkyb.de/master-of-science/studierende/industriepraktikum/
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Ein Industriepraktikum im Umfang von insgesamt mindestens zwölf Wochen (zwölf Wochen volle Arbeitszeit; Fehlzeiten sind nachzuholen) und höchstens sechs Monaten ist Pflichtbestandteil des Masterstudiums Technische Kybernetik. Mindestens sechs Wochen davon müssen während des Masterstudiums abgeleistet werden bzw. nachdem die Voraussetzungen für eine bedingte Zulassung zum Masterstudium Technische Kybernetik gemäß der Zulassungsordnung erfüllt wurden.
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31001 Industriepraktikum Technische Kybernetik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	Das Praktikum muss in einem Industriebetrieb abgeleistet werden. Nicht anerkannt werden Tätigkeiten - in Hochschulinstituten, - in reinen Forschungsinstituten, in Fraunhofer-Instituten, in Max-Planck-Instituten u.ä., - in sogenannten „An-Instituten“, die nur formal von einem zugehörigen Hochschulinstitut getrennt sind, - in Consulting-Firmen, sofern die Tätigkeit nicht direkt beim Kunden der Firma vor Ort durchgeführt wird, - in eigenen oder elterlichen Betrieben. Im Zweifelsfall kontaktieren Sie bitte vor Aufnahme der Tätigkeit das Praktikantenamt, das dann über die Anerkennbarkeit entscheidet. Ein Praktikum im Ausland ist dem Praktikantenamt jederzeit willkommen. Die Sprachbarrieren sind für Praktikantinnen / Praktikanten oft weniger gravierend, wenn das Praktikum bei einer Auslandsniederlassung, -fertigung oder -tochter einer deutschen Firma abgeleistet wird.
20. Angeboten von:	

Modul: 80530 Masterarbeit Technische Kybernetik

2. Modulkürzel:	-	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	30.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	0.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Das Thema der Masterarbeit kann frühestens nach Erwerb von 72 Leistungspunkten ausgegeben werden.
12. Lernziele:	Die Masterarbeit soll zeigen, dass die zu prüfende Person in der Lage ist, innerhalb einer vorgegebenen Frist eine aktuelle Aufgabenstellung aus dem Bereich der technischen Kybernetik selbständig nach wissenschaftlichen Methoden zu bearbeiten und die Ergebnisse sachgerecht darzustellen.
13. Inhalt:	Innerhalb der Bearbeitungsfrist von 6 Monaten ist die fertige Masterarbeit in schriftlicher Form anzufertigen. Des Weiteren werden die Ergebnisse der Masterarbeit in einem abschließenden Vortrag präsentiert.
14. Literatur:	Die Literatur richtet sich individuell nach dem zu bearbeitenden Thema.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	900 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

102 Outgoing

Zugeordnete Module: 1021 Pflichtmodule
1022 Wahlpflichtmodule

1021 Pflichtmodule

Zugeordnete Module:

18610	Konzepte der Regelungstechnik
29900	Dynamik verteiltparametrischer Systeme
29930	Projektarbeit Regelungstechnik
31000	Industriepraktikum Technische Kybernetik

Modul: 29900 Dynamik verteiltparametrischer Systeme

2. Modulkürzel:	074710011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Toyohashi -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung „Systemdynamik" bzw. „Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik"
12. Lernziele:	Die Studierenden können für verteiltparametrische Systeme geeignete Modellgleichungen formulieren und das System basierend auf dem verteiltparametrischen Ansatz analysieren und dessen allgemeine Lösung herleiten.
13. Inhalt:	Die Vorlesung behandelt grundlegende Verfahren zur Behandlung von Systemen mit verteilten Parametern. Es werden die gängigen Modellansätze eingeführt, analysiert und mittels geeigneter Ansätze gelöst. Im Mittelpunkt stehen Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen mit • Modal-Transformation • Methode der Greenschen Funktion • Produktansatz • Charakteristikenverfahren Die in der Vorlesung vermittelten Methoden werden in den Übungen anhand konkreter Beispiele u. a. Wärmeleiter, Balkengleichung, Transportsystem und Wellengleichung erläutert.
14. Literatur:	• **BUTKOVSKIY, A.G** .: Green's Functions and Transfer Functions Handbook. John Wiley 1982. • **CURTAIN, R.F., ZWART, H** .: An Introduction to Infinite Dimensional Linear Systems Theory, Springer 1995. • **BURG, K., Haf, H., WILLE, F** .: Partielle Differentialgleichungen. Teubner, 2004.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 299001 Vorlesung Dynamik verteiltparametrischer Systeme • 299002 Übung Dynamik verteiltparametischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden

	Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29901 Dynamik verteiltparametrischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Hilfsmittel: Alle nicht-elektronischen Hilfsmittel
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 31000 Industriepraktikum Technische Kybernetik

2. Modulkürzel:	072410019	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	12.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	0.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Thomas Bauernhansl
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Wesentliches Ziel des Industriepraktikums ist das Kennenlernen der Ingenieuraufgaben und Arbeitsweisen in der Industrie. Darüber hinaus ermöglicht ein Praktikum Einblicke in betriebliche Organisationsstrukturen und die sozialen Aspekte der Arbeitswelt. Das Praktikum soll das Studium ergänzen und erworbene theoretische Kenntnisse in ihrem Praxisbezug vertiefen.
13. Inhalt:	Dem interdisziplinären Wesen des Studiengangs Technische Kybernetik entsprechend ist die Vielfalt der möglichen Tätigkeiten im Praktikum, die anerkannt werden können, groß. Wichtig ist jedoch ein deutlicher Bezug zur Technik. Die Tätigkeiten sollen dem Niveau von Master-Studierenden angemessen sein. Im Zweifelsfall kontaktieren Sie bitte vor Aufnahme der Tätigkeit das Praktikantenamt, das dann über die Anerkennbarkeit entscheidet. Das gesamte Industriepraktikum muss bis zum Abschluss des Masterstudiums vom Praktikantenamt Technische Kybernetik anerkannt sein.
14. Literatur:	Weitere Informationen erhalten Sie auf der Studiengangswebseite unter http://www.techkyb.de/master-of-science/studierende/industriepraktikum/
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Ein Industriepraktikum im Umfang von insgesamt mindestens zwölf Wochen (zwölf Wochen volle Arbeitszeit; Fehlzeiten sind nachzuholen) und höchstens sechs Monaten ist Pflichtbestandteil des Masterstudiums Technische Kybernetik. Mindestens sechs Wochen davon müssen während des Masterstudiums abgeleistet werden bzw. nachdem die Voraussetzungen für eine bedingte Zulassung zum Masterstudium Technische Kybernetik gemäß der Zulassungsordnung erfüllt wurden.
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31001 Industriepraktikum Technische Kybernetik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	Das Praktikum muss in einem Industriebetrieb abgeleistet werden. Nicht anerkannt werden Tätigkeiten - in Hochschulinstituten, - in reinen Forschungsinstituten, in Fraunhofer-Instituten, in Max-Planck-Instituten u.ä., - in sogenannten „An-Instituten“, die nur formal von einem zugehörigen Hochschulinstitut getrennt sind, - in Consulting-Firmen, sofern die Tätigkeit nicht direkt beim Kunden der Firma vor Ort durchgeführt wird, - in eigenen oder elterlichen Betrieben. Im Zweifelsfall kontaktieren Sie bitte vor Aufnahme der Tätigkeit das Praktikantenamt, das dann über die Anerkennbarkeit entscheidet. Ein Praktikum im Ausland ist dem Praktikantenamt jederzeit willkommen. Die Sprachbarrieren sind für Praktikantinnen / Praktikanten oft weniger gravierend, wenn das Praktikum bei einer Auslandsniederlassung, -fertigung oder -tochter einer deutschen Firma abgeleistet wird.
20. Angeboten von:	

Modul: 18610 Konzepte der Regelungstechnik

2. Modulkürzel:	074810110	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Frank Allgöwer • Matthias Müller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Toyohashi -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	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 Stuttgart vermittelt werden: • 074710001 Systemdynamik • 074810040 Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden • kennen die relevanten Methoden zur Analyse linearer und nichtlinearer dynamischer Systeme und sind in der Lage, diese an realen Systemen anzuwenden • können Regler für lineare und nichtlineare Dynamische Systeme entwerfen und validieren • kennen und verstehen die Grundbegriffe wichtiger Konzepte der Regelungstechnik, insbesondere der nichtlinearen, optimalen und robusten Regelungstechnik
13. Inhalt:	• Lyapunov-Stabilitätstheorie • Linear-quadratische Regelung • Robuste Regelung • Reglerentwurf für nichtlineare Systeme
14. Literatur:	• H.P. Geering. Regelungstechnik. Springer Verlag, 2004. • J. Lunze. Regelungstechnik 1. Springer Verlag, 2006. • J. Lunze. Regelungstechnik 2. Springer Verlag, 2006. • J. Slotine und W. Li. Applied Nonlinear Control. Prentice Hall, 1991. • H. Khalil. Nonlinear Systems. Prentice Hall, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 186101 Vorlesung und Übung Konzepte der Regelungstechnik • 186102 Gruppenübung Konzepte der Regelungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 117h Gesamt: 180h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	18611	Konzepte der Regelungstechnik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 29930 Projektarbeit Regelungstechnik

2. Modulkürzel:	074810220	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Frank Allgöwer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Toyohashi -->Outgoing -->Pflichtmodule ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Besuch der Vorlesung „Konzepte der Regelungstechnik"
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, theoretische Konzepte der Regelungstechnik anzuwenden und in der Praxis umzusetzen.
13. Inhalt:	Es sollen verschiedene Reglerentwurfsmethoden an einem Helikoptersystem getestet werden. Hierbei sollen zunächst die gewünschte Regelstrategie und die Regelkreisspezifikationen festgelegt werden. Darauf aufbauend sollen mit Hilfe von den Studierenden bekannten theoretischen Konzepten zum Reglerentwurf verschiedene Regler berechnet werden.
14. Literatur:	Praktikums-Unterlagen sowie Unterlagen zum Projektwettbewerb Lunze, J., „Regelungtechnik I“, Springer 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 299301 Praktikum Konzepte der Regelungstechnik • 299302 Projekt Konzepte der Regelungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 30 Stunden Selbststudium: 60 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29931 Projektarbeit Regelungstechnik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, USL. Art und Umfang der USL werden jeweils zu Beginn des Praktikums und des Projektwettbewerbs bekannt gegeben.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

1022 Wahlpflichtmodule

Zugeordnete Module:

140	Modellierung II
18640	Nonlinear Control
210	Spezialisierungsfach
220	Wahlfach Technische Kybernetik

140 Modellierung II

Zugeordnete Module:
- 15910 Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse
- 16720 Dynamik biologischer Systeme
- 16750 Business Dynamics
- 30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik
- 43910 Stochastische Prozesse und Modellierung
- 58270 Dynamik mechanischer Systeme

Modul: 16750 Business Dynamics

2. Modulkürzel:	075200001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Pflichtmodule Mathematik, Pflichtmodul Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden • sind in der Lage, komplexe Problemstellungen in sozio-technischen Systemen in Kausaldiagrammen zu modellieren • können Kausaldiagramme analysieren und interpretieren • kennen grundlegende Arten von Systemverhalten und die zugehörigen Systemstrukturen • können System-Dynamics-Simulationsmodelle erstellen • können System-Dynamics-Simulationsmodelle zur Entscheidungsunterstützung in komplexen Problemstellungen anwenden
13. Inhalt:	• Charakteristika von betriebswirtschaftlichen Systemen • Einführung in die Modellierung mit System Dynamics • Kausaldiagramme und Systemarchetypen • Nichtlineares Verhalten, Pfadabhängigkeit, begrenzte Rationalität, Netzwerkeffekte, Innovationsdiffusion und Wertschöpfungsketten • Planspiele "The Beer Distribution Game" und "Fishbanks" • Simulation mit Hilfe von Vensim
14. Literatur:	• Vorlesungsunterlagen verfügbar über die Lernplattform ILIAS • Empfohlene Bücher: Sterman, John: Business Dynamics. McGraw-Hill
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 167501 Vorlesung Business Dynamics • 167502 Übung Business Dynamics

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung von 7 Stunden pro Woche während der Vorlesungszeit (Präsenzzeit und Vor-/Nachbereitungzeit) (insgesamt 14 Wochen), zusätzlich 82 Stunden für die Prüfungsvorbereitung, Summe 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16751 Business Dynamics (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 16720 Dynamik biologischer Systeme

2. Modulkürzel:	74810230	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundbegriffe der Theorie dynamischer Systeme, insbesondere Differenzialgleichungen
12. Lernziele:	Die Studenten lernen exemplarisch Modellierungsansätze für biologische Systeme basierend auf nichtlinearen Differenzialgleichungen kennen. Sie sind vertraut mit Methoden zur Untersuchung von Fixpunkten und Analysemethoden für planare Systeme und können diese auf kleine Beispielmodelle anwenden. Weiterhin kennen sie Grundbegriffe der Verzweigungstheorie und können für kleine Beispielsysteme Bifurkationsdiagramme erstellen und interpretieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung beschäftigt sich mit der Modellierung und Analyse des dynamischen Verhaltens biologischer Systeme. Ein Schwerpunkt liegt auf deren Beschreibung mit (nichtlinearen) Differenzialgleichungssystemen, insbesondere werden behandelt: - Untersuchung von Ruhelagen (hyperbolische und nicht-hyperbolische Fixpunkte und Reduktion auf Zentrumsmannigfaltigkeiten) - Einführung in die Verzweigungstheorie anhand von biologischen Beispielsystemen - Nichtlineare dynamische Phänomene - Analyse von Systemen mit 2 Variablen - biochemische Oszillatoren
14. Literatur:	Es wird ein Manuskript auf dem Ilias Server bereit gestellt; weiterführende Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	167201 Vorlesung und Übung Dynamik biologischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	**Vorlesung und Übung** Präsenzzeit: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden **Summe: 180 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16721 Dynamik biologischer Systeme (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overhead, überwiegend Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 58270 Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010730	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis der Darstellung und Behandlung komplexer dynamischer Systeme der höheren Mechanik.
13. Inhalt:	Variationsrechnung: Brachistochronenproblem; Eulersche Gleichungen der Variationsrechnung für eine und mehrere Variablen, für erste und höhere Ableitungen, für skalar- und vektorwertige Funktionen; natürliche Randbedingungen, freie Ränder und Transversalität; Nebenbedingungen; Hamiltonsches Prinzip der stationären Wirkung Lagrangesche Dynamik: Virtuelle Arbeit; Ideale zweiseitige geometrische Bindung; Prinzip von d'Alembert Lagrange; Lagrangesche Gleichungen 2. Art; Gleichgewichtspunkte, stationäre Lösungen; Linearisierung Näherungsverfahren kontinuierlicher Systeme: Analytische Lösung des Euler-Bernoulli-Balkens; Finite-Differenzen-Verfahren; Verfahren der gewichteten Residuen; Ritz-Galerkin-Verfahren und Finite Elemente; Ritz-Verfahren
14. Literatur:	• K. Meyberg und P. Vachenauer, Höhere Mathematik 2, Springer 2005 • H. Bremer, Dynamik und Regelung mechanischer Systeme, Teubner, 1988
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582701 Vorlesung Dynamik mechanischer Systeme • 582702 Übung Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden

	Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: **180 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58271 Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Laptop, Beamer, Hellraumprojektor
20. Angeboten von:	

Modul: 30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik

2. Modulkürzel:	072810006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Jörg Christoph Fehr • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis mechatronischer Grundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung und Kombination verschiedenster mechatronischer Methoden und Prinzipien
13. Inhalt:	• Einführung und Übersicht • Grundgleichungen mechanischer Systeme • Sensorik, Signalverarbeitung, Aktorik • Regelungskonzepte • Numerische Integration • Signalanalyse • Ausgewählte Schwingungssysteme, Freie Schwingungen, Erzwungene Schwingungen • Experimentelle Modalanalyse • Anwendungen
14. Literatur:	• Vorlesungsmitschrieb • Vorlesungsunterlagen des ITM

	• Heimann, B.; Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik. Leipzig: Fachbuchverlag Leipzig 2007 • Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen. Berlin: Springer 1999
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 300101 Vorlesung Modellierung und Simulation in der Mechatronik • 300102 Übung Modellierung und Simulation in der Mechatronik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30011 Modellierung und Simulation in der Mechatronik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Modellierung und Simulation in der Mechatronik, 1,0, schriftlich 90 min oder 30 min mündlich, Bekanntgabe in der Vorlesung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 15910 Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse

2. Modulkürzel:	041110010	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ulrich Nieken
9. Dozenten:	Ulrich Nieken
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Vorlesung: Höhere Mathematik I-III • Übungen: keine
12. Lernziele:	Die Studierende besitzen vertiefte Kenntnisse über die Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse und können Prozeßmodelle auf unterschiedlichen Skalen und mit unterschiedlichem Detaillierungsgrad synthetisieren und hinsichtlich ihrer Eignung beurteilen. Sie ermitteln geeignete Vorstellung und Vereinfachungen und können diese im Hinblick auf eine geforderte Nutzung kritisch beurteilen und bewerten. Sie können Modelle für neuartige Fragestellungen selbstständig aufbauen, bewerten und validieren.
13. Inhalt:	Aufstellen der Bilanzgleichungen für Masse, Energie und Impuls unter Berücksichtigung aller relevanten physikalischer und chemischer Phänomene unter Einbeziehung der Mehrstoffthermodynamik. Strukturierte Modellierung ideal durchmischter und örtlich verteilter Systeme, Methoden zur Modellvereinfachung. Reduktion der örtlichen Dimension. Analyse der nichtlinearen Dynamik verfahrenstechnischer Systeme.
14. Literatur:	• Bird, Stewart, Lightfoot. Transport Phenomena, John Wiley. New York • Stephan, Mayinger. Thermodynamik Band 2, 12.te Auflage, Springer, Berlin
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 159101 Vorlesung Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse • 159102 Übung Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15911 Modellierung verfahrenstechnischer Prozesse (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Vorlesung, Übungen: Tafelanschrieb, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 43910 Stochastische Prozesse und Modellierung

2. Modulkürzel:	074810310	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Höhere Mathematik, Grundlagen der Statistik
12. Lernziele:	Die Studenten erlernen die Grundlagen der stochastischen Modellierung sowie Methoden für Parameter- und Zustandsschätzung in stochastischen Prozessen. Die Studenten können folgende stochastische Modellierungsansätze benennen und deren Prinzip erklären: Poisson-Prozesse, zeit-diskrete und zeit-stetige Markovketten und deren Konvergenzverhalten, stochastische Differenzialgleichungen, insbesondere der Wiener Prozess und die Brown'sche Bewegung. Die Studenten können mit stochastischen Differenzialgleichungen rechnen und modellieren.

	Die Studenten können für exemplarische Beispiele parametrisierter stochastischer Prozesse und gegebene Beobachtungen Likelihood Funktionen aufstellen und den Maximum Likelihood Schätzer bestimmen.
13. Inhalt:	• Stochastische Prozesse (Poisson, Markov und Wiener Prozesse) • Stochastische Differenzialgleichungen • Zustandsschätzung • Likelihood Funktion und Maximum Likelihood Schätzer
14. Literatur:	Gelman, Carlin, Stern, Rubin: Bayesian Data Analysis, CRC, 2004. Wilkinson: Stochastic Modeling for Systems Biology, CRC, 2006. Weiterführende Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 439101 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung • 439102 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 98 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43911 Stochastische Prozesse und Modellierung (PL), schriftlich oder mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

210 Spezialisierungsfach

Zugeordnete Module:

2101	Optische Systeme
2102	Technische Dynamik
2103	Systembiologie
2104	Automatisierung in der Energietechnik
2106	Energiesysteme und Energiewirtschaft
2107	Kraftfahrzeugmechatronik
2109	Steuerungstechnik
2110	Verfahrenstechnik
2111	Verkehrssysteme
2112	Wirtschaftskybernetik
2113	Systemdynamik/Automatisierungstechnik
2114	Autonome Systeme und Regelungstechnik
2115	Flugführung und Systemtechnik
2116	Nichtlineare Mechanik
2117	Mathematische Methoden der Kybernetik

2101 Optische Systeme

Zugeordnete Module:

14060	Grundlagen der Technischen Optik
29950	Optische Informationsverarbeitung
29970	Optik dünner und nanostrukturierter Schichten
29980	Einführung in das Optik-Design
29990	Grundlagen der Laserstrahlquellen
31870	Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung

Modul: 31870 Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung

2. Modulkürzel:	073100008	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Tobias Haist
9. Dozenten:	Tobias Haist
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Studierenden sollen • typische industrielle BV-Systeme spezifizieren, • auslegen und • beurteilen können, • die relevanten Grundlagen der optischen Abbildung kennen • Parameter zur Beurteilung und Beschreibung von Abbildungs- und Beleuchtungsoptiken kennen, • gezielt Teilkomponenten aufgabengerecht auswählen können, • Grundlagen der linearen und nichtlinearen Filterung verstehen, • Standardverfahren der optischen 2D und 3D Erfassung kennen und in Ihren aufgabenspezifischen Vor- und Nachteilen beurteilen können
13. Inhalt:	• Abbildungen, Perspektive, Telezentrie, Hyperzentrie, Auflösung Tiefenschärfe, Beugung • Sensoren, Kamerainterfaces, Beurteilungsparamter, Rauschen • Lineare Systemtheorie, Fourier, Lineare Filter, Rangordnungsfilter, morphologische Filter (Grundprinzip), Punktoperationen • Typische Bibliotheken • 2D Erfassungsgeometrien, 3D Messprinzipien • Spezifikation von Abbildungs- und Beleuchtungsoptiken • MTF, OTF • Abbildungsqualität/Bildfehler • Komponenten / Katalogarbeit • Grundlagen Photometrie/Radiometrie und Beleuchtungsquellen • Beleuchtungsgeometrien • Farbe, BRDF • 3D Bildverarbeitung • Einführung in Zemax
14. Literatur:	Hornberg: Handbook of Machine Vision Fiete: Modeling the imaging chain of digital camera

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	318701 Vorlesung Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31871 Bildverarbeitungssysteme in der industriellen Anwendung (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Powerpoint, Laptops
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 29980 Einführung in das Optik-Design

2. Modulkürzel:	073100007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alois Herkommer
9. Dozenten:	• Alois Herkommer • Christoph Menke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Grundlagen der Technischen Optik
12. Lernziele:	Die Studierenden - kennen die physikalischen Grundlagen der optischen Abbildung und sind mit den Konventionen und Bezeichnungen der geometrischen Optik vertraut - können die Bildgüte von optischen Systemen bewerten - kennen die Entstehung und die Auswirkung einzelner Abbildungsfehler - können geeignete Korrektionsmittel zu den einzelnen Abbildungsfehler benennen und anwenden - sind in der Lage mit Hilfe des Optik-Design Programms ZEMAX (auf bereitgestellten Rechnern) einfache Optiksysteme zu optimieren
13. Inhalt:	- Grundlagen der geometrischen Optik - Geometrische und chromatische Aberrationen (Entstehung, Systematik, Auswirkung, Gegenmaßnahmen) - Bewertung der Abbildungsgüte optischer Systeme - Verschiedene Typen optischer Systeme (Fotoobjektive, Teleskope, Okulare, Mikroskope, Spiegelsysteme, Zoomsysteme) - Systementwicklung (Ansatzfindung, Optimierung, Tolerierung, Konstruktion)
14. Literatur:	- Manuskript der Vorlesung - Gross: Handbook of optical systems Vol. 1-4 - Kingslake: Lens Design Fundamentals - Smith: Modern Optical Engineering - Fischer/Tadic-Galeb: Optical System Design - Shannon: The Art and Science of Optical Design
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299801 Vorlesung Einführung in das Optik-Design

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29981 Einführung in das Optik-Design (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0, abhängig von der Zahl der Prüfungsanmeldungen findet eine ca. 20-minütige mündliche Prüfung oder eine 60-minütige schriftliche Prüfung statt
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint-Vortrag für Studenten bereitgestellte Notebooks mit Zemax-Optik-Design Programm
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 29990 Grundlagen der Laserstrahlquellen

2. Modulkürzel:	073000002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Thomas Graf
9. Dozenten:	Thomas Graf
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Das Prinzip der Laserstrahlerzeugung, insbesondere die Anregung, stimulierte Emission, Strahlausbreitung und optische Resonatoren kennen und verstehen. Wissen, welche Eigenschaften des Laseraktiven Mediums und des Resonators sich wie auf die erzeugte Strahlung auswirken. Laserkonzepte bezüglich Leistungsdaten, Wirkungsgrad und Strahlqualität bewerten und verbessern können.
13. Inhalt:	• Physikalische Grundlagen der Strahlausbreitung, Strahlerzeugung und Strahlverstärkung • laseraktives Medium, Inversionserzeugung, Wechselwirkung der Strahlung mit dem laseraktives Medium (Ratengleichungen) • Laser als Verstärker und Oszillator, Güteschaltung, Modenkopplung, Resonatoren • technologische Aspekte, insbesondere CO2-, Nd:YAG- Yb:YAG-, Faser- und Diodenlaser
14. Literatur:	Buch: Graf Thomas, „Laser - Grundlagen der Laserstrahlerzeugung“, Springer Vieweg 2015, ISBN:978-3-658-07953-6
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299901 Vorlesung (mit integrierten Übungen) Grundlagen der Laserstrahlquellen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	29991	Grundlagen der Laserstrahlquellen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Strahlwerkzeuge	

Modul: 14060 Grundlagen der Technischen Optik

2. Modulkürzel:	073100001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Wolfgang Osten
9. Dozenten:	• Wolfgang Osten • Christof Pruß • Erich Steinbeißer • Alexander Bielke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	HM 1 - HM 3, Experimentalphysik
12. Lernziele:	Die Studierenden • erkennen die Möglichkeiten und Grenzen der abbildenden Optik auf Basis des mathematischen Modells der Kollineation • sind in der Lage, grundlegende optische Systeme zu klassifizieren und im Rahmen der Gaußschen Optik zu berechnen • verstehen die Grundzüge der Herleitung der optischen Phänomene „Interferenz“ und „Beugung“ aus den Maxwell-Gleichungen • können die Grenzen der optischen Auflösung definieren • können grundlegende optische Systeme (wie z.B. Mikroskop, Messfernrohr und Interferometer) einsetzen und bewerten
13. Inhalt:	• optische Grundgesetze der Reflexion, Refraktion und Dispersion; • Kollineare (Gaußsche) Optik; • optische Bauelemente und Instrumente; • Wellenoptik: Grundlagen der Beugung und Auflösung; • Abbildungsfehler; • Strahlung und Lichttechnik Lust auf Praktikum? Zur beispielhaften Anwendung und Vertiefung des Lehrstoffs bieten wir fakultativ ein kleines Praktikum an. Bei Interesse bitte an Herrn Steinbeißer wenden.
14. Literatur:	Manuskript aus Powerpointfolien der Vorlesung; Übungsblätter; Formelsammlung; Sammlung von Klausuraufgaben mit ausführlichen Lösungen;

	Literatur: • Fleisch: A Student´s Guide to Maxwell´s Equation, 2011 • Fleisch: A Student´s Guide to Waves, 2015 • Gross: Handbook of Optical Systems Vol. 1, Fundamentals of Technical Optics, 2005 • Haferkorn: Optik, Wiley, 2002 • Hecht: Optik, Oldenbourg, 2014 • Kühlke: Optik, Harri Deutsch, 2011 • Naumann; Schröder; Löffler-Mang: Handbuch Bauelemente der Optik, 2014 • Pedrotti: Optik für Ingenieure, Springer, 2007 • Schröder: Technische Optik, Vogel, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 140601 Vorlesung Grundlagen der Technischen Optik • 140602 Übung Grundlagen der Technischen Optik • 140603 Praktikum Grundlagen der Technischen Optik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h + Nacharbeitszeit: 138h = 180
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14061 Grundlagen der Technischen Optik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, bei einer geringen Anzahl an Prüfungsanmeldungen findet die Prüfung mündlich (40 min.) statt
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint-Vorlesung mit zahlreichen Demonstrations-Versuchen, Übung: Notebook + Beamer, OH-Projektor, Tafel, kleine „Hands-on“ Versuche gehen durch die Reihen
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 29970 Optik dünner und nanostrukturierter Schichten

2. Modulkürzel:	073100004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Karsten Frenner
9. Dozenten:	Karsten Frenner
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden - verstehen die Grundlagen der Polarisationsoptik - beherrschen das Rechnen im Jones-/Müller-Formalismus - können das Verhalten von polarisationsoptischen Bauteilen und Messverfahren erklären - beschreiben die Grundlagen der Wechselwirkung von Licht mit Nanostrukturen - können Simulationsprogramme zur Darstellung der wellenoptischen Wechselwirkung nutzen
13. Inhalt:	- Polarisation des Lichtes - Interferenz und Kohärenz - Licht an Grenzflächen - Wellenoptik am Computer - Dünne Schichten - Herstellung und Anwendung - Ellipsometrie dünner Schichten - Strukturierte Schichten - Herstellung und Anwendung - Mikroskopie und Ellipsometrie strukturierter Schichten - Kristalloptik und elektrooptische Komponenten
14. Literatur:	Manuskript der Vorlesung; Übungsblätter; Hecht: Optik, 3.Aufl., 2014; Goldstein: Polarized light, 3.Aufl., 2011.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299701 Vorlesung Optik dünner und nanostrukturierter Schichten
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	29971	Optik dünner und nanostrukturierter Schichten (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Technische Optik	

Modul: 29950 Optische Informationsverarbeitung

2. Modulkürzel:	073100003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Wolfgang Osten
9. Dozenten:	• Wolfgang Osten • Karsten Frenner
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Optische Systeme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden - erkennen die physikalischen Grundlagen der Propagation und Beugung von Licht mittels (skalarer) Wellenoptik - verstehen die Herleitung der optischen Phänomene „Interferenz" und „Beugung" aus den Maxwell-Gleichungen - kennen die Grundlagen der Fourieroptischen Beschreibung optischer Systeme sowie die mathematischen Grundlagen der Fouriertransformation und wichtiger, sich daraus ergebender Resultate (z.B. Sampling Theorem). - verstehen kohärente und inkohärente Abbildungen und ihre moderne Beschreibung mittels der optischen Transferfunktion - kennen typische Aufbauten der optischen Informationsverarbeitung (insbesondere Filterung, Korrelation, Holografie) und sind in der Lage, diese mathematisch zu beschreiben. - kennen die Grundlagen der Kohärenz - verstehen den Zusammenhang zwischen digitaler und analog-optischer Bildverarbeitung - kennen die grundsätzlich eingesetzten Bauelemente für informationsverarbeitende optische Systeme.
13. Inhalt:	**Fourier-Theorie der optischen Abbildung** • Fouriertransformation • Eigenschaften linearer physikalischer Systeme • Grundlagen der Beugungstheorie • Kohärenz

	• Fouriertransformationseigenschaften einer Linse • Frequenzanalyse optischer Systeme **Holografie und Speckle** **Spektrumanalyse und optische Filterung** • Lichtquellen, Lichtmodulatoren, Detektoren, computergenerierte Hologramme, Optische Prozessoren/Computer, Optische Mustererkennung, Optische Korrelation **Digitale Bildverarbeitung** • Grundbegriffe • Bildverbesserung • Bildrestauration, Bildsegmentierung,Bildanalyse • Anwendungen
14. Literatur:	- Manuskript der Vorlesung - Lauterborn: Kohärente Optik - Goodman: Introduction to Fourier Optics - Hecht: Optik
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 299501 Vorlesung Optische Informationsverarbeitung • 299502 Übung Optische Informationsverarbeitung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29951 Optische Informationsverarbeitung (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, bei einer geringen Anzahl an Prüfungsanmeldungen findet die Prüfung mündlich (40 min.) statt
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Technische Optik

2102 Technische Dynamik

Zugeordnete Module:

30010	Modellierung und Simulation in der Mechatronik
30020	Biomechanik
30030	Fahrzeugdynamik
30040	Flexible Mehrkörpersysteme
30060	Optimization of Mechanical Systems
30070	Praktikum Technische Dynamik
31690	Experimentelle Modalanalyse
31700	Ausgewählte Probleme der Dynamik
31710	Ausgewählte Probleme der Mechanik
33330	Nichtlineare Schwingungen
33360	Fuzzy Methoden
41080	Nichtlineare Schwingungen und Experimentelle Modalanalyse
50270	Modellreduktion in der Mechanik

Modul: 31700 Ausgewählte Probleme der Dynamik

2. Modulkürzel:	072810021	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Peter Eberhard • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik, Maschinendynamik, Numerik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis weitergehender Methoden zur Modellierung, Simulation und Analyse in der Technischen Dynamik; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung von Lösungsmethoden auf Problemstellungen aus der Technischen Dynamik.
13. Inhalt:	Es werden unterschiedliche ausgewählte Probleme aus dem Bereich der Technischen Dynamik behandelt, welche weiterführende Methoden verlangen. Dies beinhaltet verschiedene Aspekte aus der Mehrkörperdynamik, Kontinuumsmechanik, Finite-Elemente-Methode, Kontaktmechanik, Diskrete-Elemente-Methode, Robotik und Systemdynamik. Der Schwerpunkt der behandelten Themen wird individuell festgelegt.
14. Literatur:	• Schiehlen, W. und Eberhard, P.: Technische Dynamik. 2. Aufl., Wiesbaden : Teubner, 2004 • Shabana, A.A.: Dynamics of Multibody Systems. Cambridge : Cambridge Univ. Press, 2005, 3. Auflage.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	317001 Vorlesung Ausgewählte Probleme der Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31701 Ausgewählte Probleme der Dynamik (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 31710 Ausgewählte Probleme der Mechanik

2. Modulkürzel:	072810022	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Peter Eberhard • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von ausgewählten Problemen der Mechanik, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen bzw. näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung für die ingenieurwissenschaftliche Praxis.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen ausgewählter Probleme der Mechanik.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	317101 Vorlesung Ausgewählte Probleme der Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31711 Ausgewählte Probleme der Mechanik (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30020 Biomechanik

2. Modulkürzel:	072810008	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Albrecht Eiber
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis biomechanischer Grundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung mechanischer Methoden in der Biomechanik
13. Inhalt:	O Einführung und Übersicht O Skelett O Gelenke O Knochen O Weichgewebe O Biokompatible Werkstoffe O Muskeln O Kreislauf O Beispiele
14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM O Nigg, B.M.; Herzog, W.: Biomechanics of the Musculo-Skeletal System. Chichester: Wiley, 1999 O Winter, D.A.: Biomechanics and Motor Control of Human Movement. Hoboken: Wiley, 2005
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300201 Vorlesung Biomechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30021 Biomechanik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 31690 Experimentelle Modalanalyse

2. Modulkürzel:	072810019	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit der messtechnischen Erfassung von Strukturschwingungen sowie der Aufbereitung der Messsignale im Frequenzbereich. Der Studierende ist in der Lage, daraus die modalen Kenngrößen zu identifizieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Inhalte in folgender Gliederung: • Grundlagen und Anwendungen der experimentellen Modalanalyse • Methoden zur Schwingungsanregung, Messverfahren • Signalanalyse und -verarbeitung, Zeit- und Frequenzbereichsdarstellung • Frequenzgang, Übertragungsfunktion und deren modale Zerlegung • Bestimmung modaler Kenngrößen, Modenerkennung und -vergleich Es werden zudem Anwendungen auf Problem-stellungen der industriellen Praxis demonstriert. Als praktischer Teil werden fachbezogene Versuche zur experimentellen Modalanalyse angeboten.
14. Literatur:	Vorlesungsmitschrieb, Weiterführende Literatur: • D. J. Ewins: „Modal Testing - theory, practice and application", 2nd edition, Research Studies Press Ltd, 2000, ISBN 0-86380-218-4.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	316901 Vorlesung Experimentelle Modalanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31691 Experimentelle Modalanalyse (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30030 Fahrzeugdynamik

2. Modulkürzel:	072810009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis fahrzeugdynamischerGrundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung mechanischer Methoden in der Fahrzeugdynamik
13. Inhalt:	O Systembeschreibung und Modellbildung O Fahrzeugmodelle O Modelle für Trag- und Führsysteme O Fahrwegmodelle O Modelle für Fahrzeug-Fahrweg-Systeme O Beurteilungskriterien O Berechnungsmethoden O Longitudinalbewegungen O Lateralbewegungen O Vertikalbewegungen
14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM

	O Popp, K. und Schiehlen, W.: Ground Vehicle Dynamics. Berlin: Springer, 2010.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300301 Vorlesung Fahrzeugdynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30031 Fahrzeugdynamik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30040 Flexible Mehrkörpersysteme

2. Modulkürzel:	072810011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Jörg Christoph Fehr • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis der Modellierung, Simulation und Analyse komplexer starrer und flexibler Mehrkörpersysteme; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung Methoden der Flexiblen Mehrkörperdynamik zur Lösung dynamischer Problemstellungen.
13. Inhalt:	O Einleitung O Grundlagen der Mehrkörperdynamik: Grundgleichungen, holonome und nicht-holnome Mehrkörpersysteme in Minimalkoordinaten, Systeme mit kinematischen Schleifen, Differential-Algebraischer Ansatz O Grundlagen zur Beschreibung eines elastischen Körpers: Grundlagen der Kontinuumsmechanik und linearen Finiten Elemente Methode, lineare Modellreduktion O Ansatz des mitbewegten Referenzsystems für einen elastische Körper: Kinematik, Diskretisierung, Kinetik, Wahl des Refernzsystems, Geometrische Steifigkeiten, Standard Input Data O Beschreibung flexibler Mehrkörpersysteme: DAE Formulierung, ODE Formulierung, Programmtechnische Umsetzung, Einführung in das MKS-Programm Neweul-M^2 O Ansätze zur Regelung starrer und flexibler Mehrkörpersysteme: Inverse Kinmatik und Dynamik, quasi-statische Deformations-kompensation, exakte Inversion, Servo-Bindungen O Kontaktprobleme in Mehrkörpersystemen: kontinuierliche Kontaktmodelle, Mehrskalensimulation, Diskrete-Elemente-Simulation

14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM O Schwertassek, R. und Wallrapp, O.: Dynamik flexibler Mehrkörpersysteme. Braunschweig: Vieweg, 1999. O Shabana, A.A.: Dynamics of Multibody Systems. Cambridge : Cambridge Univ. Press, 2005, 3. Auflage.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300401 Vorlesung Flexible Mehrkörpersysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30041 Flexible Mehrkörpersysteme (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33360 Fuzzy Methoden

2. Modulkürzel:	072810017	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Regelungstechnik 1 und 2
12. Lernziele:	Die Studierenden sind vertraut mit der Theorie der unscharfen Mengen (Fuzzy-Mengentheorie) und ihrer Anwendung zum Aufbau von Expertensystemen und Fuzzy-Regelungen sowie zur Modellierung und Simulation von Systemen mit unsicheren Parametern.
13. Inhalt:	Einführung: Motivation, Beispiele. Grundlagen der Fuzzy-Theorie: Fuzzy-Mengen, linguistische Variablen, Fuzzy-Relationen, Fuzzy-Logik, unscharfes Schließen. Fuzzy-Systeme: Fuzzyfizierung, Inferenz (Aggregation, Implikation, Komposition), Defuzzyfizierung. Fuzzy-Regelung: Werkzeuge, Anwendungen, Fallstudien. Fuzzy-Arithmetik: Fuzzy- Zahlen, Erweiterungsprinzip, Transformationsmethode. Fuzzy-Clustering: Fuzzy-c-Means-Methode.
14. Literatur:	Bothe, H.-H.: Fuzzy Logic. Springer-Verlag, Berlin 1995. Hanss, M.: Applied Fuzzy Arithmetic - An Introduction with Engineering Applications. Springer-Verlag, Berlin 2005.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	333601 Vorlesung + Übungen Fuzzy Methoden
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33361 Fuzzy Methoden (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Technische und Numerische Mechanik

Modul: 30010 Modellierung und Simulation in der Mechatronik

2. Modulkürzel:	072810006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Jörg Christoph Fehr • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis mechatronischer Grundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung und Kombination verschiedenster mechatronischer Methoden und Prinzipien
13. Inhalt:	• Einführung und Übersicht • Grundgleichungen mechanischer Systeme • Sensorik, Signalverarbeitung, Aktorik • Regelungskonzepte • Numerische Integration • Signalanalyse • Ausgewählte Schwingungssysteme, Freie Schwingungen, Erzwungene Schwingungen • Experimentelle Modalanalyse • Anwendungen
14. Literatur:	• Vorlesungsmitschrieb • Vorlesungsunterlagen des ITM

	• Heimann, B.; Gerth, W.; Popp, K.: Mechatronik. Leipzig: Fachbuchverlag Leipzig 2007 • Isermann, R.: Mechatronische Systeme: Grundlagen. Berlin: Springer 1999
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 300101 Vorlesung Modellierung und Simulation in der Mechatronik • 300102 Übung Modellierung und Simulation in der Mechatronik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30011 Modellierung und Simulation in der Mechatronik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Modellierung und Simulation in der Mechatronik, 1,0, schriftlich 90 min oder 30 min mündlich, Bekanntgabe in der Vorlesung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 50270 Modellreduktion in der Mechanik

2. Modulkürzel:	072810024	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Jörg Christoph Fehr
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	basics in applied mechanics and mathematics, numerics
12. Lernziele:	The students know about the different technologies available for model reduction of mechanical systems. They are able to select the appropriate solution technique according to the given framework. They have the competence for the first implementation of model reduction algorithms
13. Inhalt:	The course teaches the basics of model reduction of mechanical systems with the following syllabus: - basic concept and description forms of dynamical system - mathematical foundations of model redcution - modal reduction techniques - SVD-based reduction techniques - Krylov-based reduction techniques - numerical analysis - error analysis - nonlinear model reduction techniques
14. Literatur:	lecture notes lecture materials of the ITM additional literature: A. Antoulas: „Approximation of Large-Scale Dynamical Systems“, SIAM, Philadelphia, 2005.

	W. Schilders; H. van°der Vorst: „Model Order Reduction “, Springer, Berlin, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	502701 Vorlesung Modellreduktion in der Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	50271 Modellreduktion in der Mechanik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 40 min oder mündlich 20 min, written 40 min or oral 20 min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33330 Nichtlineare Schwingungen

2. Modulkürzel:	072810018	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von parametererregten und nichtlinearen Schwingungen, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen und näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung für die ingenieurwissenschaftliche Praxis.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen der parametererregten und nichtlinearen Schwingungen in folgender Gliederung: Parametererregte Schwingungen, nichtlineare Schwingungen mit einem Freiheitsgrad: konservative und gedämpfte Eigenschwingungen, selbsterregte Schwingungen, erzwungene Schwingungen; Näherungsverfahren und numerische Verfahren zur Behandlung nichtlinearer Schwingungen.
14. Literatur:	Skript "Höhere Schwingungslehre"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	333301 Vorlesung Nichtlineare Schwingungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	33331	Nichtlineare Schwingungen (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Technische und Numerische Mechanik	

Modul: 41080 Nichtlineare Schwingungen und Experimentelle Modalanalyse

2. Modulkürzel:	072810020	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	• Michael Hanss • Pascal Ziegler
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von parametererregten und nichtlinearen Schwingungen, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen und näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung und Anwendung in der ingenieurwissenschaftlichen Praxis. Der Studierende ist vertraut mit der messtechnischen Erfassung von Strukturschwingungen sowie der Aufbereitung der Messsignale im Frequenzbereich. Der Studierende ist in der Lage, daraus die modalen Kenngrößen zu identifizieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung „Nichtlineare Schwingungen" vermittelt die Grundlagen der parametererregten und nichtlinearen Schwingungen in folgender Gliederung: Parametererregte Schwingungen, Nichtlineare Schwingungen mit einem Freiheitsgrad: konservative und gedämpfte Eigenschwingungen, selbsterregte Schwingungen, erzwungene Schwingungen; Näherungsverfahren und numerische Verfahren zur Behandlung nichtlinearer Schwingungen. Es werden zudem zahlreiche konkrete Anwendungen gezeigt und Versuche vorgeführt. Die Vorlesung „Experimentelle Modalanalyse" vermittelt die Inhalte in folgender Gliederung: • Grundlagen und Anwendungen der experimentellen Modalanalyse • Methoden zur Schwingungsanregung, Messverfahren • Signalanalyse und -verarbeitung, Zeit- und Frequenzbereichsdarstellung • Frequenzgang, Übertragungsfunktion und deren modale Zerlegung • Bestimmung modaler Kenngrößen, Modenerkennung und -vergleich

	Es werden zudem Anwendungen auf Problem-stellungen der industriellen Praxis demonstriert. Als praktischer Teil werden fachbezogene Versuche zur experimentellen Modalanalyse angeboten.
14. Literatur:	Vorlesungsskript, und Vorlesungsmitschrieb, Weiterführende Literatur: • M. Möser, W. Kropp: „Körperschall", 3. Aufl., Springer, Berlin, 2008. • K. Magnus, K. Popp: „Schwingungen", 7. Aufl., Teubner, Stuttgart, 2005. • D. J. Ewins: „Modal Testing - theory, practice and application", 2nd edition, Research Studies Press Ltd, 2000, ISBN 0-86380-218-4.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 410801 Vorlesung Nichtlineare Schwingungen • 410802 Vorlesung Experimentelle Modalanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41081 Nichtlineare Schwingungen und experimentelle Modalanalyse (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 150 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30060 Optimization of Mechanical Systems

2. Modulkürzel:	072810007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Basics in Applied Mechanics and Mathematics
12. Lernziele:	Knowledge of the basics of optimization in engineering systems; Independent, confident, critical and creative application of optimization techniques to mechanical systems
13. Inhalt:	O **Formulation of the optimization problem:** optimization criteria, scalar optimization problem, multicriteria optimization O **Sensitivity Analysis:** Numerical differentiation, semianalytical methods, automatic differentiation O **Unconstrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Quasi-Newton methods, stochastic methods O **Constrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Lagrange- Newton methods
14. Literatur:	O Lecture notes O Lecture materials of the ITM

	O D. Bestle: Analyse und Optimierung von Mehrkörpersystemen, Berlin: Springer, 1994 O R. Haftka and Z. Gurdal: Elements of Structural Optimization. Dordrecht: Kluwer Academic Publishers, 1992 O L. Harzheim: Strukturoptimierung. Frankfurt, Verlag Harry Deutsch, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300601 Lecture Optimization of Mechanical Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30061 Optimization of Mechanical Systems (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 90min oder mündlich 20min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30070 Praktikum Technische Dynamik

2. Modulkürzel:	072810012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Peter Eberhard • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Vorlesungsinhalte an praktischen Beispielen umzusetzen
13. Inhalt:	Das Praktikum Technische Dynamik besteht aus 8 Versuchen. Davon sind mindestens 4 Spezialisierungsfachversuche des ITM zu belegen. Es können bis zu 4 APMB Versuche anderer Institute angerechnet werden. Beispiel Spezialisierungsfachversuche: • Modellierung und Simulation eines starren 2-Arm-Roboterarms: Erstellen der Bewegungsgleichungen mit der Matlab Symbolic Toolbox, Zeitsimulation des Bewegungsverhaltens unter Eigengewicht in Matlab, Auswertung • etc. Nähere Informationen zu den Praktischen Übungen: APMB erhalten Sie zudem unter http://www.uni-stuttgart.de/mabau/msc/msc_mach/linksunddownloads.html
14. Literatur:	Praktikumsunterlagen des ITM
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300701 Praktikum Technische Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 30 Stunden Selbststudium/Nacharbeitszeit: 60 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30071 Praktikum Technische Dynamik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, USL. Art und Umfang der USL werden jeweils zu Beginn des Praktikums bekannt gegeben.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

2103 Systembiologie

Zugeordnete Module:

30080	Introduction to Systems Biology
32220	Grundlagen der Biomedizinischen Technik
36610	Metabolic Engineering
37240	Prinzipien der Stoffwechselregulation
37250	Bioreaktionstechnik
37600	Bioinformatik I
40230	Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse
43910	Stochastische Prozesse und Modellierung
46680	Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie
46700	Thermodynamik biochemischer Netzwerke
50030	Multiskalensimulation biologischer Prozesse
51940	Systems Theory in Systems Biology
56830	Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen
67140	Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

Modul: 37600 Bioinformatik I

2. Modulkürzel:	030800930	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Jürgen Pleiss
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen wesentliche bioinformatische Methoden zur Analyse von Proteinsequenzen und zur Modellierung von Proteinstrukturen. Sie können diese Methoden mit Hilfe von öffentlich zugänglichen biologischen Datenbanken und bioinformatischen Werkzeugen auf einfache Fragestellungen anwenden und die Ergebnisse schriftlich und mündlich darstellen und diskutieren.
13. Inhalt:	Bioinformatik: • Sequenz- und Strukturdatenbanken • Sequenzvergleich und phylogenetische Analyse • Patterns, Profile und Domänen • Visualisierung und Analyse von Proteinstrukturen
14. Literatur:	Semesteraktuelles Skript zur Vorlesung "Biological Sequence Analysis" (Durbin,Eddy,Krogh,Mitchison)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 376001 Vorlesung Bioinformatik 1 • 376002 Vorlesung Bioinformatik 2
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 34 Stunden Selbststudium: 56 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37601 Bioinformatik I (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 37250 Bioreaktionstechnik

2. Modulkürzel:	041000006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ralf Takors
9. Dozenten:	• Matthias Reuß • Ralf Takors
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Verfahrenstechnische und biologische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Die Studierenden lernen die verschiedenen Ansätze zur dynamischen Modellierung biologischer Systeme und Stoffwechselaktivitäten kennen. Ausgehend von einfachen black-box Ansätzen (aufbauend auf den Inhalten der Bioverfahrenstechnik) werden strukturierte und auch segregierte Modelle vorgestellt. Grundzüge der metabolic control analysis werden erörtert. Nach der Vorlesung können die Studenten die grundsätzlichen Ansätze für die jeweilige Modellierungsfragestellung wiedergeben. Sie haben verstanden, welches die Grundgedanken sind und sind in der Lage diese auf einfache, ähnliche Anwendungsbeispiele zu übertragen.
13. Inhalt:	• Gekoppelte Wachstumsmodelle (Mehrsubstratkinetik) für die Auslegung von Bioreaktoren • Adaptionsansätze zum *balanced growth* Ansatz • Populationsdynamiken • strukturierte Modelle Stoffwechselmodelle • metabolische Kontrollanalyse (MCA) • Modellierung der Gentranskription
14. Literatur:	* Vorlesungsfolien * Nielsen, Villadsen, Liden 'Bioreaction Engineering Principles, ISBN 0-306-47349-6 * I.J. Dunn et al., Biological Reaction Engineering‘ Wiley-VCH
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372501 Vorlesung Bioreaktionstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 62 h Gesamt: 90 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	37251 Bioreaktionstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Multimedial: Vorlesungsskript, Übungsunterlagen, kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	

Modul: 32220 Grundlagen der Biomedizinischen Technik

2. Modulkürzel:	040900001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Joachim Nagel
9. Dozenten:	• Johannes Port • Joachim Nagel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden • besitzen grundlegende Kenntnisse in der biomedizinischen Instrumentierung • kennen die physikalischen Grundlagen und theoretischen Herleitungen und Annahmen wichtiger biomedizinischer Messverfahren • haben wesentliche Kenntnisse gängiger bildgebender Verfahren • besitzen fundamentale Kenntnisse der funktionellen Stimulation und von der Physiologie der zu ersetzenden natürlichen Funktionen • können die Verfahren bewerten und deren Einsatzmöglichkeiten in der biomedizinischen Technik beurteilen • verfügen über einen wesentlichen Grundwortschatz biomedizinischer Begriffe • besitzen sowohl grundlegendes theoretisches und praktisches Fach- und Methodenwissen als auch biologische und medizinische Kenntnisse

- sind in der Lage, eine Verbindung zwischen der Medizin und Biologie einerseits und den Ingenieurund Naturwissenschaften andererseits herzustellen sowie neue Kenntnisse von der molekularen Ebene bis hin zu gesamten Organsystemen zu erforschen und neue Materialien, Systeme, Verfahren und Methoden zu entwickeln, mit dem Ziel der Prävention, Diagnose und Therapie von Krankheiten sowie der Verbesserung der Patientenversorgung, der Rehabilitation und der Leistungsfähigkeit der Gesundheitssysteme.

13. Inhalt:

In dem Modul werden folgende Inhalte vermittelt:

- die besonderen Probleme bei der Messung physiologischer Kenngrößen
- die grundlegenden Eigenschaften biologischer Gewebe
- die Besonderheiten der Elektroden und damit die entsprechenden einzuhaltenden Maßnahmen bei der Ableitung der Signale
- die physikalischen Grundlagen wichtiger mechanoelektrischer, photoelektrischer, elektrochemischer und thermoelektrischer Wandler
- die wesentlichen Prinzipien und die biomedizinisch spezifischen Besonderheiten der Signalerfassung, Signalverarbeitung, Signalverstärkung und Signalübertragung
- allgemeine Eigenschaften des kardiovaskulären und respiratorischen Systems
- Messverfahren kardiovaskulärer Kenngrößen, wie Elektrokardiogramm, Impedanzkardiogramm, Impedanzplethysmogramm, Blutdruckmessung, Blutflussmessung, etc.
- Messverfahren respiratorischer Kenngrößen, wie Impedanzpneumographie, Pneumotachographie, Spirometrie, Ganzkörperplethysmographie, etc.
- Messverfahren biochemischer Kenngrößen, wie pH-Wert-Messung, Ionenkonzentrationsmessung, Sauerstoffmessung, etc.
- Messverfahren neurologischer Kenngrößen, wie das Elektroenzephalogramm, Elektroneurogramm, Evozierte Potentiale, etc.
- Messverfahren visueller Kenngröße, wie das Elektrookulogramm, das Elektroretinogramm, etc., - wichtige physikalische, akustische Kenngrößen
- Messverfahren akustischer Kenngrößen, wie das Audiogramm, otoakustisch evozierte Potentiale, Elektrocochleogramm, etc.
- Messverfahren weiterer wichtiger Kenngrößen, wie das Elektromyogramm, Elektronystagmogramm, etc.
- Bildgebende Verfahren, wie die Röntgentechnik, Ultraschall, Magnetresonanztechnik, Endoskopietechnik, Thermographie, etc.
- Beispiele für Implantate und Funktionsersatz, wie das Cochlea-Implantat, Mittelohrprothese, Hörgeräte, Herzschrittmacher, Herzklappenersatz, etc.
- Beispiele aktueller Forschung, wie das Brain- Computer Interface, biohybride Armprothese, etc..

14. Literatur:

- Port, J.: Grundlagen der Biomedizinischen Technik, Vorlesungsskript und Vorlesungsfolien
- Bronzino, J.: The Biomedical Engineering Handbook I+II, 2. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2000
- Wintermantel, E., Ha, S.-W.: Medizintechnik: Life Science Engineering, 5. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2009
- Kramme, R.: Medizintechnik, 3. Auflage, Springer- Verlag, 2007
- Schmidt, R., Lang, F.: Physiologie des Menschen, 30. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2007

- Eichmeier, J.: Medizinische Elektronik, 3. Auflage, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 1997
- Czichos, H., Hennecke, M., Hütte: Das Ingenieurwissen, 33. Auflage, Springer-Verlag Berlin
- Heidelberg, 2008 - Dössel, O.: Bildgebende Verfahren in der Medizin, Springer-Verlag Berlin
- Heidelberg, 2000 - Kalender, W.: Computertomographie. Grundlagen, Gerätetechnologie, Bildqualität, Anwendungen, 2. Auflage, Publicis Corporate Publishing Verlag, 2006
- Pschyrembel, Klinisches Wörterbuch, 261. Auflage, Walter de Gruyter-Verlag, 2007
- Bannwarth, H., Kremer, B. P., Schulz, A.: Basiswissen Physik, Chemie und Biochemie, Springer- Verlag Berlin Heidelberg, 2007
- Brdicka, R.: Grundlagen der physikalischen Chemie, 15. Auflage, Wiley-VCH-Verlag, 1990

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	322201 Grundlagen der Biomedizinischen Technik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 58 Stunden Selbststudium: 122 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32221 Grundlagen der Biomedizinischen Technik (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	33470 Übungen zur Biomedizinischen Technik
19. Medienform:	Beamer-Präsentation, Overhead-Projektor, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Biomedizinische Technik

Modul: 40230 Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse

2. Modulkürzel:	030810916	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Bernhard Hauer
9. Dozenten:	Bernhard Hauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Biologische und biochemische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die Grundlagen der Biokatalyse • kennen Anwendungen von Enzymen und Mikroorganismen in der Biokatalyse • kennen Methoden der Herstellung und Aufarbeitung von Enzymen • verstehen die Vor- und Nachteile der Biokatalyse im Vergleich zu homogener und heterogener Katalyse
13. Inhalt:	• Technisch relevante Umsetzungen unter Verwendung von Enzymen • Optimierung von Enzymeigenschaften: rekombinante Enzyme und Protein Engineering • Ganzzellsysteme mit optimierten Stoffwechselwegen (synthetische Biologie) für die Biokatalyse • Fermentation und Aufreinigung unter Verwendung molekulargenetischer Methoden • Leistungsvergleich ausgewählter Biokatalyse-Verfahren mit homo- und heterogener Katalyse
14. Literatur:	• Schmid, R.D., Taschenatlas der Biotechnologie • Bommarius, Riebel: Biocatalysis, Wiley • K. Faber: Biotransformations in Org. Chemistry Springer
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 402301 Vorlesung Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse

	• 402302 Übung Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 31,5 h Selbststudium / Nacharbeitszeit: 33,5 h Klausur- / Prüfungsvorbereitung: 25,0 h Gesamt: 90,0 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	40231 Industrielle Biotechnologie und Biokatalyse (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 30080 Introduction to Systems Biology

2. Modulkürzel:	074810200	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Ronny Feuer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundbegriffe aus der Differenzialgleichungstheorie, wie sie beispielsweise in der VL "Grundlagen der Systembiologie/Systembiologie II" oder in vorangehenden Vorlesungen in den Studiengängen Technische Kybernetik und Simulationstechnik behandelt werden.
12. Lernziele:	Die Studierenden können Standardverfahren zur mathematischen Modellierung und Modellanalyse von biochemischen Reaktionsnetzwerken benennen und erklären. Sie können diese auf vorgegebene Systeme selbständig anwenden und die Ergebnisse interpretieren.
13. Inhalt:	Die Studenten werden an folgende Themen herangeführt: • Kinetische Modellierung biochemischer Netzwerke basierend auf chemischer Reaktionskinetik • Datenbanken und Modellierungstools • Beschränktheitsbasierte Modellierung • Stochastische Modellierungsansätze für biochemische Reaktionsnetzwerke • Boolsche Modellierung
14. Literatur:	Skript auf Ilias und weiterführende Literatur, die in der Vorlesung bekannt gegeben wird
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 300801 Vorlesung Introduction to Systems Biology • 300802 Übung Introduction to Systems Biology
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	**Vorlesung und Übung** Präsenzzeit: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden

	SUMME: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30081 Introduction to Systems Biology (LBP), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 36610 Metabolic Engineering

2. Modulkürzel:	041000004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ralf Takors
9. Dozenten:	• Ralf Takors • Klaus Mauch
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Verfahrenstechnische und biologische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Die Veranstaltung zielt darauf ab den Studenten die Grundzüge des Metabolic Engineering vorzustellen. Grundzüge des Stoffwechsels werden aus der Sicht des Metabolic engineering noch einmal vorgestellt. Darauf basierend lernen sie, wie stöchiometrische Reaktionsnetzwerke aufgebaut werden und wie diese zur Systemanalyse eingesetzt werden. Die Studenten werden in die Lage versetzt, einfache metabolic engineering Ansätze eigenständig in Übungen durchzuführen.
13. Inhalt:	• Definitionen und Anwendungen des ‚Metabolic Engineering‘ • Grundzüge des Stoffwechsels aus Sucht des metaboloic engineering • Metabolische Netzwerke (Bilanzierungen von Metaboliten, Freiheitsgrade) • Topologische Analysen (‚Flux Balancing‘, Elementarmoden, optimale Ausbeuten, ;Pathway Design‘) • Strategien zur Stammverbesserung auf der Basis von Modellaussagen • Metabolische Stoffflussanalysen (Prinzipien unter- und überbestimmter Netzwerke, 13-C Stoffflussanalyse)
14. Literatur:	• G. Stephanopoulos et al. Metabolic Engineering, Acaemic Press • R. Heinrich, S. Schuster, Regulation of Cellular Systems, Verlag Chapman & Hall
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	366101 Vorlesung Metabolic Engineering
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Nachbereitungszeit: 62 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36611 Metabolic Engineering (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	Multimedial; Vorlesungsskript, Übungsunterlagen, kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	

Modul: 50030 Multiskalensimulation biologischer Prozesse

2. Modulkürzel:	041001022	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Holger Perfahl
9. Dozenten:	Holger Perfahl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	
13. Inhalt:	
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	
17. Prüfungsnummer/n und -name:	50031 Multiskalensimulation biologischer Prozesse (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 37240 Prinzipien der Stoffwechselregulation

2. Modulkürzel:	041000005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ralf Takors
9. Dozenten:	Martin Siemann-Herzberg
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Biologische Grundlagen des BSc-Grundstudiums
12. Lernziele:	Der Studierende soll • Wesentliche stoffwechselphysiologische Regulations mechanismen (Schwerpunkt Prokaryonten) beschreiben und benennen • Moderne bioanalytischer Verfahren (OMICS) zur wissenschaftlichen Erfassung diese Regulationsmechanismen interpretieren • Strategien zur Entwicklung moderner Produktionsstämme auf der Basis des vermittelten biologischen Grundwissens erstellen und überprüfen • Prozesstechnische Randbedingungen (Interaktion zwischen dem biologischen System und der umgebene Prozesstechnik) analysieren und kommentieren.
13. Inhalt:	**Allgemeine Einführung / Ziele der Vorlesung** **Regulationsmechanismen und Beispiele** • **Koordination der Reaktionen im Metabolismus** Die taktische Anpassung: Regelkreise und Enzymregulation • **Regulation durch Kontrolle der Genexpression** Die strategische Anpassung: Regulationsprinzipien der Transkription: bakterielle Promotoren; RNA Polymerase; Induktion und Repression; Attenuation; Termination und Antitermination) • **Individuelle Regulationsmodule** - Katabilitrepression (Crp Modulon) und Kontrolle des zentralen Kohlenstoffmetabolismus (Cra Modulon) - Stringente Kontrolle (RelA/SpoT Modulon)

	- Osmoregulation (EnvZ/OmpP; externe Stimuli) - Stickstoffassimilierung (NtrB/NtrC; interne Stimuli) - Regulation des anaeroben und aeroben Stoffwechsels (Fnr/Nar/Arc Kontrollen) • **Aspekte der globalen Regulation** - Interaktion von globalen Regulationsnetzwerken (Crp/Cra/RelA Modulon) - globale Regulation der Stress Antwort (Stresskaskaden Modulon/ Regulon/Stimulon) - Interaktion von globalen Regulationsnetzwerken: Stofftransport, Stress, Katabolitrepression, stringente Kontrolle und 'Bacterial Movement' und Zell/Zell Kommunikation • '**Metabolic Engineering'; Synthetische Biologie und System Biologie** - Regulative Aspekte der Synthetischen Biologie und 'Metabolic Engineering'
14. Literatur:	* J.W. Lengeler, G. Drews, H.G. Schlegel. Biology of the Prokaryotes. Thieme Verlag * F.C. Neidhardt, J.L. Ingraham, M. Schaechter. Physiology of the Bacterial Cell, A Molecular Approach. Sinauer Associaltes, Inc. Publishers, Sunderland, Massachusetts * P.M. Rhodes and P.F. Stanbury. Applied Microbial Physiology. A Practical Approach. IRL Press.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372401 Vorlesung Prinzipien der Stoffwechselregulation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Nachbearbeitungszeit: 28 Stunden Prüfungsvorbereitung: 34 Stunden **Gesamt: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37241 Prinzipien der Stoffwechselregulation (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	* Multimedial * Vorlesungsskript * Übungsunterlagen * kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	

Modul: 46680 Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie

2. Modulkürzel:	074740003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Ronny Feuer
9. Dozenten:	• Ronny Feuer • Nicole Radde • Dozenten des Instituts
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorausgesetzt werden Grundlagen im Bereich der Modellierung biochemischer Reaktionsnetzwerke, z.B. aus der Vorlesung Modellierung und Simulation in der Systembiologie, Introduction to Systems Biology oder der Systems Theory in Systems Biology oder Veranstaltungen, die ähnliche Inhalte vermitteln.
12. Lernziele:	Die Studenten können mit wichtigen Computerprogrammen zur Modellierung, Simulation und Modellanalyse umgehen und können diese selbständig auf gegebene Probleme anwenden, die gefunden Lösungen bewerten, Fehler entdecken und korrigieren.
13. Inhalt:	• Einführung in wichtige Computerwerkzeuge (z.B. Matlab und Toolboxen, Copasi, XPP) • Selbständiges Lösen von Beispielaufgaben aus der Modellierung und Simulation in der Systembiologie
14. Literatur:	Das Material wird während der Veranstaltung zur Verfügung gestellt.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 466801 Vorlesung Einführung in wichtige Computerwerkzeuge • 466802 Übung Selbständiges Lösen von Beispielaufgaben aus der Modellierung und Simulation in der Systembiologie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	• Präsenzzeit:120 h • Selbststudium: 60 h • Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	46681 Rechnerübung: Modellierung und Simulation in der Systembiologie (USL), schriftliche Prüfung, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

2. Modulkürzel:	074810390	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Die Vorlesung baut auf den Inhalten der Vorlesung Stochastische Prozesse und Modellierung auf.
12. Lernziele:	Die Studenten können direkte Verfahren zur Generierung von Stichproben aus Wahrscheinlichkeitsverteilungen sowie Markov Chain Monte Carlo Verfahren erläutern und implementieren. Die Studenten können das Grundprinzip von Bayes'schen Lernverfahren erklären und anwenden. Die Studenten lernen weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren stochastische Optimierung und Regelung kennen und können diese auf praktische Probleme anwenden. Die Studenten lernen Problemstellungen aus den oben genannten Gebieten mit Hilfe von rechnergestützten Werkzeugen zu lösen.

13. Inhalt:	Weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren, stochastische Optimierung und Regelung wie zum Beispiel • Bayes'sche Lernverfahren • Stichprobengenerierung • Weiterführende Methoden zu stochastischen Differentialgleichungen • Zustandsschätzung • Stochastische Approximation Die genaue Themenauswahl erfolgt unter Berücksichtigung der Interessen der Studierenden.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 671401 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen • 671402 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 84 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67141 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43910 Stochastische Prozesse und Modellierung

2. Modulkürzel:	074810310	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Höhere Mathematik, Grundlagen der Statistik
12. Lernziele:	Die Studenten erlernen die Grundlagen der stochastischen Modellierung sowie Methoden für Parameter- und Zustandsschätzung in stochastischen Prozessen. Die Studenten können folgende stochastische Modellierungsansätze benennen und deren Prinzip erklären: Poisson-Prozesse, zeit-diskrete und zeit-stetige Markovketten und deren Konvergenzverhalten, stochastische Differenzialgleichungen, insbesondere der Wiener Prozess und die Brown'sche Bewegung. Die Studenten können mit stochastischen Differenzialgleichungen rechnen und modellieren.

	Die Studenten können für exemplarische Beispiele parametrisierter stochastischer Prozesse und gegebene Beobachtungen Likelihood Funktionen aufstellen und den Maximum Likelihood Schätzer bestimmen.
13. Inhalt:	• Stochastische Prozesse (Poisson, Markov und Wiener Prozesse) • Stochastische Differenzialgleichungen • Zustandsschätzung • Likelihood Funktion und Maximum Likelihood Schätzer
14. Literatur:	Gelman, Carlin, Stern, Rubin: Bayesian Data Analysis, CRC, 2004. Wilkinson: Stochastic Modeling for Systems Biology, CRC, 2006. Weiterführende Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 439101 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung • 439102 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 98 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43911 Stochastische Prozesse und Modellierung (PL), schriftlich oder mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 56830 Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen

2. Modulkürzel:	-	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Bastian Blombach
9. Dozenten:	Bastian Blombach
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studenten haben wesentliche Kenntnisse über Mechanismen der prokaryotischen Stoffwechselregulation und erlenen relevante und aktuelle Strategien des Metabolic Engineerings.
13. Inhalt:	Stoffwechselregulation: u.a. Transkription und Translation; Katabolit-Repression; Attenuationsmechanismen; 2-Komponentensysteme (Redoxkontrolle, Phosphat, Citrat, Quorum Sensing); Eisenhomeostase; Regulatorische RNAs Metabolic Enginnering: u.a. Promoter und Terminator Engineering; Engineering Translation Initiation; Cofactor Engineering; Metabolic Engineering mit synthetischen sRNAs; Multiplex Genome Engineering; Recombineering; Multivariates Metabolic Engineering
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	568301 Vorlesung Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorga-nismen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	56831 Stoffwechselregulation biotechnisch relevanter Mikroorganismen (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 51940 Systems Theory in Systems Biology

2. Modulkürzel:	074710015	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Ronny Feuer
9. Dozenten:	• Nicole Radde • Ronny Feuer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	English: Prerequisites for the module are a basic knowledge in the area of mathematical modeling, simulation and systems analysis, as well as basic theoretical knowledge in the area of molecular biology. Deutsch: Vorausgesetzt werden Grundlagen in der mathematischen Modellierung, Simulation und Systemanalyse, sowie theoretische Grundkenntnisse aus der Molekularbiologie.
12. Lernziele:	English: After participating in the module, the students are able to name and explain advanced methods for the mathematical modeling and the model analysis of biochemical reaction networks. They are able to apply these methods to predefined systems. Deutsch: Nach Besuch des Moduls, können die Studenten fortgeschrittenen Verfahren zur mathematischen Modellierung und der Modellanalyse von biochemischen Reaktionsnetzwerken benennen und erklären. Sie können diese auf vorgegebene Systeme selbständig anwenden.
13. Inhalt:	The students learn about the following topics * Feedback in biochemical (regulatory) networks * Biological oscillators, switches, and rhythm * Statistical approaches for parameter and structure identification * Model reduction * Boolean and structural modeling
14. Literatur:	Skript auf ILIAS und weiterführende Literatur
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 519401 Vorlesung Systems Theory in Systems Biology • 519402 Übung Systems Theory in Systems Biology

	• 519403 Seminar Systems Theory in Systems Biology
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56h Selbststudium: 124 h Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	51941 Systems Theory in Systems Biology (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 46700 Thermodynamik biochemischer Netzwerke

2. Modulkürzel:	074740004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Ronny Feuer
9. Dozenten:	Ronny Feuer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorausgesetzt werden Grundlagen in den Bereichen • Thermodynamik • Modellierung biochemischer Reaktionsnetzwerke
12. Lernziele:	Nach Besuch dieses Moduls können die Studenten ... • Grundbegriffe der thermodynamischen Beschreibung von Reaktionssystemen benennen und erklären. • die Rolle der thermodynamischen Beschränkungen bei der Modellierung von biochemischen Netzwerken erklären, • Methoden, die die Beschränkungen in der mathematischen Modellierung berücksichtigen, benennen und erklären.
13. Inhalt:	Wichtige biologische Prozesse, wie z.B. Stoffwechsel- und Signalübertragungs-Prozesse, können als Reaktionsnetzwerke beschrieben werden. Die mathematische Modellierung und Analyse solcher Netzwerke ist ein Schwerpunkt der Systembiologie. Große Reaktionsnetzwerke wie sie in der Systembiologie betrachtet werden, sind stark durch grundlegende physikalische Gesetze, insbesondere durch die Thermodynamik, beschränkt. Die Vorlesung wird zuerst die Grundlagen der Netzwerkthermodynamik besprechen. Die dazu nötigen Grundlagen der Thermodynamik und irreversiblen Thermodynamik werden wiederholt. Darauf aufbauend werden einige Ansätze zur thermodynamischen Analyse und Modellierung von großen Reaktionsnetzwerken besprochen. Die Studenten werden insbesondere an folgende Themen herangeführt: • Thermodynamische Grundlagen zur Beschreibung von Reakionssystemen • Thermodynamische Beschränkungen in dynamischen Modellen (Thermokinetische Modellierung und verwandte Ansätze) • Thermodynamische Beschränkungen in stationären Modellen
14. Literatur:	Skript und weiterführende Literatur auf ILIAS wird während der Vorlesung aktualisiert

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	467001 Vorlesung Thermodynamik biochemischer Netzwerke
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	46701 Thermodynamik biochemischer Netzwerke (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2104 Automatisierung in der Energietechnik

Zugeordnete Module:

15440	Firing Systems and Flue Gas Cleaning
15960	Kraftwerksanlagen
15970	Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen
21760	Elektrische Energienetze II
21930	Photovoltaik II
28550	Regelung von Kraftwerken und Netzen
29180	Dynamik elektrischer Verbundsysteme
30570	Dampferzeugung
30610	Regelungstechnik für Kraftwerke
36840	Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
37010	Netzintegration von Windenergie

Modul: 30570 Dampferzeugung

2. Modulkürzel:	042500006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Günter Scheffknecht
9. Dozenten:	Günter Scheffknecht
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, Grundlagen in Maschinenbau bzw. Energietechnik, Grundlagen der Wärmeübertragung
12. Lernziele:	Die Studierenden verstehen die Komponente „Dampferzeuger" in energietechnischen Anlagen. Sie sind in der Lage, verschiedene Typen von Dampferzeugern, ihre spezifischen Eigenschaften sowie ihre Eignung für unterschiedliche energie- und kraftwerkstechnische Prozesse zu unterscheiden und zu bewerten. Ferner sind die Studierenden in der Lage, Dampferzeuger zu konzipieren und zu berechnen.
13. Inhalt:	• Einführung: Historischer Überblick, Entwicklung des Wärmekraftwerks, Eigenschaften von Wasser bzw. Dampf, Kreisprozesse • Übersicht Dampferzeugerbauarten: Rauchrohr- und Wasserrohr-Dampferzeuger, Verdampferprinzipien (Umlauf- und Zwangdurchlaufverdampfer, Einsatzgebiet), Ausführungsbeispiele, Abhitzedampferzeuger, Sonderbauarten • Feuerungen für Dampferzeuger: Übersicht über Brennstoffe und Feuerungssysteme einschließlich Nebensysteme, elementare Verbrennungsrechnung, Stoffwerte von Rauchgasen • Wärme- und Strömungstechnik: Energiebilanz und Wirkungsgrad, Wärmebilanz des Wasser/Dampfsystems und der Brennkammer, Luftvorwärmung, Brennkammerdimensionierung (Belastungskennzahlen, Wärmeübertragung durch Strahlung), Bilanzierung eines Heizflächenabschnitts, Heizflächenanordnung und -gestaltung, Verdampfungsvorgang (Wärmeübergang, Siedekrisen, Druckverlust, Stabilität, Strömungsverteilung, Komponentenauslegung), Wärmeübergang durch Konvektion, Druckverlust, Möglichkeiten der Dampftemperaturregelung, rauchgasseitige Schwingungen • Komponenten und Nebenanlagen: Druckteile, Tragkonstruktion, Luft- und Rauchgassystem, Komponenten zur Brennstoffzerkleinerung und -zuteilung, Komponenten der Feuerungsanlage, Systeme zur Rauchgasreinigung, Wärmeverschiebesysteme • Werkstoffe und Festigkeit: Berechnung der maximalen Drücke und Temperaturen, Spannungskategorien, Spannungshypothesen und Kesselformel, Spannungsbegrenzung, Werkstoffe, Erschöpfungsrechnung • Betriebsweisen, Anfahren und Dynamik: Schaltungsvarianten (für Dampfkraftwerke), Belastungsweise, dynamische Merkmale

	eines Kraftwerksblocks, Blockregelung und Betriebsweisen, Laständerungsvermögen, Einzelregelungen, Anlagenschutz • Speisewasserchemie und Korrosion: Chemie des Arbeitsmittels Wasser/Dampf, Korrosionen an von Wasser bzw. Dampf berührten Bauteilen, Korrosionen auf der Rauchgasseite • Neuere Entwicklungen: senkrechte Verdampferberohrung für Zwangdurchlaufdampferzeuger, Kohlevortrocknung, höhere Dampfzustände und Werkstoffentwicklungen, alternative Dampferzeugerkonzepte, Abwärmenutzung, Konzepte mit CO2-Abscheidung
14. Literatur:	• Vorlesungsmanuskript „Dampferzeugung" • Übungsunterlagen „Dampferzeugung"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	305701 Vorlesung und Übung Dampferzeugung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumzeit/Nachbearbeitungszeit: ca. 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30571 Dampferzeugung (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentationen, Skripte zu Vorlesungen und Übungen, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme

2. Modulkürzel:	042500041	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Empfohlen: Grundlagen der Elektrotechnik, Grundlagen der Regelungstechnik, Mathematik
12. Lernziele:	Absolventen des Moduls verstehen das dynamische Verhalten großer elektrischer Verbundsysteme. Sie haben vertiefte Kenntnisse der Dynamik der beteiligten Komponenten (Generatoren, Kraftwerke, Verbraucher, Regeleinrichtungen, Power System Stabilizer, FACTS, etc.) sowie deren dynamischen Einflüsse beim Zusammenwirken im Verbundsystem. Sie können Oszillationen im Verbundnetz erkennen, mathematisch beschreiben und bewerten. Sie wissen, wie stabilitätsgefährdende Zustände erkannt und verhindert werden können.
13. Inhalt:	Einführung: • Bedeutung des Verbundnetzbetriebs • Teilnehmer im Verbundnetzbetrieb • Randbedingungen für einen stabilen Netzbetrieb

Grundlegende Zusammenhänge der Netzdynamik

- Leitungs-Frequenzverhalten
- Einfluss der Schwungmassen (Netzanlaufzeit)
- Einfluss des Netzes (Netzselbsregeleffekt)
- Automatisierte Regeleinrichtungen (Primär- und Sekundärregelung)

Dynamik der Betriebsmittel im Verbundnetz

- Zusammenhang der Netzdynamik mit den dyn. Eigenschaften der Betriebsmittel
- Dynamische Eigenschaften aller wesentlichen Betriebsmittel im Verbundnetz, d.h.
- Dynamik konventioneller Kraftwerke inkl. Regeleinrichtungen
- Dynamische Eigenschaften neuer Erzeuger: WKAs, PV-Anlagen, etc.

Netzregelung

- Konzept der Leistungs-Frequenz-Regelung: Primär-, Sekundär- sowie Minuten-Reserve
- Technische Umsetzung der Leistungs-Frequenz-Regelung in Kraftwerken: Primär-, Sekundär- und Tertiär-Regelung sowie Drehzahlregelung
- Richtlinien: Rahmenbedingungen für die Leistungs-Frequenz-Regelung
- Auswirkungen unterschiedlicher Regler-Einstellungen auf das Frequenzverhalten
- Konzept und technische Umsetzung weiterer Regeleinrichtungen (z.B. Spannungsregelung)

Netzstabilität

- Einführung in die Wesentlichen Stabilitätsaspekte in elektrischen Verbundsystemen

Ursachen von Netzpendelungen

- Pendelung des Synchrongenerators am Netz und der Einfluss weiterer Einflussgrößen wie Leitungsimpedanzen, Lastflüsse, Spannung und Generatorleistung
- Elektromechanische Ausgleichsbewegung (Netzpendelungen) und elektromechanische Wellenausbreitung
- Dämpfung von Netzpendelungen (Power System Stabilizer und Leistungselektronik)

Analyse von Netzpendelungen

- Simulationsbasierte Methoden im Zeit- und Frequenzbereich am Beispiel des Kontinentaleuropäischen Verbundsystems
- Messdatenbasierte Methoden zur Analyse von Netzpendelungen
- Online-Monitoring Systeme

14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, Nationale und internationale Netzcodes (TransmissionCode, DistributionCode, UCTE Operation Handbook), einschlägige Veröffentlichungen, Lehrbücher (z.B. Kundur: Power System Stability and Control)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	291801 Vorlesung Dynamik elektrischer Verbundsysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h

	Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29181 Dynamik elektrischer Verbundsysteme (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentation, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 21760 Elektrische Energienetze II

2. Modulkürzel:	050310022	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	• Ulrich Schärli • Krzysztof Rudion • Stefan Tenbohlen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Elektrische Energienetze I oder vergleichbare externe Vorlesung
12. Lernziele:	Studierende können die Leitungsbeläge von Drehstrom-Freileitungen und -Kabeln bestimmen. Unsymmetrische, insbesondere einpolige Kurzschlüsse bzw. Erdschlüsse können sie berechnen und die dabei auftretenden Vorgänge beurteilen. Darauf aufbauend können sie Fragen zur elektromagnetischen Kopplung und Beeinflussung durch Freileitungen beantworten. Sie können die thermische Belastbarkeit von Kabeln berechnen und kennen wichtige Einflussparameter. Sie können die Lastflussberechnung nach Newton-Raphson anwenden und deren Ergebnisse beurteilen. Oberschwingungen und Spannungsschwankungen können sie abschätzen. Sie kennen die aktuellen HGÜ-Techniken und deren Anwendungsfälle.
13. Inhalt:	- Kennwerte von Drehstrom-Freileitungen und -Kabeln - Belastbarkeit von Kabeln - Vorgänge bei Erdschluss und Erdkurzschluss, Sternpunktbehandlung - Beeinflussung - Lastflussberechnung - Zustandserkennung - Netzrückwirkungen - Hochspannungs-Gleichstrom-Übertragung (HGÜ)
14. Literatur:	- Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze, Springer-Verlag - Heuck, Dettmann: Elektrische Energieversorgung. Vieweg-Verlag - Hosemann (Hg.): Hütte Taschenbücher der Technik. Elektrische Energietechnik. Band 3: Netze. Springer-Verlag

	- Handschin: Elektrische Energieübertragungssysteme. Teil 1: Stationärer Betriebszustand. Hüthig-Verlag - Brakelmann: Belastbarkeiten der Energiekabel. VDE-Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 217601 Vorlesung Elektrische Energienetze II • 217602 Übung Elektrische Energienetze II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	21761 Elektrische Energienetze II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Overhead, Tafelanschrieb, Powerpointpräsentation
20. Angeboten von:	Institut für Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen

2. Modulkürzel:	050310025	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	Rainer Joswig
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	- Elektrische Energietechnik - Elektrische Energienetze 1.
12. Lernziele:	Der Studierende hat Kenntnisse der komplexen technisch-organisatorischen Systeme der länderübergreifenden Elektrizitäts- und Gasversorgung in ihrem gesellschaftlichen und wirtschaftlichen Umfeld, sowie der wesentlichen, wirksamen Faktoren und Prozesse. Er hat die Fähigkeit, Probleme von Verbundbetrieb und -nutzung richtig im Zusammenhang einzuordnen und Ansätze für Problemlösungen zu identifizieren.
13. Inhalt:	- Verbundbetrieb großer Netze - Besonderheiten bei der Kupplung von Netzen - Netzführung, Energie-Dispatching und Netzleittechnik

	- Netzregelung in Verbundsystemen - Elektrizitätswirtschaftliche Verfahren und Kostenfragen - Stromhandel und Marktliberalisierung
14. Literatur:	Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze Springer-Verlag, 6. Aufl., 2004
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368401 Vorlesung Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 52 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36841 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen (BSL), schriftlich und mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 15440 Firing Systems and Flue Gas Cleaning

2. Modulkürzel:	042500003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Günter Scheffknecht
9. Dozenten:	Günter Scheffknecht
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Fundamentals of Engineering Science and Natural Science, fundamentals of Mechanical Engineering, Process Engineering, Reaction Kinetics as well as Air Quality Control
12. Lernziele:	The students of the module have understood the principles of heat generation with combustion plants and can assess which combustion plants for the different fuels - oil, coal, natural gas, biomass and waste - and for different capacity ranges are best suited, and how furnaces and firing systems need to be designed that a high energy efficiency with low pollutant emissions could be achieved. In addition, they know which flue gas cleaning techniques have to be applied to control the remaining pollutant emissions. Thus, the students acquired the necessary competence for the application and evaluation of air quality control measures in combustion plants for further studies in the fields of Air Quality Control, Energy and Environment and, finally, they got the competence for combustion plants' manufactures, operators and supervisory authorities.
13. Inhalt:	**I: Combustion and Firing Systems:** Characterisation of fuels, combustion fundamentals, gasification principles, design of firing and gasification systems **II: Flue Gas Cleaning:** Methods for dust removal, nitrogen oxide reduction (catalytic/ non-catalytic), flue gas desulfurisation (dry and wet), processes for the separation of specific pollutants.
14. Literatur:	**I:** • Lecture notes „Combustion and Firing Systems" • Skript • Notes for practical work

	II: • Lecture notes "Flue gas cleaning" • Skript • Notes for practical work
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	154402 Lecture: Firing Systems and Flue Gas Cleaning
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h V Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15441 Firing Systems and Flue Gas Cleaning (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PowerPoint Presentations, Black board, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 15960 Kraftwerksanlagen

2. Modulkürzel:	042500011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Uwe Schnell
9. Dozenten:	• Uwe Schnell • Arnim Wauschkuhn
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche und naturwissenschaftliche Grundlagen, Grundlagen in Maschinenbau, Verfahrenstechnik, Thermodynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden des Moduls haben die Energieerzeugung mit Kohle und/oder Erdgas in Kraftwerken verstanden. Sie kennen die verschiedenen Kraftwerks-, Kombiprozesse und CO_2-Abscheideprozesse. Sie sind in der Lage, die Klimawirksamkeit und die Wirtschaftlichkeit der einzelnen Kraftwerksprozesse zu beurteilen und für den jeweiligen Fall die optimierte Technik anzuwenden.
13. Inhalt:	**Kraftwerksanlagen I (Schnell):** • Energie und CO_2-Emissionen, Energiebedarf und -ressourcen, CO_2-Anreicherungs- und Abscheideverfahren, Referenzkraftwerk auf der Basis von Stein- und Braunkohle, Wirkungsgradsteigerung durch fortgeschrittene Dampfparameter, Prinzipien des Gas- und Dampfturbinenkraftwerks. **Kraftwerksanlagen II (Schnell):** • Erdgas-/Kohle-Kombi- und Verbundkraftwerke, Kombinierte Kraftwerksprozesse (insbes. Kohledruckvergasung), Vergleich von Kraftwerkstechnologien. **Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik (Wauschkuhn):** • Grundlagen und Methoden der Investitionsrechnung, Investitions- und Betriebskosten von Kraftwerken, Bestimmung der

	Wirtschaftlichkeit von Kraftwerken und Beispiele zur Anwendung der Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik.
14. Literatur:	• Vorlesungsmanuskript „Kraftwerksanlagen I“ • Vorlesungsmanuskript „Kraftwerksanlagen II“ • Vorlesungsmanuskript „Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik“ • Weiterführende Literaturhinweise in den Vorlesungen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 159601 Vorlesung Kraftwerksanlagen I • 159602 Vorlesung Kraftwerksanlagen II • 159603 Vorlesung Wirtschaftlichkeitsrechnung in der Kraftwerkstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 70 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 110 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15961 Kraftwerksanlagen (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentationen, Skripte zu den Vorlesungen, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 15970 Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen

2. Modulkürzel:	042500012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Uwe Schnell
9. Dozenten:	• Uwe Schnell • Oliver Thomas Stein • Benedetto Risio
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, fundierte Grundlagen in Mathematik, Physik und Informatik. Fundamentals of engineering sciences and profound knowledge of mathematics, physics, and information technology.
12. Lernziele:	Die Studierenden des Moduls haben die Prinzipien und Möglichkeiten der Modellierung und Simulation von Feuerungsanlagen sowie insbesondere der Turbulenzmodellierung verstanden. Sie können beurteilen für welchen Verwendungszweck, welche Simulationsmethode am besten geeignet ist. Sie können erste einfache Anwendungen der Verbrennungs- und Feuerungssimulation realisieren und verfügen über die Basis zur vertieften Anwendung der Methoden, z.B. in einer studentischen Arbeit. Students will learn the principles and the possibilities of modelling and simulation of technical combustion systems. They will study which models and which simulation methods are suitable for different applications. They will be able to perform simple combustion simulations, and based on this knowledge they will have the prerequisites for applying these fundamentals, e.g. in the frame of a student's project.
13. Inhalt:	I: Verbrennung und Feuerungen II (Schnell): • Strömung, Strahlungswärmeaustausch, Brennstoffabbrand und Schadstoffentstehung in Flammen und Feuerräumen: Grundlagen, Berechnung und Modellierung.

II: Simulations- und Optimierungsmethoden für die Feuerungstechnik (Risio):
• Einsatzfelder für technische Flammen in der Energie- und Verfahrenstechnik, Techniken zur Abbildung industrieller Feuerungssysteme, Aufbau und Funktion moderner Höchstleistungsrechner, Algorithmen und Programmiertechnik für die Beschreibung von technischen Flammen auf Höchstleistungsrechnern, Besuch des Virtual-Reality (VR)-Labors des HLRS und Demonstration der VR-Visualisierung für industrielle Feuerungen, Methoden zur Bestimmung der Verlässlichkeit feuerungstechnischer Vorhersagen (Validierung) an Praxis-Beispielen, Optimierung in der Feuerungstechnik: Gradientenverfahren, Evolutionäre Verfahren und Genetische Algorithmen

III: Grundlagen technischer Verbrennungsvorgänge III (Stein):
• Lösung nicht-linearer Gleichungssysteme
• Verfahren zur Zeitdiskretisierung
• Homogene Reaktoren
• Eindimensionale Reaktoren/Flammen

I: Combustion and Firing Systems II (Schnell):
Fundamentals of model descriptions for turbulent reacting fluid flow, radiative heat transfer, combustion of fuels, and pollutant formation in flames and furnaces.

II: Simulation and Optimization Methods for Combustion Systems (Risio):
Applications of technical flames in energy technology and process engineering, techniques for "mapping" of industrial combustion systems on computers, design and operation of state-of-the art super computers at HLRS University of Stuttgart, algorithms and programming paradigms for modelling technical flames on super computers, visit of the Virtual Reality (VR) laboratory at HLRS, demonstration of VR visualization of industrial flames, methods for determining the reliability of predictions ("validation") using exemplary technical flames, and optimization methods (gradient methods, evolutionary methods and genetic algorithms).

III: Fundamentals of Technical Combustion Processes III (Stein):
Solution of non-linear equation systems
Methods for temporal discretization
Homogeneous reactors
One-dimensional reactors/flames

14. Literatur:

- Vorlesungsmanuskript „Verbrennung & Feuerungen II“
- Vorlesungsmanuskript „Simulations- und Optimierungsmethoden für die Feuerungstechnik“
- Vorlesungsfolien „Grundlagen technischer Verbrennungsvorgänge III"
- S.R. Turns, "An Introduction to Combustion: Concepts and Applications", 2nd Edition, McGraw Hill (2006)
- J. Warnatz, U. Maas, R.W. Dibble, "Verbrennung", 4th Edition, Springer (2010)
- J.H. Ferziger, M. Peric, "Computational Methods for Fluid Dynamics", 3rd Edition, Springer (2002)

15. Lehrveranstaltungen und -formen:

• 159701 Vorlesung Verbrennung und Feuerungen II

	• 159702 Vorlesung Simulations- und Optimierungsmethoden für die Feuerungstechnik • 159703 Vorlesung Grundlagen technischer Verbrennungsvorgänge III
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 62 h Selbststudium: 118 h Gesamt: 180 h Time of attendance: 62 hrs Time outside classes: 118 hrs Total time: 180 hrs
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15971 Modellierung und Simulation von Technischen Feuerungsanlagen (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Skripte zu Vorlesungen und Praktikum, ILIAS, Computeranwendungen
20. Angeboten von:	

Modul: 37010 Netzintegration von Windenergie

2. Modulkürzel:	050310026	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	Markus Pöller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Elektrische Energienetze 1
12. Lernziele:	Der Studierende kann Probleme des Zusammenspiels von Windenergieanlagen und Energieversorgungsnetzen richtig im Zusammenhang einordnen und Ansätze für Problemlösungen identifizieren.
13. Inhalt:	- Physikalische Grundlagen der Windturbine - Aerodynamische Grundlagen - Generatorkonzepte - Netzrückwirkungen - Betrieb von Netzen mit hohem Windenergieanteil - Einfluss der Windenergie auf die Netzstabilität - Fallbeispiele
14. Literatur:	• Hau, Windkraftanlagen - Grundlagen, Technik, Einsatz, Wirtschaftlichkeit, 4. Aufl., 2008 • Heier, Windkraftanlagen - Systemauslegung, Integration und Regelung, 4. Aufl., 2005 • Hormann/Just/Schlabbach, Netzrückwirkungen, 3. Aufl., 2008 • Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze Springer-Verlag, 6. Aufl., 2004 • V. Crastan, Elektrische Energieversorgung II, 2 Aufl., 2008
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	370101 Vorlesung Netzintegration von Windenergie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37011 Netzintegration von Windenergie (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint, Tafel
20. Angeboten von:	Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 21930 Photovoltaik II

2. Modulkürzel:	050513020	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Heinz Werner
9. Dozenten:	• Jürgen Heinz Werner • Markus Schubert
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Photovoltaik I
12. Lernziele:	Kenntnisse über den Aufbau, die Leistungsfähigkeit, Charakterisierung und Wirtschaftlichkeit von Photovoltaikanlagen
13. Inhalt:	1) Solarstrahlung 2) Solarzellen: Alternativen zu konventionellem, kristallinen Silizium 3) Markt und Wirtschaftlichkeit von Photovoltaikanlagen 4) Module: Temperatur, Verschaltung, Schutzdioden 5) Standort und Verschattung 6) Komponenten von Photovoltaikanlagen 7) Planung und Dimensionierung 8) Simulationen 9) Installation und Inbetriebnahme 10) Betrieb, Wartung, Monitoring 11) Photovoltaische Messtechnik
14. Literatur:	- K. Mertens, Photovoltaik: Lehrbuch zu Grundlagen, Technologie und Praxis, 2. Auflage (Hanser, Berlin, 2013) - DGS-Leitfaden, Photovoltaische Anlagen (Deutsche Gesellschaft für Sonnenenergie, Berlin, 2012)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 219301 Vorlesung Photovoltaik II • 219302 Übung Photovoltaik II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	21931 Photovoltaik II (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Powerpoint, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Photovoltaik

Modul: 28550 Regelung von Kraftwerken und Netzen

2. Modulkürzel:	042500042	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Absolventen des Moduls kennen die kraftwerks- und netzseitigen Automatisierungs- und Regelungsaufgaben im Bereich der Stromerzeugung. Sie sind mit den aktuellen nationalen und internationalen Spezifikationen und Richtlinien für die Standard-Regelaufgaben in der Stromerzeugung vertraut und können bestehende Regelungen und ihre Auswirkungen auf das Verbundsystem bewerten.
13. Inhalt:	I: Einführung I.1 Aufbau elektrischer Energieversorgungssysteme I.2 Grundlagen der Systemdynamik und der Regelungstechnik I.3: Europäisches Verbundnetz und Verbundnetze weltweit I.4 Stromerzeugung und Netzbetrieb im liberalisierten Versorgungssystem II: Dynamisches Verhalten und Regelung der Netzpartner II.1a: fossile Dampfkraftwerke II.1b: Kernkraftwerke II.1c: Solarthermische Kraftwerke II.1d: Wasserkraftwerke II.1e: Windkraftanlagen II.1f: weitere dezentrale Erzeuger II.2: Verbraucher II.3: Netzbetriebsmittel/Leistungselektronik III: Netzregelung und Systemführung III.1: Frequenz-Wirkleistungs-Regelung III.2: Spannungsregelung III.3: Dynamisches Netzverhalten III.4: Monitoring IV: Aktuelle Herausforderungen IV.1: Einbindung erneuerbarer Energien

	IV.2: Ausweitung des europäischen Stromhandels IV.3: Erweiterungen des europäischen Verbundnetzes V: Übungen V.1: Fossil befeuerte Kraftwerke V.2: Kernkraftwerke und Wasserkraftwerke V.3: Leistungs-Frequenzregelung V.4: Lastflussrechnung
14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, Nationale und internationale Netzcodes (TransmissionCode, DistributionCode, UCTE Operation Handbook)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	285501 Vorlesung Regelung von Kraftwerken und Netzen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 60 Stunden Selbststudium: 120 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	28551 Regelung von Kraftwerken und Netzen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	28550 Regelung von Kraftwerken und Netzen
19. Medienform:	Präsentation, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 30610 Regelungstechnik für Kraftwerke

2. Modulkürzel:	042500043	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Thermodynamik, Grundlagen der Regelungstechnik, Mathematik
12. Lernziele:	Die Absolventen des Moduls verstehen das Automatisierungssystem eines komplexen verfahrenstechnischen Prozesses. Neben den Grundlagen der Prozessautomatisierung erhalten sie Einblick in die Auslegung und Umsetzung moderner Regelungskonzepte in bestehenden Kraftwerksanlagen. Neben klassischen regelungstechnischen Methoden werden auch Zustandsregler und -beobachter sowie prädiktive Ansätze behandelt. Die Regelkonzepte werden ergänzt durch modellbasierte Steuerungskonzepte. Durch die Einbeziehung konkreter Forschungsprojekte wird ein hoher Praxisbezug hergestellt.
13. Inhalt:	• Grundlagen der Prozessautomatisierung • Verschiedene Blockführungskonzepte • Kraftwerksprozesse: Kohlekraftwerke und kombinierte Gas- und Dampfkraftwerke • Einsatz klassischer Regelungskonzepte • Einsatz von Zustandsregelung und -Beobachtung • Einsatz modellbasierter Steuerungen • Besuch des Heizkraftwerks der Uni Stuttgart
14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, einschlägige Veröffentlichungen und Konferenzbeiträge,

	Effenberger - Dampferzeugung Klefenz - Die Regelung von Dampfkraftanlagen und weitere Lehrbücher
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	306101 Vorlesung Regelungstechnik für Kraftwerke
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30611 Regelungstechnik für Kraftwerke (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	ILIAS, PPT-Präsentationen, Tafelanschrieb, Besuch des Heizkraftwerks
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

2106 Energiesysteme und Energiewirtschaft

Zugeordnete Module:

16000	Erneuerbare Energien
16020	Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme
29200	Energiesysteme und effiziente Energieanwendung
30800	Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte
32030	Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft
36820	Energie und Umwelt
36840	Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
36850	Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
67240	Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung
68280	Energetische Optimierung der Produktion
68390	Energiemärkte und Energiehandel
68400	Energiepolitik
69470	Energieeffizienz II - Branchentechnologien
69480	Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung
69490	Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien

Modul: 16020 Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme

2. Modulkürzel:	042410042	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andreas Friedrich
9. Dozenten:	Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Abgeschlossenes Grundstudium und Grundkenntnisse Ingenieurwesen
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen verstehen das Prinzip der elektrochemischen Energiewandlung und können aus thermodynamischen Daten Zellspannungen und theoretische Wirkungsgrade ermitteln. Die Teilnehmer/-innen kennen die wichtigsten Werkstoffe und Materialien in der Brennstoffzellentechnik und können die Funktionsanforderungen benennen. Die Teilnehmer/innen beherrschen die mathematischen Zusammenhänge, um Verluste in Brennstoffzellen zu ermitteln und technische Wirkungsgrade zu bestimmen. Sie kennen die wichtigsten Untersuchungsmethoden für Brennstoffzellen und Brennstoffzellensystemen. Die Teilnehmer/-innen können die wichtigsten Anwendungsbereiche von Brennstoffzellensystemen und ihre Anforderungen benennen. Sie besitzen die Fähigkeit, typische Systemauslegungsaufgaben zu lösen. Die Teilnehmer/-innen verstehen die grundlegenden Veränderungen und Triebkräfte der relevanten Märkte, die zu der Entwicklung von Brennstoffzellen und der Einführung einer Wasserstoffinfrastruktur führen.
13. Inhalt:	• **Einführung in die Energietechnik,** Entwicklung nachhaltiger Energietechnologien, Erscheinungsformen der Energie; Energieumwandlungsketten, Elektrochemische Energieerzeugung: - Systematik - • **Thermodynamische Grundlagen** der elektrochemischen Energieumwandlung, Chemische Thermodynamik: Grundlagen und Zusammenhänge, Elektrochemische Potentiale und die freie Enthalpie DeltaG, Wirkungsgrad der elektrochemischen Stromerzeugung, Druckabhängigkeit der elektrochemischen Potentiale / Zellspannungen, Temperaturabhängigkeit der elektrochemischen Potentiale

- **Aufbau und Funktion von Brennstoffzellen,** Komponenten: Anforderungen und Eigenschaften, Elektrolyt: Eigenschaften verschiedener Elektrolyte, Elektrochemische Reaktionsschicht von Gasdiffusionselektroden, Gasdiffusionsschicht, Stromkollektor und Gasverteiler, Stacktechnologie
- **Technischer Wirkun gsgrad** , Strom-Spannungskennlinien von Brennstoffzellen; U(i)-Kennlinien, Transporthemmungen und Grenzströme, zweidimensionale Betrachtung der Transporthemmungen, Ohm`scher Bereich der Kennlinie, Elektrochemische Überspannungen: Reaktionskinetik und Katalyse, experimentelle Bestimmung einzelner Verlustanteile

Technik und Systeme (SS):

- **Überblick:** Einsatzgebiete von Brennstoffzellensystemen, stationär, mobil, portabel
- **Brennstoffzellensysteme ,** Niedertemperaturbrennstoffzellen, Alkalische Brennstoffzellen, Phosphorsaure Brennstoffzellen-, Polymerelektrolyt-Brennstoffzellen, Direktmethanol-Brennstoffzellen, Hochtemperaturbrennstoffzellen, Schmelzkarbonat-Brennstoffzellen, Oxidkeramische Brennstoffzellen
- **Einsatzbereiche von Brennstoffzellensystemen,** Verkehr: Automobilsystem, Auxiliary Power Unit (APU), Luftfahrt, stationäre Anwendung: Dezentrale Blockheizkraftwerke, Hausenergieversorgung, Portable Anwendung: Elektronik, Tragbare Stromversorgung, Netzunabhängige Stromversorgung
- **Brenngasbereitstellung und Systemtechnik** , Wasserstoffherstellung: Methoden, Reformierung, Systemtechnik und Wärmebilanzen,
- **Ganzheitliche Bilanzierung** , Umwelt, Wirtschaftlichkeit, Perspektiven der Brennstoffzellentechnologien

14. Literatur:	• Vorlesungszusammenfassungen, empfohlene Literatur: • P. Kurzweil, Brennstoffzellentechnik, Vieweg Verlag Wiesbaden, ISBN 3-528-03965-5
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 160201 Vorlesung Grundlagen Brennstoffzellentechnik • 160202 Vorlesung Brennstoffzellentechnik, Technik und Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16021 Brennstoffzellentechnik - Grundlagen, Technik und Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Kombination aus Multimediapräsentation, Tafelanschrieb und Übungen.
20. Angeboten von:	Institut für Thermodynamik und Wärmetechnik

Modul: 36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien

2. Modulkürzel:	042411045	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andreas Friedrich
9. Dozenten:	Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/innen haben Kenntnisse in Grundlagen und Anwendungen der Batterietechnik. Sie verstehen das Prinzip der elektrochemischen Energieumwandlung und sind in der Lage, Zellspannung und Energiedichte mit Hilfe thermodynamischer Daten zu errechnen. Sie kennen Aufbau und Funktionsweise von typischen Batterien (Alkali- Mangan, Zink-Luft) und Akkumulatoren (Blei, Nickel- Metallhydrid, Lithium). Sie verstehen die Systemtechnik und Anforderungen typischer Anwendungen (portable Geräte, Fahrzeugtechnik, Pufferung regenerativer Energien, Hybridsysteme). Sie haben grundlegende Kenntnisse von Herstellungsverfahren, Sicherheitstechnik und Entsorgung.
13. Inhalt:	- Grundlagen: Elektrochemische Thermodynamik, Elektrolyte, Grenzflächen, elektrochemische Kinetik - Primärzellen: Alkali-Mangan - Sekundärzellen: Blei-Säure, Nickel-Metallhydrid, Lithium-Ionen

	- Anwendungen: Systemtechnik, Hybridisierung, portable Geräte, Fahrzeugtechnik, regenerative Energien - Herstellung, Sicherheitstechnik und Entsorgung
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung; A. Jossen und W. Weydanz, Moderne Akkumulatoren richtig einsetzen (2006).
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368501 Vorlesung Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Vor- / Nachbereitung: 62 h Gesamtaufwand: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36851 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb und Powerpoint-Präsentation
20. Angeboten von:	

Modul: 68280 Energetische Optimierung der Produktion

2. Modulkürzel:	042610001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Sauer
9. Dozenten:	Alexander Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, Grundlagen der Investitionsrechnung
12. Lernziele:	Der Studierende kennt: • die verschiedenen politischen und wirtschaftlichen Rahmenbedingungen zur Förderung von industriellen Effizienzmaßnahmen • Methoden zur Wirtschaftlichkeitsbewertung von Investitionsprojekten in Energieeffizienzmaßnahmen und kann die geeignetste davon auswählen • unterschiedliche Methoden zur Steigerung der betrieblichen Energieeffizienz und kann entsprechend den Gegebenheiten im Unternehmen eine geeignete Methode wählen, anwenden und Ergebnisse richtig deuten • die grundlegenden Begriffe zur Beurteilung der energetischen Qualität • verschiedene Effizienztechnologien (z.B.: Wärmepumpe, BHKW, usw) und versteht es diese unter Nutzung von Synergieeffekten geschickt in Produktionsprozesse zu integrieren • die Vorteile einer intelligent verschalteten Produktion • die Eigenschaften und Anwendungsbereiche verschiedener Energiespeichertechnologien und wie diese in Kombination mit erneuerbaren Energien verwendet werden können • den Unterschied zwischen Lastmanagement, -verschiebung, -verzicht und -abwurf
13. Inhalt:	Behandelte Inhalte: • Energieeffizienz im internationalen Kontext • Programme, Geschäftsmodelle und Finanzierung von Energieeffizienz

	• Im Rahmen der Vorlesung führen die Vorlesungsteilnehmer eigenständig eine Energieeffizienzanalyse im Haushalt durch. • Methoden zur Steigerung der Energieeffizienz • Technologische Ansätze zur Steigerung der Energieeffizienz • Ausgewählte Energiespeichertechnologien in der Produktion • Lastmanagement („Demand Side Management“) • Industrial Smart Grids
14. Literatur:	Online-Manuskript Neugebauer, R.; Handbuch Ressourcenorientierte Produktion; Carl Hanser Verlag Bauernhansl, T.; Energieeffizienz in Deutschland - eine Metastudie
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	682801 Vorlesung Energetische Optimierung der Produktion
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium incl. Prüfungsvorbereitung: 62 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	68281 Energetische Optimierung der Produktion (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0, schriftlich (60 min), eventuell oral (20 min.)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 36820 Energie und Umwelt

2. Modulkürzel:	041210003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Rainer Friedrich
9. Dozenten:	Rainer Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kenntnisse in Thermodynamik, Chemie, Physik
12. Lernziele:	Die Teilnehmer können die bei der Umwandlung bzw. Nutzung von Energie entstehenden Umwelteinwirkungen (z. B. Emissionen von Schadstoffen und Klimagasen) benennen und quantifizieren. Sie können überdies die durch die Umwelteinwirkungen entstehenden Auswirkungen auf Umwelt (Biodiversität), Klima und Gesundheit abschätzen und kennen Maßnahmen zur Verminderung der Auswirkungen.
13. Inhalt:	a) Umwelteinwirkungen durch Energieumwandlung im Normalbetrieb und bei Unfällen, insbesondere Betrachtung der Kategorien: Luftschadstoffbelastung: Feinstaub, SO2, NOx, CO, Feinstaub, VOC, NH3, Schwermetalle,... Treibhausgasemissionen Emission radioaktiver Stoffe Flächen'verbrauch' Lärm Abwärme elektromagnetische Strahlung. b) Transport und chemische oder physikalische Umwandlung der emittierten Stoffe oder der emittierten Energie in den Umweltmedien (Luft, Boden, Wasser,...);

	c) Schäden bzw. Risiken durch die Exposition, insbesondere Gesundheitsrisiken und Schäden an Ökosystemen (Biodiversitätsverluste), Schäden durch Klimaänderungen, Schäden an Materialien und Ernteverluste. d) Gesetze, Verordnungen, Direktiven zur Kontrolle der Umwelteinwirkungen; technische und nicht-technische Maßnahmen zur Verminderung von Umweltein- und -auswirkungen.
14. Literatur:	• Online-Manuskript • Borsch, P. Wagner, H.-J. 1997: Energie und Umweltbelastung; Berlin: Springer-Verlag • Möller, D. 2003: Luft - Chemie, Physik, Biologie, Reinhaltung, Recht; Berlin: de Gruyter • Roth, E. 1994: Mensch, Umwelt und Energie : die zukünftigen Erfordernisse und Möglichkeiten der Energieversorgung; Düsseldorf: etv • Fifth Assessment Report (AR5) 2015 of the 'International Panel on Climate Change': online unter www.ipcc.ch
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368201 Vorlesung und OnlineÜbungen Energie und Umwelt
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h **Gesamt: 90 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36821 Energie und Umwelt (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung und teilweise Tafelanschrieb, Lehrfilme, begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 69490 Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien

2. Modulkürzel:	041211011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Radgen
9. Dozenten:	Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul „Energiewirtschaft und Energieversorgung“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Struktur des Energieverbrauchs in Industrie, Handel und Gewerbe. Sie kennen Definitionen, Begriffe und Methoden im Zusammenhang mit Energieeffizienz. Sie haben ein Verständnis für die Einflussfaktoren auf den Energieverbrauch und Kenntnisse in Bezug auf Hemmnisse bei der Umsetzung in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung. Sie verfügen über Kenntnisse im Bereich der Messtechnik und die Fähigkeit zur wirtschaftlichen Bewertung von Energieeffizienzinvestitionen. Sie kennen die wesentlichen Querschnitts mit energetischer Bedeutung.
13. Inhalt:	• Energieverbrauch und Energieeinsparpotentiale • Einflussfaktoren des Energieverbrauchs • Querschnittstechnologien (Elektromotoren, Druckluft, Pumpen, Kälte, Ventilatoren, Trockner und Öfen, Wärmeübertrager und Abwärmenutzung, Beleuchtung, Dampf- und Warmwassererzeugung, Transformatoren)
14. Literatur:	Skript Blesl, M.; Kessler, A.: Energieeffizienz in der Industrie, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2013 Rebhahn (Hrsg.): Energiehandbuch - Gewinnung, Wandlung und Nutzung von Energie. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2002.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	694901 Vorlesung Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h

	Gesamt: 90 h	
17. Prüfungsnummer/n und -name:	69491	Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 60 min oder mündlich 20 min
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 69470 Energieeffizienz II - Branchentechnologien

2. Modulkürzel:	041211012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Radgen
9. Dozenten:	• Markus Blesl • Alois Kessler • Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul „Energiewirtschaft und Energieversorgung“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Struktur des Energieverbrauchs in Industrie, Handel und Gewerbe. Sie kennen Definitionen, Begriffe und Methoden im Zusammenhang mit Energieeffizienz. Sie haben ein Verständnis für die Einflussfaktoren auf den Energieverbrauch und Kenntnisse in Bezug auf Hemmnisse bei der Umsetzung in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung. Sie verfügen über Kenntnisse im Bereich der Messtechnik und die Fähigkeit zur wirtschaftlichen Bewertung von Energieeffizienzinvestitionen. Sie kennen die wesentlichen Branchentechnologien mit energetischer Bedeutung.
13. Inhalt:	• Energieverbrauch und Energieeinsparpotentiale • Einflussfaktoren des Energieverbrauchs • Branchentechnologien (Metallerzeugung und -verarbeitung, Chemische Industrie, Steine und Erden (Zement, Glas, Keramik), Holz-/Papierindustrie, Lebensmittelindustrie, Galvanik, Lackierung, Rechenzentren) • Übertragung auf andere Branchen oder Prozesse
14. Literatur:	• Skript • Blesl, M.; Kessler, A.: Energieeffizienz in der Industrie, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2013 • Rebhahn (Hrsg.): Energiehandbuch - Gewinnung, Wandlung und Nutzung von Energie. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2002.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	694701 Vorlesung Energieeffizienz II - Branchentechnologien

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	69471 Energieeffizienz II - Branchentechnologien (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 60 min oder mündlich 20 min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 69480 Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung

2. Modulkürzel:	041211010	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Radgen
9. Dozenten:	• Markus Blesl • Alois Kessler • Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul „Energiewirtschaft und Energieversorgung“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Struktur des Energieverbrauchs in Industrie, Handel und Gewerbe. Sie kennen Definitionen, Begriffe und Methoden im Zusammenhang mit Energieeffizienz. Sie haben ein Verständnis für die Einflussfaktoren auf den Energieverbrauch und Kenntnisse in Bezug auf Hemmnisse bei der Umsetzung in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung. Sie verfügen über Kenntnisse im Bereich der Messtechnik und die Fähigkeit zur wirtschaftlichen Bewertung von Energieeffizienzinvestitionen. Sie kennen die wesentlichen Querschnitts- und Branchentechnologien mit energetischer Bedeutung.
13. Inhalt:	• Energieverbrauch und Energieeinsparpotentiale • Einflussfaktoren des Energieverbrauchs • Querschnittstechnologien (Elektromotoren, Druckluft, Pumpen, Kälte, Ventilatoren, Trockner und Öfen, Wärmeübertrager und Abwärmenutzung, Beleuchtung, Dampf- und Warmwassererzeugung, Transformatoren) • Branchentechnologien (Metallerzeugung und -verarbeitung, Chemische Industrie, Steine und Erden (Zement, Glas, Keramik), Holz-/Papierindustrie, Lebensmittelindustrie, Galvanik, Lackierung, Rechenzentren) • Übertragung auf andere Branchen oder Prozesse
14. Literatur:	• Skript

	• Blesl, M.; Kessler, A.: Energieeffizienz in der Industrie, Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2013 • Rebhahn (Hrsg.): Energiehandbuch - Gewinnung, Wandlung und Nutzung von Energie. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2002.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 694801 Vorlesung Energieeffizienz I - Querschnittstechnologien • 694802 Vorlesung Energieeffizienz II - Branchentechnologien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	69481 Energieeffizienz in Industrie, Gewerbe, Handel und Dienstleistung (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 120 min oder mündlich 40 min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 68390 Energiemärkte und Energiehandel

2. Modulkürzel:	041210090	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	Kai Hufendiek
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Energiewirtschaft (z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung")
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen kennen die Grundbegriffe und Grundzüge von Energiemärkten, insbesondere die Märkte für Öl, Erdgas, Kesselkohle, Strom und Emissionsrechte. Dabei lernen Sie die Eigenschaften und Zusammenhänge von Commodity-Märkten (Warenmärkten) kennen: Märkte, Produkte, Marktplätze, Preisbildungsmechanismen, Eigenschaften von Angebot und Nachfrage, Rahmenbedingungen. Dabei werden die Mechanismen an Börsen und anderen Marktplätzen betrachtet. Sie lernen die Aufgabe solcher Märkte, Grundlagen für deren Effizienz und die Interessen der unterschiedlichen Akteure kennen. Sie setzen sich intensiv mit marktbasierten Risiken, insbesondere Preis- und Counterparty Risiken auseinander, lernen Methoden zur Messung und Konzepte zum Management solcher Risiken sowie Handelsstrategien kennen. Sie wissen, wie eine Handelsposition zu bestimmen ist, können diese bewerten und zielgerichtet verändern. Der Zusammenhang zwischen Märkten, Preiserwartungen, Risikomanagement und Investitionen ist ihnen geläufig sowie Vermarktungsstrategien für Energieerzeugungsanlagen und Speicher. Darüber hinaus lernen Sie die Organisation von Handelshäusern kennen, die in Commodity-Märkten agieren. Die in den Vorlesungen vermittelten theoretischen Grundlagen werden mittels eines Planspiels zum Thema Energiehandel interaktiv getestet..
13. Inhalt:	• Aufbau und Funktion von Energiemärkten • Rolle von Energiemärkten im Energiesystem

	• Produkte auf Energiemärkten • Regulierung von Märkten • Marktmacht von Unternehmen • Zusammenhang zwischen Information, Marktspielregeln, Marktstrukturen und Preisbildung • Aufgabe und Funktion von Risikomanagement und Risiko Controlling • Positionsbestimmung, Mark-to-Market, Risikomaße wie Value at Risk und ihre Aufgabe • Handels- und Risikomanagementstrategien wie Spekulation und Hedging • Konzept der Deltaposition und des Deltahedging • Eigenschaften von Derivaten und Grundzüge deren Bewertung • Detaillierte Betrachtung der Märkte für Rohöl und Ölprodukte, Erdgas, Kesselkohlen und Seefrachten, Emissionsrechten sowie Strom in Europa • Bewertung von Investitionen in wettbewerblichen Märkten und Entscheidungsmechanismen • Modellierung und Analyse von Märkten • Organisation und Verantwortung von Handelshäusern
14. Literatur:	• Online-Unterlagen zur Vorlesung • Schwintowski, H.-P. (Hrsg): Handbuch Energiehandel. Erich Schmidt Verlag & Co., 2014. • Stoft, S.: Power System Economics. IEEE Press, Wiley-Interscience, 2002. • Burger, M.; Schindmayr, G.; Graeber, B.: Managing Energy Risk. 2nd ed., Wiley, 2014.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 683901 Vorlesung Energiemärkte und Energiehandel • 683902 Projektseminar Planspiel Energiehandel
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	68391 Energiemärkte und Energiehandel (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 68400 Energiepolitik

2. Modulkürzel:	041210092	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	Joachim Pfeiffer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Energiewirtschaft (z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung", „Energiemärkte und Energiehandel“)
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen kennen die politischen Rahmenbedingungen von Energiemärkten in Europa und Deutschland (Regulierung und Wettbewerb). Die Teilnehmer/-innen kennen die zentrale Bedeutung sicherer, kostengünstiger und umweltverträglicher Energieversorgung vor dem Hintergrund nationaler Interessen sowie internationaler politischer und wirtschaftlicher Beziehungen. Sie benennen die Einflussfaktoren auf die langfristige Energiepreisentwicklung und verdeutlichen den Stellenwert von Wettbewerb auf den nationalen und internationalen Energiemärkten. Die Teilnehmer/-innen verstehen die Instrumente, Funktionsweise und Wirkungen der Energiepolitik.
13. Inhalt:	• Grundlagen der Energiepolitik • Entwicklung der Stromerzeugung in Deutschland und Europa • EU-Energiepolitik • Preisbildung in Energiemärkten - vom Monopol zum Wettbewerb • Klimapolitik - Grundlagen, internationale Dimension und internationale Umsetzung • Zusammensetzung und Entwicklung des deutschen Strommixes • Der Wärmemarkt • Verkehrspolitik als Energiepolitik • Geopolitische Aspekte der Energieversorgung
14. Literatur:	Online-Unterlagen

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	684001	Vorlesung Energiepolitik im Spannungsfeld von Wettbewerbsfähigkeit, Versorgungssicherheit und Umweltschutz
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 62 h Gesamt: 90 h	
17. Prüfungsnummer/n und -name:	68401	Energiepolitik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 29200 Energiesysteme und effiziente Energieanwendung

2. Modulkürzel:	041210010	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	• Kai Hufendiek • Peter Radgen
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Thermodynamik, Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung (z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung")
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundlagen der rationellen Energieanwendung und können die wichtigsten Methoden zur quantitativen Bilanzierung und Analyse von Energiesystemen anwenden und sind damit in der Lage, Energiesysteme zu bewerten.
13. Inhalt:	• Konzepte der Nachhaltigkeit • Analysemethoden des energetischen Zustandes von Anlagen und Systemen • Pinch-Analyse • Exergoökonomische Methode • Abwärmenutzungsoptimierung • Wärmerückgewinnung • Einsatz von Wärmepumpen • Systemvergleiche von Energieanlagen • Systeme mit Kraft-Wärme-Kopplung • Energiemanagementsysteme und Energie-Audits, Organisation von Energieeffizienz in Unternehmen
14. Literatur:	Online-Manuskript, Daten- und Arbeitsblätter
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	292001 Vorlesung und Übung Techniken der rationellen Energieanwendung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudium und Prüfungsvorbereitung: 138 h

	Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29201 Energiesysteme und effiziente Energieanwendung (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	45710 Energieeffizienz in der Industrie
19. Medienform:	• Beamergestützte Vorlesung • teilweise Tafelanschrieb • Lehrfilme • begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 36840 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen

2. Modulkürzel:	050310025	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Stefan Tenbohlen
9. Dozenten:	Rainer Joswig
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	- Elektrische Energietechnik - Elektrische Energienetze 1.
12. Lernziele:	Der Studierende hat Kenntnisse der komplexen technisch-organisatorischen Systeme der länderübergreifenden Elektrizitäts- und Gasversorgung in ihrem gesellschaftlichen und wirtschaftlichen Umfeld, sowie der wesentlichen, wirksamen Faktoren und Prozesse. Er hat die Fähigkeit, Probleme von Verbundbetrieb und -nutzung richtig im Zusammenhang einzuordnen und Ansätze für Problemlösungen zu identifizieren.
13. Inhalt:	- Verbundbetrieb großer Netze - Besonderheiten bei der Kupplung von Netzen - Netzführung, Energie-Dispatching und Netzleittechnik

	- Netzregelung in Verbundsystemen - Elektrizitätswirtschaftliche Verfahren und Kostenfragen - Stromhandel und Marktliberalisierung
14. Literatur:	Oeding, Oswald: Elektrische Kraftwerke und Netze Springer-Verlag, 6. Aufl., 2004
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368401 Vorlesung Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 52 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36841 Energiewirtschaft in elektrischen Verbundsystemen (BSL), schriftlich und mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Energieübertragung und Hochspannungstechnik

Modul: 16000 Erneuerbare Energien

2. Modulkürzel:	041210008	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	• Kai Hufendiek • Ludger Eltrop
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Energiewirtschaft Ingenieurwissenschaftliche Grundlagen
12. Lernziele:	Die Studierenden beherrschen die physikalisch-technischen Möglichkeiten der Energienutzung aus erneuerbaren Energieträgern. Sie wissen alle Formen der erneuerbaren Energien und die Technologien zu ihrer Nutzung. Die Teilnehmer/-innen können Anlagen zur Nutzung regenerativer Energien analysieren und beurteilen. Dies umfasst die technischen, wirtschaftlichen und umweltrelevanten Aspekte.
13. Inhalt:	• Die physikalischen und meteorologische Zusammenhänge der Sonnenenergie und ihre technischen Nutzungsmöglichkeiten • Wasserangebot und Nutzungstechniken • Windangebot (räumlich und zeitlich) und technische Nutzung • Geothermie • Speichertechnologien • energetische Nutzung von Biomasse • Potentiale, Möglichkeiten und Grenzen des Einsatzes erneuerbarer Energieträger in Deutschland. Empfehlung (fakultativ): IER-Exkursion Energiewirtschaft / Energietechnik
14. Literatur:	• Online-Manuskript • Boyle, G.: Renewable Energy - Power for a sustainable future, Oxford University Press, ISBN 0-19-926178-4 • Kaltschmitt, M., Streicher, W., Wiese, A. (Hrsg. 2006): Erneuerbare Energien : Systemtechnik, Wirtschaftlichkeit, Umweltaspekte. Berlin: Springer-Verlag • Hartmann, H. und Kaltschmitt, M. (Hrsg. 2002): Biomasse als erneuerbarer Energieträger - Eine technische, ökologische und

	ökonomische Analyse im Kontext der übrigen Erneuerbaren Energien. FNR-Schriftenreihe Band 3, Landwirtschaftsverlag, Münster • Kaltschmitt, M. und Hartmann, H. (Hrsg. 2009): Energie aus Biomasse. Grundlagen, Techniken und Verfahren. Berlin: Springer-Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 160001 Vorlesung Grundlagen der Nutzung erneuerbarer Energien I • 160002 Vorlesung Grundlagen der Nutzung erneuerbarer Energien II • 160003 Seminar Erneuerbare Energien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 70 h Selbststudium: 110 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16001 Erneuerbare Energien (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Zur erfolgreichen Absolvierung des Moduls gehört neben der bestandenen Modulprüfung ein Nachweis über 5 Teilnahmen am Seminar Erneuerbare Energien (Unterschriften auf Seminarschein). Das Seminar kann sowohl im SS als auch im WS besucht werden.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung und teilweise Tafelanschrieb, begleitendes Manuskript Primär Powerpoint-Präsentation
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 30800 Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte

2. Modulkürzel:	041210009	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Markus Blesl
9. Dozenten:	• Kai Hufendiek • Markus Blesl • Eric Jennes
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Thermodynamik, Ingenieurwissenschaftliche und betriebswirtschaftliche Grundlagen
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen beherrschen die physikalisch-technischen Grundlagen der gekoppelten Kraft-Wärme-Erzeugung in KWK-Anlagen. Die Teilnehmer/-innen können energetische Auslegungen und Wirtschaftlichkeitsbetrachtungen für diese Anlagen durchführen. Sie kennen unterschiedliche Wärmeversorgungssysteme und -strukturen mit ihren technischen, ökonomischen und ökologischen Parametern und können verschiedene Wärmeversorgungskonzepte technisch-wirtschaftlich vergleichen. Die Teilnehmer haben die Kompetenz, KWK-Anlagen und Wärmeversorgungssysteme zu analysieren und zu konzipieren.
13. Inhalt:	• Begriffe und Begriffsdefinitionen • Thermodynamische Grundlagen und Prozesse der Kraft-Wärme-Kopplung (KWK) • Konfiguration und Systemintegration von KWK-Anlagen anhand praktischer Beispiele • Wirtschaftlichkeitsrechnungen bei KWK-Anlagen • Kraft-Wärme-Kopplung in Deutschland • Begriffliche und methodische Grundlagen der Wärmeversorgung• • Grundlagen, Aufbau und Funktion von Wärmeversorgungssystemen• • Vergleich von Wärmeversorgungssystemen• • Verbindungen zwischen Wärme- und Energieversorgungssystemen• • Wärmeversorgung im Kontext der Energiewende

14. Literatur:	Online-Manuskript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 308001 Vorlesung Kraft-Wärme-Kopplung: Anlagen und Systeme • 308002 Vorlesung Wärmeversorgungskonzepte
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30801 Kraft-Wärme-Kopplung und Versorgungskonzepte (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung, begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

Modul: 67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung

2. Modulkürzel:	041210027	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Markus Blesl
9. Dozenten:	Markus Blesl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Systemanalyse (Modul „Systemtechnische Planungsmethoden in der Energiewirtschaft“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Methoden und Anwendung der Energiesystemmodellierung. Hierbei wird auf die verwendeten Modellierungsansätze, deren methodischen Umsetzung sowie deren energiewirtschaftlichen Motivation und Anwendung eingegangen. Die Hauptziele sind hierbei die Erlangung von Kenntnissen: • der Grundansätze der mathematischen Optimierung • der Modellierung von Netzen • der Methoden von agentenbasierten Systemen • Lernkurven • der Modellierung lokaler Energiesysteme (einschließlich Bilanzgrenzen, Energieautarkie)
13. Inhalt:	Grundlagen, Übersicht über Arten von Modellierungsansätzen, die im Bereich der Energiewirtschaft und Systemanalyse eingesetzt werden, Unterschiede zwischen Energiesystemmodellen und Partialmodellen, Optimierungsprobleme in Energiesystemmodellen und deren Einsatzbereiche: • Energiesystemanalyse und -design • Auslegung von Energiesystemen einschließlich Netzen (Versorgungsaufgabe)

	• Optimaler Betrieb von Energiesystemen und Energienetzen (Versorgungsaufg.) Dabei werden konkret folgende Methoden und Lösungsansätze in der Anwendung auf o. a. Probleme vermittelt: • Definition Versorgungsaufgabe und Systemabgrenzung • Kapazitätsbilanz • Speicher • Preisbildung (Schattenpreise) • Parametrische Optimierung als Option der Sensititvitätsanalyse • Auslegung von Wärmeversorgungssystemen • Umgang mit Unsicherheiten einschließlich stochastischer Optimierungsansätze • Netzmodellierung • Modellierung von Politikinstrumenten • Agenten und multikriterielle Entscheidungsoptionen • Lernkurven • Lokale Energiesystemmodelle und räumlich detaillierte Modellierung
14. Literatur:	Online-Manuskript Josef Kallrath, Gemischt-ganzzahlige Optimierung: Modellierung in der Praxis, Springer Spectrum Verlag, 2. Auflage, Heidelberg, 2013 Markos Papageorgiou, Optimierung: Statische, Dynamische, Stochastische Verfahren für die Anwendung, Springer Vieweg, 2012
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 672401 Vorlesung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672402 Übung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672403 Planspiel Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67241 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 32030 Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft

2. Modulkürzel:	041210017	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kai Hufendiek
9. Dozenten:	Marcus Mattis
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Energiewirtschaft und Energieversorgung, z.B. Modul "Energiewirtschaft und Energieversorgung"
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/-innen kennen die Praxis der strategischen Unternehmensplanung und verstehen deren Komplexität. Sie können die Einwirkungen der technischen, volks- und betriebswirtschaftlichen sowie politischen Parameter auf die Unternehmen der Energiewirtschaft und auf Investitions- und Standortentscheidungen identifizieren und darstellen. Die Teilnehmer/-innen verstehen die grundlegenden Veränderungen des Energiemarkts, die mit der Entwicklung der Unternehmen zu multi-utility Anbietern verbunden sind.
13. Inhalt:	• Definition und Aufgaben der strategischen Unternehmensplanung • Besonderheiten der Energiewirtschaft • Organisation eines Energieversorgungsunternehmens (EVU) • Unternehmerisches Handeln eines EVU • Unternehmensziele eines EVU • Weiterentwicklung der Ziele eines EVU • Strategische Planung im Energieunternehmen Empfehlung (fakultativ): IER-Exkursion Energiewirtschaft / Energietechnik
14. Literatur:	Manuskript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	320301 Vorlesung Strategische Unternehmensplanung in der leitungsgebundenen Energiewirtschaft
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium und Prüfungsvorbereitung: 62 h

	Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32031 Strategische Unternehmensplanung in der Energiewirtschaft (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamergestützte Vorlesung und teilweise Tafelanschrieb, Lehrfilme, begleitendes Manuskript
20. Angeboten von:	Institut für Energiewirtschaft und Rationelle Energieanwendung

2107 Kraftfahrzeugmechatronik

Zugeordnete Module:

11390	Grundlagen der Verbrennungsmotoren
13590	Kraftfahrzeuge I + II
14130	Kraftfahrzeugmechatronik I + II
21750	Softwaretechnik II
30920	Elektronikmotor
32950	Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen
33980	Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik

Modul: 30920 Elektronikmotor

2. Modulkürzel:	052601024	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nejila Parspour
9. Dozenten:	• wiss. MA • Enzo Cardillo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Elektrische Maschinen I
12. Lernziele:	Die Studierenden lernen den konstruktiven Aufbau und die Funktionsweise von Elektronikmotoren (bürstenlosen Gleichstrommaschinen).
13. Inhalt:	Einführung in den Aufbau und die Modellierung elektromagnetischer Kreise, magnetische und elektrische Ersatzschaltbilder, Aufbau und Funktion des Elektronikmotors, praktische Inbetriebnahme eines Elektronikmotors (Integrierte Veranstaltung: Vorlesung + praktische Übungen).
14. Literatur:	• T.J. E. Miller: Brushless Permanent-Magnet and Reluctance Motor Drives, oxford science publications1989 • N. Parspour: Bürstenlose Gleichstrommaschine mit Fuzzy Regelung für ein Herzunterstützungssystem, Shaker Verlag, Aachen, 1996
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	309201 Vorlesung Elektronikmotor
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium: 124 h Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30921 Elektronikmotor (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Tafel, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Elektrische Energiewandlung

Modul: 32950 Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen

2. Modulkürzel:	070830101	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hans-Christian Reuß
9. Dozenten:	Hans-Christian Reuß
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -- >Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kraftfahrzeugmechatronik I/II Für die Praktikumsversuche bieten wir zum leichteren Einstieg einen Elektronik-Brückenkurs an. Hierbei wird das von Ihnen im Bachelor bereits erworbene Wissen im Bereich der Elektrotechnik nochmals unter Zuhilfenahme von praxisorientierten Übungsaufgaben aufgefrischt. Informationen hierzu finden Sie auf der Internetseite des IVK.
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Eigenschaften von analogen und digitalen Signalen und können diese erläutern. Sie verstehen Aufbau sowie die Funktion eines Mikrorechners und seiner Komponenten. Die Studierenden können verschiedene Speicherarten unterscheiden. Außerdem sind sie in der Lage Programme für einen Mikrocontroller zu erstellen. Ferner kennen die Studierenden verschiedene Bussysteme, die im Kraftfahrzeug eingesetzt werden. Außerdem können sie diese Bussysteme unterscheiden, sowie deren Potential erkennen und bewerten. Wichtige Entwicklungswerkzeuge können sie nutzen. Außerdem sind die Studierenden in der Lage, theoretische Vorlesungsinhalte anzuwenden und in der Praxis umzusetzen. Die Studierenden • können selbständig Prüfungen und Tests konzipieren, erstellen und durchführen • sind in der Lage, die Prüfungen und Tests auszuwerten und die Ergebnisse zu beurteilen.

• kennen Grundlagen von Kommunikation und Diagnose im Kraftfahrzeug
• verstehen die technischen Eigenheiten und Problemfelder moderner Kommunikationssysteme und Bordnetzelektronik
• können elektronische Systeme im Kfz analysieren sowie Fehler identifizieren und beseitigen

13. Inhalt:

Embedded Controller:
• Mikrorechnertechnik: Eigenschaften von analogen und digitalen Signalen
• Struktur Mikrorechner: Aufbau eines Mikrorechners und dessen Komponenten (Speicher, Steuerwerk, Befehlsatz, Schnittstellen, ADC, DAC)
• Embedded Systems, Embedded Controller, verschiedene Architekturen (Von Neumann, Harvard, Extended Harvard)
• Übung: praktische Programmierung von Mikrocontrollern mit der Programmiersprache C (Taskverwaltung, Ansteuerung eines Schrittmotors, CAN-Netzwerk)

Datennetze:
• Netztopologien: ISO-OSI-Schichtenmodell, Schnittstellen, Buszugriffsverfahren, Fehlererkennung, Arbitration, Leitungscodes
• Verschiedene Bussysteme (CAN, FlexRay, LIN), Vertiefung der einzelnen Bussysteme (Botschaftsaufbau, Fehlererkennung und Behandlung, Bitcodierung, Eigenschaften, Vor- und Nachteile)
• Übung: praktische Nutzung eines Entwicklungsprogramms, Aufbau eines CAN-Netzwerkes

Praktikum:
• Datennetze I

In diesem Versuch werden zunächst die allgemeinen technischen Grundlagen von Datennetzen in Kraftfahrzeugen aufgearbeitet und anschließend der im Automobil am meisten verbaute Controller-Area-Network-(CAN)-Bus an einem Laborversuchsstand analysiert. In einem Aufbau, bestehend aus mehreren Steuergeräten, einem Gateway und einem Kombi-Instrument von einem PKW, wird von den Studierenden zu Beginn der Datenaustausch zwischen den Systemkomponenten mit einem Oszilloskop gemessen, um die elektrische Funktionsweise von diesem im praktischen Einsatz sehen zu können, anschließend werden die Systeme mit vorgegebenen Fehlern beaufschlagt, um deren Auswirkungen feststellen zu können.
Des Weiteren werden mit Hard- und Software der Firmen Vector und Volkswagen die Themen der Fehlerdiagnose und des Reverse Engineering behandelt.
Die Versuchsdurchführung erfolgt in Kleinstgruppen und wird selbständig unter Aufsicht einer studentischen Hilfskraft durchgeführt.

Bevor Sie sich zu der mündlichen Prüfung des Moduls "Embedded Controller und Datennetze im Kraftfahrzeug" anmelden können, müssen Sie die beiden zugehörigen Praktika Datennetze 1 und Datennetze 2 erfolgreich absolviert haben.

• Datennetze II

In diesem Versuch werden, ausgehend von den Zielen des FlexRay-Konsortiums, die technischen Grundlagen des in Kraftfahrzeugen eingesetzten FlexRay-Busses vermittelt.

	Mit Hilfe eines Steer-by-wire-Systems setzen die Studierenden selbstständig die Vernetzung der Busteilnehmer um und erarbeiten die Unterschiede zwischen den Bussystemen FlexRay und CAN. Dazu wird in mehreren Versuchen das FlexRay- und das CAN-Protokoll am Oszilloskop und am PC mit der Software IXXAT Multibus Analyser analysiert, die Systeme mit verschiedenen Fehlern beaufschlagt und deren Auswirkungen diagnostiziert. Im Zuge dessen erlernen die Studierenden das praktische Arbeiten mit dem Rapid-Prototyping-Modul ETAS ES910, der Software ETAS Intecrio sowie die Vorteile von Rapid Prototyping und AUTOSAR. Die Versuchsdurchführung erfolgt in Kleinstgruppen und wird selbständig unter Aufsicht einer studentischen Hilfskraft durchgeführt. Bevor Sie sich zu der mündlichen Prüfung des Moduls "Embedded Controller und Datennetze im Kraftfahrzeug" anmelden können, müssen Sie die beiden zugehörigen Praktika Datennetze 1 und Datennetze 2 erfolgreich absolviert haben.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdruck: „Embedded Controller" (Reuss) • Vieweg Verlag: W. Ameling, Digitalrechner Band 1 und 2 • Vieweg Verlag: B. Morgenstern, Elektronik III Digitale Schaltungen und Systeme • Hanser Verlag: Westerholz, Embedded Controll Architekturen • Vorlesungsumdruck: „Datennetze im Kraftfahrzeug" (Reuss) • Bonfig Feldbus-Systeme, Band 374 Expert Verlag; • W. Lawrenz CAN Controller Area Network- Grundlagen und Praxis Hüthig Buch Verlag Heidelberg; • K. Etschberger CAN Controller Area Network- Grundlagen, Protokolle, Bausteine, Anwendungen Carl Hanser Verlag Wien • M. Rausch Flexray Hanser Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 329501 Vorlesung Embeddes Controller • 329502 Vorlesung Datennetze im Kraftfahrzeug • 329503 Übung Embedded Controller und Datennetze
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit 42 h, Selbststudium und Nachbearbeitung 138 h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32951 Embedded Controller und Datennetze in Fahrzeugen (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Overheadfolien
20. Angeboten von:	Kraftfahrzeugmechatronik

Modul: 11390 Grundlagen der Verbrennungsmotoren

2. Modulkürzel:	070800003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Michael Bargende
9. Dozenten:	Michael Bargende
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse aus 1. bis 4. Fachsemester
12. Lernziele:	Die Studenten kennen die Teilprozesse des Verbrennungsmotors. Sie können thermodynamische Analysen durchführen und Kennfelder interpretieren. Bauteilbelastung und Schadstoffbelastung bzw. deren Vermeidung (innermotorisch und durch Abgasnachbehandlung) können bestimmt werden.
13. Inhalt:	Thermodynamische Vergleichsprozesse, Kraftstoffe, Otto- und dieselmotorische Gemischbildung, Zündung und Verbrennung, Ladungswechsel, Aufladung, Auslegung eines Verbrennungsmotors, Triebwerksdynamik, Konstruktionselemente, Abgas- und Geräuschemissionen. Informationen zur Prüfung: Verständnis: keine Hilfsmittel zugelassen Berechnung: alle Hilfsmittel außer programmierbare Taschenrechner, Laptos, Handy, etc.
14. Literatur:	• Vorlesungsmanuskript • Bosch: Kraftfahrtechnisches Taschenbuch, 26. Auflage, Vieweg, 2007 • Basshuysen, R. v., Schäfer, F.:Handbuch Verbrennungsmotor, Vieweg, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	113901 Grundlagen der Verbrennungsmotoren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	11391 Grundlagen der Verbrennungsmotoren (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Overheadfolien
20. Angeboten von:	Verbrennungsmotoren

Modul: 13590 Kraftfahrzeuge I + II

2. Modulkürzel:	070800001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jochen Wiedemann
9. Dozenten:	• Jochen Wiedemann • Nils Widdecke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kenntnisse aus den Fachsemestern 1 bis 4
12. Lernziele:	Die Studenten kennen die KFZ Grundkomponenten, Fahrwiderstände sowie Fahrgrenzen. Sie können KFZ Grundgleichungen im Kontext anwenden. Die Studenten wissen um die Vor- und Nachteile von Fahrzeug- Antriebs- und Karosseriekonzepte.
13. Inhalt:	Historie des Automobils, Kfz-Entwicklung, Karosserie, Antriebskonzepte, Fahrleistungen - und widerstände, Leistungsangebot, Fahrgrenzen, Räder und Reifen, Bremsen, Kraftübertragung, Fahrwerk, alternative Antriebskonzepte Wichtig: Ab WS2015/16 ist die Prüfung ohne Hilfsmittel zu absolvieren.
14. Literatur:	• Wiedemann, J.: Kraftfahrzeuge I+II, Vorlesungsumdruck, • Braess, H.-H., Seifert, U.: Handbuch Kraftfahrzeugtechnik , Vieweg, 2007 • Bosch: Kraftfahrtechnisches Taschenbuch, 26. Auflage, Vieweg, 2007 • Reimpell, J.: Fahrwerkstechnik: Grundlagen, Vogel-Fachbuchverlag, 2005 • Basshuysen, R. v., Schäfer, F.: Handbuch Verbrennungsmotor, Vieweg, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 135901 Vorlesung Kraftfahrzeuge I + II • 135902 Übung Kraftfahrzeuge I + II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h

	Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	13591 Kraftfahrzeuge I + II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	13590 Kraftfahrzeuge I + II
19. Medienform:	Beamer, Tafel
20. Angeboten von:	Kraftfahrwesen

Modul: 14130 Kraftfahrzeugmechatronik I + II

2. Modulkürzel:	070800002	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hans-Christian Reuß
9. Dozenten:	Hans-Christian Reuß
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse aus den Fachsemestern 1 bis 4
12. Lernziele:	Die Studenten kennen mechatronische Komponenten in Automobilen, können Funktionsweisen und Zusammenhänge erklären. Die Studenten können Entwicklungsmethoden für mechatronische Komponenten im Automobil einordnen und anwenden. Wichtige Entwicklungswerkzeuge können sie nutzen.
13. Inhalt:	**VL Kfz-Mech I:** • kraftfahrzeugspezifische Anforderungen an die Elektronik • Bordnetz (Energiemanagement, Generator, Starter, Batterie, Licht) • Motorelektronik (Zündung, Einspritzung) • Getriebeelektronik • Lenkung • ABS, ASR, ESP, elektromechanische Bremse, Dämpfungsregelung, Reifendrucküberwachung • Sicherheitssysteme (Airbag, Gurt, Alarmanlage, Wegfahrsperre) • Komfortsysteme (Tempomat, Abstandsregelung, Klimaanlage) **VL Kfz-Mech II:** • Grundlagen mechatronischer Systeme (Steuerung/Regelung, diskrete Systeme, Echtzeitsysteme, eingebettete Systeme, vernetzte Systeme) • Systemarchitektur und Fahrzeugentwicklungsprozesse • Kernprozess zur Entwicklung von mechatronischen Systemen und Software (Schwerpunkt V-Modell) **Laborübungen Kraftfahrzeugmechatronik** • Rapid Prototyping (Simulink) • Modellbasierte Funktionsentwicklung mit TargetLink • Elektronik

14. Literatur:	Vorlesungsumdruck: „Kraftfahrzeugmechatronik I“ (Reuss) Schäuffele, J., Zurawka, T.: „Automotive Software Engineering“ Vieweg, 2006
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 141301 Vorlesung Kraftfahrzeugmechatronik I • 141302 Vorlesung Kraftfahrzeugmechatronik II • 141303 Laborübungen Kraftfahrzeugmechatronik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14131 Kraftfahrzeugmechatronik I + II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Vorlesung (Beamer), Laborübungen (am PC, betreute Zweiergruppen)
20. Angeboten von:	Kraftfahrzeugmechatronik

Modul: 21750 Softwaretechnik II

2. Modulkürzel:	050501006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Michael Weyrich
9. Dozenten:	• Nasser Jazdi-Motlagh • Michael Weyrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Softwaretechnik I
12. Lernziele:	Die Studierenden • besitzen vertiefte Kenntnisse über Softwarequalität für technische Systeme • wenden Softwaretechniken für bestehende technische Systeme an • lernen aktuelle Themen der Softwaretechnik kennen
13. Inhalt:	• Konfigurationsmanagement • Prototyping bei der Softwareentwicklung • Metriken • Formale Methoden zur Entwicklung qualitativ hochwertiger Software • Wartung & Pflege von Software • Reengineering • Datenbanksysteme • Software-Wiederverwendung • Agentenorientierte Softwareentwicklung • Agile Softwareentwicklung
14. Literatur:	• Vorlesungsskript • Balzert, H.: Lehrbuch der Software-Technik, Spektrum Akademischer Verlag, 2000 • Sommerville, I.: Software Engineering, Pearson Verlag, 2012 • Wolf, H.: Agile Softwareentwicklung, dpunkt-Verlag, 2010 • Andresen, A.: Komponentenbasierte Softwareentwicklung mit MDA, UML2 und XML, Hanser Fachverlag, 2004 • Choren .R; et al.: Software Engineering for Multi-Agent Systems III,Springer-Verlag, 2005 • Vorlesungsportal mit Vorlesungsaufzeichnung auf http://www.ias.uni-stuttgart.de/st2

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 217501 Vorlesung Technologien und Methoden der Softwaresysteme II • 217502 Übung Vorlesung Technologien und Methoden der Softwaresysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	**Präsenzzeit:** 56 h **Selbststudium** : 124 h **Gesamt:** 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	21751 Softwaretechnik II (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamerpräsentation mit Aufzeichnung der Vorlesungen und Übungen
20. Angeboten von:	Institut für Automatisierungs- und Softwaretechnik

Modul: 33980 Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik

2. Modulkürzel:	070830102	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hans-Christian Reuß
9. Dozenten:	• Thomas Raith • Armin Müller • Hans-Christian Reuß • Gerhard Hettich • Karl-Ernst Noreikat • Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Kraftfahrzeugmechatronik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Kraftfahrzeugmechatronik I/II
12. Lernziele:	Die Studenten kennen die grundlegenden und vertieften Zusammenhänge, wie auch die komplexen Problemstellungen der verschiedenen Teilbereiche in der Kraftfahrzeugmechatronik, welche sie auf dem aktuellen Stand der Technik vermittelt bekommen. Sie verfügen in diesen Bereichen fundierte Kenntnisse, die sie in die Lage versetzt, gesamtmotorische Zusammenhänge zu verstehen und auf spezielle Fragestellungen anzuwenden.
13. Inhalt:	• Einführung in die KFZ-Systemtechnik: Definition, Historie der Systeme, Sensoren, Aktoren, Steuergeräte, Stecker und Kabelbäume, Bordnetz, Bussysteme, Systemarchitektur, Elektrische Antriebe • Qualität automobiler Elektroniksysteme: ISO/TS 16949, EFQM-Modell, Qualität von EE-Systemen in Kraftfahrzeugen, V-Modell, Lastenheft, FMEA (failure mode effect analysis), SPC (statistical process control), Prozesse und Methoden, Qualitätsbegriffe, Fehlerlandschaft und Treiber, Systemintegration, Erfahrungstransfer • Hybridantriebe: Rahmenbedingungen und kraftfahrzeugspezifische Anforderungen an den hybriden Antriebsstrang im Kfz, verschiedene Hybridantriebe (Parallel-, Serieller- und Leistungsverzweigter, Hybrid, Plug-In-Hybrid, Range Extender, Elektromobilität), Differenzierung des Hybrids in Start/Stopp-, Mikro-, Mild-, Full- und Power-Hybrid und dessen Bedeutung auf den baulichen Aufwand und die Kraftstoffeinsparung,

Bedeutung der verschiedenen Kfz-Testzyklen auf die Auslegung der Hybridkomponenten und den Einfluss auf die Kraftstoff und CO2- Minderung, Anforderungen an die Schlüsselkomponenten: Verbrennungsmotor, Elektromotor/Generator, Leistungselektronik, Hochvoltbatterie, Kühlung der Komponenten, Bordnetz, Steuerelektronik mit Hard- und Software (Energiemanagement und Thermomanagement), rechnerische Simulation des Kraftstoffverbrauchs von Hybridfahrzeugen, ausgeführter Hybridfahrzeuge

• Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien: Grundlagen Elektrochemische Thermodynamik und Kinetik, Primärsysteme (Alkali-Mangan, Zink-Luft), Sekundärsysteme (Blei, Lithium-Ionen), Elektrofahrzeuge, Hybridfahrzeuge, Portable und stationäre Anwendungen, Systemtechnik, Sicherheitstechnik, Herstellung und Entsorgung

• Fahrzeudiagnose: Historische Entwicklung / Technologietrends, Herausforderungen & Strategieentwicklung in der Diagnose / Integration von Fahrzeug- & Diagnoseentwicklung / Diagnose-Technologien & Standards: AUTOSAR, UDS, KWP2000, ASAM-Modell, D-Server, ODX/ MVCI, Testerkonzepte in Entwicklung, Produktion und Service, End-2-End-Funktionen (Flashen/ Codieren, Security, Telematik...)

• Baukastenmanagement in der modernen Fahrzeugentwicklung: Entwicklungshistorie und Stand der Technik, Zielsetzung und Abgrenzung, Fahrzeugentwicklungsprozess, Fahrzeugdefinition, Fahrzeugkonzeption, -bau- und -test mit den Grundlagen der Konstruktion, Simulation und Bewertung, Ausblick und Entwicklungstrends

• Motorsteuergeräte Ottomotoren: Die Steuerung und Regelung von Ottomotoren wird durch die wachsende Anzahl an CO2 Maßnahmen zunehmend komplexer. Im Rahmen der Vorlesung Motorsteuergeräte Ottomotoren werden zunächst aktuelle Trends und Herausforderungen auf der Maßnahmenebene dargestellt, die zu Steigerung der CO2 Effizienz und Verbesserung der Motordynamik eingeführt werden. Mit einem Auszug über die Grundlagen über Ottomotoren werden die Notwendigkeiten der Steuerung sowie die Grundaufgaben und Designelemente abgeleitet. Mittels Betrachtung von Hardware Architekturen und Spezifikationen und den übergeordneten Steuerungsfunktionen wird auf Implementierungsaspekte übergeleitet. Zum Ende der Vorlesung werden die Themen Software-Architektur, Entwicklungsmethoden, Funktionale Sicherheit und Applikation adressiert.

14. Literatur:

• Vorlesungsumdrucke und Empfehlung in den einzelnen Vorlesungen
• Schäuffele, J., Zurawka, T.: „Automotive Software Engineering" Vieweg, 2006
• MIL Handbuch
• DGQ Veröffentlichungen
• Normen
• Braess, Seiffert: Handbuch Kraftfahrzeugtechnik, 5. Auflage, Vieweg-Verlag
• Wallentowitz, Reif: Handbuch Kraftfahrzeugelektronik, Vieweg-Verlag
• Naunin u.a.: Hybrid-, Batterie- und Brenntoffzellen- Elektrofahrzeuge; Expert-Verlag

	• Saenger-Zetina: Optimal Control with Kane Mechanics Applied to a Hybrid Power Split Transmission, Dissertation RWTH Aachen, 2009, Sierke Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 339801 Vorlesung Einführung in die KFZ-Systemtechnik • 339802 Vorlesung Qualität automobiler Elektroniksysteme • 339804 Vorlesung Hybridantriebe • 339805 Vorlesung Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien • 339806 Vorlesung Fahrzeugdiagnose • 339807 Vorlesung Baukastenmanagement in der modernen Fahrzeugentwicklung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit 42 h, Selbststudium und Nachbearbeitung 138 h Gesamt 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33981 Spezielle Kapitel der KFZ-Mechatronik (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb, PPT-Präsentationen, Overheadfolien
20. Angeboten von:	Kraftfahrzeugmechatronik

2109 Steuerungstechnik

Zugeordnete Module:

- 14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter
- 16250 Steuerungstechnik
- 17160 Prozessplanung und Leittechnik
- 32470 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik
- 33430 Anwendungen von Robotersystemen
- 37270 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation
- 37280 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik
- 37320 Steuerungsarchitekturen und Kommunikationstechnik
- 41660 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen
- 41670 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik
- 41820 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken
- 41880 Grundlagen der Bionik
- 43930 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik
- 43940 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik

Modul: 41660 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen

2. Modulkürzel:	072910007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Alexander Verl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Regelungstechnik und Systemtheorie, beispielsweise: - Übertragungsfunktionen aus einfachen Differentialgleichungen aufstellen können. (-> Laplacetransformation) - Übertragungsfunktionen einfacher Übertragungsglieder im Bode-Diagramm generieren und interpretieren können. - Blockschaltbilder aus einfachen Systemgleichungen oder Übertragungsfunktionen erstellen können. - Systeme/ Systemgleichungen hinsichtlich Stabilität interpretieren können. - Grundlegende Bestandteile eines Regelkreises benennen und einfache Regelkreise aufstellen können. - Funktionsweise einfacher Regler (bspw. PID-Regler) erläutern können. - Unterschied zwischen Regelung und Steuerung benennen können.
12. Lernziele:	- Die Vorschubachse einer Werkzeugmaschine als elektromechanisches System interpretieren, die einzelnen Komponenten (Antriebstechnik, Kommunikation, Mechanik, …) identifizieren und benennen können. - Elektromechanische Vorschubachsen als Kombination aus PT1- und n PT2-Gliedern modellieren und identifizieren können. Sowie den Einfluss der einzelnen realen Komponenten auf die Systemstruktur und -parameter erläutern und abschätzen können.

	- Industriell eingesetzte Reglerstrukturen für eine elektromechanische Vorschubachse entwerfen und implementieren können. - Die Auswirkung von Parameteränderungen analysieren und diskutieren können. Die Verbesserung des Systemverhaltens durch Regelung bewerten können. - Das Zusammenspiel zwischen Stell- und Regelgrößen sowie elektrischem Antrieb und mechanischem Maschinenaufbau erkennen und gegenseitige Beeinflussungen abschätzen können.
13. Inhalt:	- Modellbildung und Identifikation einer elektromechanischen Vorschubachse einer Werkzeugmaschine. - Regelung der Vorschubachse mit aktuell in der Produktion eingesetzten Regelungsverfahren. Aufbau und Parametrierung der Regler. ACHTUNG: die Teilnehmerzahl ist auf 20 Studierende beschränkt. Die Modalität zur Anmeldung ist der Institutshomepage zu entnehmen (http://www.isw.uni-stuttgart.de/lehre/lehrveranstaltungen/angewandte-regelungstechnik-in-produktionsanlagen/?L=0Spin-offs)
14. Literatur:	Lernmaterialien und Literaturlisten für Sekundärliteratur werden verteilt.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	416601 Vorlesung mit integriertem Seminar Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41661 Angewandte Regelungstechnik in Produktionsanlagen (PL), mündliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 33430 Anwendungen von Robotersystemen

2. Modulkürzel:	072910093	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	• Ralf Koeppe • Martin Hägele
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anwendungen von Robotersystemen aus der Industrie und Servicerobotik. Sie kennen die Schlüsseltechnologien industrieller Robotertechnik und der Servicerobotik. Sie können einschätzen in welchen Einsatzfällen welche Robotertechnik geeignet ist.
13. Inhalt:	Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrie: • Anwendungen von Robotersystemen in der Automobil- und allgemeinen Industrie • Roboterbasiertes thermisches Fügen, Fräsen, Biegen, Montieren • Roboter in der Logistik, Medizin und Weltraumtechnik • Sensorbasierte Regelung • Programmieren durch Vormachen • Steuerung kooperierender und nachgiebig geregelter Robotersysteme Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik • Anhand zahlreicher Produktbeispiele, aktueller Prototypen und Technologieträger erfolgt ein umfassender Überblick über die Schlüsseltechnologien der Servicerobotik. • Die vermittelten Grundlagen ermöglichen, ein Servicerobotersystem zu konzipieren und zu entwickeln. • Schlüsseltechnologien: Steuerungsarchitekturen, Sensoren, mobile Navigation, Handhaben und Greifen, Planung und maschinelles Lernen, Mensch-Maschine-Interaktion. • Realisierungsbeispiele („Case-Studies“)
14. Literatur:	Lernmaterialien werden verteilt
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 334301 Vorlesung Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrie • 334302 Vorlesung Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden

	Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 33431 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrie (PL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0 • 33432 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik (PL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 32470 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik

2. Modulkürzel:	072910091	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Andreas Wolf
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Möglichkeiten und Grenzen der Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik. Sie kennen die Handhabungsfunktionen, Aspekte des Materialflusses und der Greiftechnik. Sie können beurteilen, wie Werkstücke montagegerecht gestaltet werden.
13. Inhalt:	• Überblick über die Möglichkeiten und Grenzen der Automatisierung in der Handhabungs- und Montagetechnik. • Handhabungsfunktionen, die zugehörige Gerätetechnik, deren Verkettung. • Materialfluss zwischen Fertigungsmitteln und die Automatisierungs-möglichkeiten. • Montagegerechte Gestaltung von Werkstücken. • Wirtschaftliche Betrachtung von Automatisierungsvorhaben.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	324701 Vorlesung Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	32471 Automatisierung in der Montage- und Handhabungstechnik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 41880 Grundlagen der Bionik

2. Modulkürzel:	072910094	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Oliver Schwarz
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Veranstaltung gibt einen Überblick über die verschiedenen Arbeitsfelder der Bionik und legt einen Schwerpunkt auf Anwendungen in der Biomedizinischen Technik. Die Studierenden lernen die bionische Denkweise kennen und erhalten einen Einblick in das Potential der Bionik für Lösungen zu zentralen technische Problemen. Sie lernen aber auch die Grenzen des oft überschätzen Hoffnungsträgers Bionik kennen und lernen echte Bionik von Pseudobionik, Technischer Biologie und Bioinspiration zu unterscheiden.
13. Inhalt:	• Geschichte der Bionik • Evolution und Optimierung in Biologie, und Technik • Modellbildung, Analogiebildung, Transfer in die Technik • Bionik als Kreativitätstechnik • Biologische Materialien und Strukturen • Formgestaltung und Design • Konstruktionen und Geräte • Bau und Klimatisierung • Robotik und Lokomotion • Sensoren und neuronale Steuerungen • Biomedizinische Technik • System und Organisation Als Transfer in die Praxis werden am Ende der Veranstaltung in Kleingruppen technische Problemstellungen bionisch bearbeitet, z.B. Anwendung von bionischen Optimierungsmethoden, bionische

	Produktentwicklung. Die Ergebnisse werden in der letzten Vorlesung präsentiert.
14. Literatur:	• Werner Nachtigall: Bionik - Grundlagen und Beispiele für Ingenieure und Naturwissenschaftler, (2. Auflage). Weitere Literatur wird in der Vorlesung bekanntgegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	418801 Vorlesung mit integriertem Seminar Bionik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 52 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41881 Grundlagen der Bionik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 41670 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik

2. Modulkürzel:	072910014	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Peter Klemm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden - verstehen die Grundlagen felxibler Fertigungseinrichtungen und deren Anforderungen an ihre Steuerungssoftware, - beherrschen die Grundlagen, Denkmodelle/Denkmuster sowie die systemtechnischen Methoden der ingenieurmäßigen Softwareentwicklung und erkennen ihre Notwendigkeit, - verstehen die Phansen der Softwareentwicklung und die zugehörigen Vorgehensmodelle, - verstehen die Grundlagen der funktionsorientierten und der objektorientierten Softwareentwicklung, - können Funktionen von Maschinen und Steuerungen systematisch beschreiben und besitzen damit die Fähigkeit zur interdisziplinären Kommunikation, - kennen die Struktur der Software Speicherprogrammierbarer Steuerungen (SPS) und sind in der Lage solche Software zu entwickeln.
13. Inhalt:	- Überblick über die Struktur von produzierenden Unternehmen und über flexible Fertigungseinrichtungen, - Grundlagen und Methoden der Softwaretechnik für Fertigungseinrichtungen, - Vorgehensmodelle der Softwareentwicklung, - funktionsorientierte und objektorientierte Softwareentwicklung (inc. UML), - Beschreibung von Maschinen- und Steuerungsfunktionen,

	- Softwaretechnik für Speicherprogrammierbare Steuerungen, insbesondere baukastenbasierte Softwareentwicklung.
14. Literatur:	- Manuskript und Übungsaufgaben, - Balzert, H.: Lehrbuch der Softwaretechnik: Software-Entwicklung. Akademischer Verlag. - Balzert, H.: Methoden der objektorientierten Systemanalyse. Akademischer Verlag. - Bunse, Ch.; Knethen, A.: Vorgehensmodelle kompakt. Akademischer Verlag. - Erler, T.: Das Einsteigerseminar UML. bhv Verlag. - Jeckle, M.; Rupp, C.; Hahn, J.; Zengler, B.; Queins, S.: UML 2 glasklar. Hanser Verlag.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	416701 Vorlesung und Übung Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41671 Grundlagen der Prozessrechentechnik und Softwaretechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overhead-Projektor, Tafel.
20. Angeboten von:	

Modul: 37270 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation

2. Modulkürzel:	072910092	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Urs Schneider
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundlagen der medizinischen Orthopädie. Sie können beurteilen, wie mechatronische Systeme (z.B. elektronisches Kniegelenk, Exoskelett) im Bewegungsapparat des Menschen Einsatz finden und wie der menschliche Bewegungsapparat technisch beschrieben werden kann.
13. Inhalt:	• Einführung in die Orthopädie • Bewegungserfassung, Bewegungssteuerung und Bewegungserzeugung • Anwendungen in der Prothetik, Orthetik und Rehabilitation.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372701 Vorlesung Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37271 Mechatronische Systeme in der Medizin - Anwendungen aus Orthopädie und Rehabilitation (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Steuerungstechnik und Mechatronik für Produktionssysteme

Modul: 41820 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken

2. Modulkürzel:	072910093	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Andreas Pott
9. Dozenten:	Andreas Pott
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden können die Modellbildung und Analyse von Maschinen und Robotern mit komplexer Kinematik verstehen. Sie verstehen die Methoden zum Entwurf solcher Maschinen und können diese anhand von Beispielen anwenden.
13. Inhalt:	• Modellbildung von Maschinen mit komplexer Kinematik • Techniken zur Analyse von Eigenschaftsbestimmung • Kinematische Transformation und Arbeitsraumbestimmung • Methoden für Entwurf und Auslegung
14. Literatur:	• J.-P. Merlet „Parallel Robots", 2nd Edition, Springer Verlag, 2006. • "Springer Handbook of Robotics", Springer Verlag, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	418201 Vorlesung Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	41821 Modellierung, Analyse und Entwurf neuer Roboterkinematiken (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 17160 Prozessplanung und Leittechnik

2. Modulkürzel:	072911002	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.8	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Peter Klemm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine besonderen Vorkenntnisse erforderlich.
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen den Aufbau und die Eigenschaften von **Flexiblen Fertigungseinrichtungen** ; • können die Struktur, der Aufgabenbereiche und **Informationsflüsse in Produktionsunternehmen** erkennen und die Aufgaben und Arbeitsschritte der **Arbeits- und Prozessplanung** erfassen; • verstehen die Aufgaben und Funktionen der **CAD/NC-Verfahrenskette** ; • verstehen die Struktur und den Inhalt von **NC-Programmen** für Werkzeugmaschinen sowie Industrieroboter und können NC-Programme erstellen; • können den Nutzen der **rechnerunterstützten NC-Programmierung** erkennen und besitzen die Voraussetzungen für die schnelle Einarbeitung in Softwarewerkzeuge für die NC-Programmierung; • können die Grundlagen der **objektorientierten Bearbeitungsmodellierung** verstehen und bewerten und erwerben einen Überblick über die **CAD/NC-Verfahrenskette** ; • verstehen die Aufgaben und Funktionen von **Leitsystemen (Manufacturing Execution Systems)** ; • verstehen die Aufgaben von **Informationssystemen** in der Produktion.
13. Inhalt:	Aufgaben und Funktionen von: • Flexiblen Fertigungseinrichtungen, • Informationsfluss in Produktionsunternehmen, • CAD/NC-Verfahrenskette, • Arbeits- und Prozessplanung, • NC-Programmierung, • Leittechnik (Manufacturing Execution Systems), • Informationssystemen in der Produktion.

14. Literatur:	• Manuskript, Übungsaufgaben • Kletti, J.: Konzeption und Einführung von MES - Systemen, Berlin, Heidelberg: Springer Verlag, 2007. • Kletti, J.: MES - Manufacturing Execution System Berlin, Heidelberg: Springer Verlag, 2006. • Pritschow, G.: Einführung in die Steuerungstechnik. Wien: Carl Hanser Verlag München, 2006. • Weck, M.: Werkzeugmaschinen, Fertigungssysteme. Band 4, Automatisierung von Maschinen und Anlagen. Berlin u.a.: Springer Verlag, 2001. • Rembold, U., Nnaji, B.O., Storr, A.: CIM: Computeranwendung in der Produktion. Addison-Wesley, 1994.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 171601 Softwaretechnik für Prozessplanung und Leitsysteme I, Vorlesung und Übung • 171602 Softwaretechnik für Prozessplanung und Leitsysteme II, Vorlesung und Übung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	17161 Prozessplanung und Leittechnik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overheadprojektor, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 43940 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik

2. Modulkürzel:	072910096	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Ralf Koeppe
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anwendungen von Robotersystemen aus der Industrie. Sie kennen die Schlüsseltechnologien industrieller Robotertechnik. Sie können einschätzen in welchen Einsatzfällen welche Robotertechnik geeignet ist.
13. Inhalt:	• Anwendungen von Robotersystemen in der Automobil- und allgemeinen Industrie • Roboterbasiertes thermisches Fügen, Fräsen, Biegen, Montieren • Roboter in der Logistik, Medizin und Weltraumtechnik • Sensorbasierte Regelung • Programmieren durch Vormachen • Steuerung kooperierender und nachgiebig geregelter Robotersysteme
14. Literatur:	Lernmaterialien werden verteilt
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43941 Robotersysteme - Anwendungen aus der Industrierobotik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 0.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43930 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik

2. Modulkürzel:	072910095	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Martin Hägele
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anwendungen von Robotersystemen aus der Servicerobotik. Sie kennen die Schlüsseltechnologien industrieller Robotertechnik und der Servicerobotik. Sie können einschätzen in welchen Einsatzfällen welche Robotertechnik geeignet ist.
13. Inhalt:	• Anhand zahlreicher Produktbeispiele, aktueller Prototypen und Technologieträger erfolgt ein umfassender Überblick über die Schlüsseltechnologien der Servicerobotik. • Die vermittelten Grundlagen ermöglichen, ein Servicerobotersystem zu konzipieren und zu entwickeln. • Schlüsseltechnologien: Steuerungsarchitekturen, Sensoren, mobile Navigation, Handhaben und Greifen, Planung und maschinelles Lernen, Mensch-Maschine-Interaktion. • Realisierungsbeispiele („Case-Studies")
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43931 Robotersysteme - Anwendungen aus der Servicerobotik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 37320 Steuerungsarchitekturen und Kommunikationstechnik

2. Modulkürzel:	072910005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	• Alexander Verl • Armin Lechler
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen vertieft die Grundtypen industrieller Steuerungssysteme, deren interne Funktionsweise, deren Kommunikations- und Betriebssysteme. Sie kennen weiter die Steuerungssysteme der wesentlichen Hersteller von Steuerungskomponenten.
13. Inhalt:	• Grundtypen von Hardwarerealisierungen / Hardwarearchitekturen • Grundtypen von Steuerungssystemen / Softwarearchitekturen • Echtzeitbetriebssysteme • Funktionsorientierte Aufteilung der Steuerungsaufgaben / Softwareimplementierungen • Kommunikationstechnik • Sicherheitstechnik in der Steuerungstechnik • Open Source Automatisierung • Kennenlernen der wesentlichen Hersteller von Steuerungskomponenten: BECKHOFF / BOSCH-Rexroth / SchneiderElectric / ISG / SIEMENS
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	373201 Vorlesung Steuerungstechnik II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	37321	Steuerungstechnik II (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 16250 Steuerungstechnik

2. Modulkürzel:	072910002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.5	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	• Alexander Verl • Michael Seyfarth
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine besonderen Vorkenntnisse
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen und verstehen den Aufbau, die Architekturen und die Funktionsweisen unterschiedlicher Steuerungsarten, wie mechanische Steuerungen, fluidische Steuerungen, Kontaksteuerungen, Speicherprogrammierbare Steuerungen und bewegungserzeugende Steuerungen. Sie können beurteilen welche Steuerungsart welche Aufgabenbereiche abdeckt und wann welche Steuerungsart eingesetzt werden kann. Sie kennen die Programmierweisen und Programmiersprachen für die unterschiedlichen Steuerungsarten und können steuerungstechnische Problemstellungen methodisch lösen. Weiter beherrschen die Studierenden die Grundlagen der in der Automatisierungstechnik vorwiegend verwendeten Antriebssysteme (elektrisch, fluidisch) und können deren Einsatzbereiche und Einsatzgrenzen bestimmen.
13. Inhalt:	• Steuerungsarten (mechanisch, fluidisch, Kontaktsteuerung, SPS, Motion Control, Numerische Steuerung, Robotersteuerung, Leitsteuerung): Aufbau, Architektur, Funktionsweise, Programmierung. • Darstellung und Lösung steuerungstechnischer Problemstellungen. • Grundlagen der in der Automatisierungstechnik verwendeten Antriebssysteme (Elektromotoren, fluidische Antriebe). • Typische praxisrelevante Anwendungsbeispiele. • Praktikumsversuche zur Programmierung der verschiedenen Steuerungsarten
14. Literatur:	• Pritschow, G.: Einführung in die Steuerungstechnik, Carl Hanser Verlag, München, 2006
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 162501 Vorlesung Steuerungstechnik mit Antriebstechnik • 162502 Übung Steuerungstechnik • 162503 Praktikum Steuerungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 48 h

	Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 132 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 16251 Steuerungstechnik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, • 16252 Steuerungstechnik Praktikum (USL), schriftlich, eventuell mündlich, 0 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter
19. Medienform:	Beamer, Overhead, Tafelanschrieb
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 14230 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter

2. Modulkürzel:	072910003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alexander Verl
9. Dozenten:	Alexander Verl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung „Steuerungstechnik mit Antriebstechnik“ (Modul Regelungs- und Steuerungstechnik)
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen typische Anwendungen der Steuerungstechnik in Werkzeugmaschinen und Industrierobotern. Sie verstehen die Möglichkeiten heutiger Steuerungskonzepte vor dem Hintergrund komfortabler Bedienerführung, integrierter Mess- und Antriebsregelungstechnik (mechatronische Systeme) sowie Diagnosehilfen bei Systemausfall. Aus der Kenntnis der verschiedenen Steuerungsarten und Steuerungsfunktionen für Werkzeugmaschinen und Industrieroboter können die Studierenden die Komponenten innerhalb der Steuerung, wie z.B. Lagesollwertbildung oder Adaptive Control-Verfahren interpretieren. Sie können die Auslegung der Antriebstechnik und die zugehörigen Problemstellungen der Regelungs- und Messtechnik verstehen, bewerten und Lösungen erarbeiten. Die Studierenden können erkennen, wie die Kinematik und Dynamik von Robotern und Parallelkinematiken beschrieben, gelöst und steuerungstechnisch integriert werden kann.
13. Inhalt:	• Steuerungsarten (mechanisch, fluidisch, Numerische Steuerung, Robotersteuerung): Aufbau, Architektur, Funktionsweise. • Mess-, Antriebs-, Regelungstechnik für Werkzeugmaschinen und Industrieroboter • Kinematische und Dynamische Modellierung von Robotern und Parallelkinematiken. • Praktikum zur Inbetriebnahme von Antriebssystemen und regelungstechnischer Einstellung.
14. Literatur:	Pritschow, G.: Einführung in die Steuerungstechnik, Carl Hanser Verlag, München, 2006
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 142301 Vorlesung Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter

	• 142302 Übung Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14231 Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Industrieroboter (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer, Overhead, Tafel
20. Angeboten von:	Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen

Modul: 37280 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik

2. Modulkürzel:	072910031	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Michael Seyfarth
9. Dozenten:	Michael Seyfarth
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Steuerungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Gesetzmäßigkeiten und Elemente hydraulischer und pneumatischer Systeme. Sie können diese in fluidischen Schaltplänen erkennen und eigene fluidische Schaltungen entwerfen
13. Inhalt:	• Grundlagen fluidischer Systeme. • Elemente fluidischer Systeme (Pumpen, Motoren, Ventile). • Schaltungen fluidischer Systeme.
14. Literatur:	• Matthies: Einführung in die Ölhydraulik, Teubner,Wiesbaden, 2006 • Will: Hydraulik, Springer, Heidelberg, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	372801 Vorlesung Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	37281 Ölhydraulik und Pneumatik in der Steuerungstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2110 Verfahrenstechnik

Zugeordnete Module:
- 15570 Chemische Reaktionstechnik II
- 15580 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen
- 15930 Prozess- und Anlagentechnik
- 18260 Polymer-Reaktionstechnik

Modul: 15570 Chemische Reaktionstechnik II

2. Modulkürzel:	041110011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ulrich Nieken
9. Dozenten:	Ulrich Nieken
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Chemische Reaktionstechnik I
12. Lernziele:	Die Studierenden besitzen detaillierte Kenntnisse der Reaktionstechnik mehrphasiger Systeme, insbesondere von Gas-/Feststoff und Gas-/Flüssig-Systemen. Sie können die für die Reaktion entscheidenden Prozesse bestimmen, experimentelle Daten analysieren und beurteilen, Limitierungen bewerten und die Wirkung von Maßnahmen vorhersagen. Sie sind in der Lage aus Vergleich von Experimenten und Berechnungen Modellvorstellungen zu validieren und zu bewerten und neue Lösungen zu synthetisieren. Sie besitzen die Kompetenz zur selbstständigen Lösung reaktionstechnischer Fragestellung und zur interdisziplinären Zusammenarbeit.
13. Inhalt:	Modellbildung und Betriebsverhalten von Mehrphasenreaktoren; Molekulare Vorgänge an Oberflächen; Heterogen-katalytische Gasreaktionen; Charakterisierung poröser Feststoffe; Effektive Beschreibung des Wärme- und Stofftransports in porösen Feststoffen;, Einzelkornmodelle und Zweiphasenmodell des Festbettreaktors; Stofftransport und Reaktion in Gas-Flüssigkeitsreaktoren; Hydrodynamik von Gas-Flüssigkeits-Reaktoren;
14. Literatur:	Skript Froment, Bischoff. Chemical Reactor Analysis and Design. John Wiley, 1990. Taylor, Krishna. Multicomponent Mass Transfer. Wiley- Interscience, 1993
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 155701 Vorlesung Chemische Reaktionstechnik II • 155702 Übung Chemische Reaktionstechnik II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 h Vor- und Nachbereitung: 35 h Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 89 h **Summe: 180 h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	15571 Chemische Reaktionstechnik II (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Vorlesung: Tafelanschrieb, Beamer Übungen: Rechnerübungen
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 15580 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen

2. Modulkürzel:	041110012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Jochen Kerres
9. Dozenten:	Jochen Kerres
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Thermodynamik Grundlagen der Makromolekularen Chemie Grundlagen der Anorganischen Chemie Grundlagen der Physikalischen Chemie Übungen: keine
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die komplexen physikochemischen Grundlagen (insbesondere Thermodynamik und Kinetik) von membrantechnologischen Prozessen (molekulare Grundlagen des Transports von Permeanden durch eine Membranmatrix und molekulare Grundlagen der Wechselwirkung zwischen Permeanden und Membranmatrix) • verstehen, wie eine Separation zwischen verschiedenen Komponenten einer Stoffmischung mittels des jeweiligen Membranprozesses erreicht werden kann (Separationsmechnismus, ggf. Kopplung verschiedener Mechanismen) • verstehen die materialwissenschaftlichen Grundlagen des nanoskopischen, mikroskopischen und makroskopischen Aufbaus und der Herstellung der unterschiedlichen Membrantypen (für organische Polymermembranen ist vertieftes polymerwissenschaftliches Verständnis erforderlich, für anorganische Membranen Verständnis der anorganischen und elementorganischen Chemie, z. b. das Sol-Gel-Prinzip) • sind in der Lage, für ein bestehendes Separationsproblem den dafür geeigneten Membrantrennprozess, ggf. auch eine Kombination verschiedener Membranverfahren,

	anzuwenden, - können grundlegende Berechnungen von Membrantrennprozessen durchführen (Permeationsfluß, Permeation und Permeationskoeffizient, Diffusion und Diffusionskoeffizient, Löslichkeit und Löslichkeitskoeffizient, Trennfaktor, Selektivität, Abschätzung der Wirtschaftlichkeit von Membrantrennprozessen)
13. Inhalt:	• Physikochemische Grundlagen der Membrantechnologie, einschließlich Grundlagen der Elektrochemie • Grundlagen und Anwendungsfelder der wichtigsten Membrantrennprozesse (Mikrofiltration, Ultrafiltration, Nanofiltration, Umkehrosmose, Elektrodialyse, Dialyse, Gastrennung, Pervaporation, Perstraktion) • Grundlagen von Elektrolyse, Brennstoffzellen und Batterien, einschließlich der in diesen Prozessen zur Verwendung kommenden Materialien • Grundlagen der Membranbildung (z. B. Phaseninversionsprozeß) • Klassifizierung der unterschiedlichen Membrantypen nach verschiedenen Kriterien (z. B. poröse Membranen - dichte Membranen, oder geladene Membranen (Ionenaustauschermembranen) - ungeladene Membranen oder organische Membranen - mixed-matrix-Membranen - anorganische Membranen) • Herstellprozesse für die und Aufbau der unterschiedlichen Membrantypen • Charakterisierungsmethoden für Membranen und Membrantrennprozesse
14. Literatur:	Kerres, J.: Vorlesungsfolien und weitere Materialien H. Strathmann und E. Drioli: An Introduction to Membrane Science and Technology M. Mulder: Basic Principles of Membrane Technology Hamann-Vielstich: Elektrochemie
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	155801 Vorlesung Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15581 Membrantechnik und Elektromembran-Anwendungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Beamer, Ausstellung der Präsentationsfolien
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 18260 Polymer-Reaktionstechnik

2. Modulkürzel:	041110013	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ulrich Nieken
9. Dozenten:	• Klaus-Dieter Hungenberg • Jochen Kerres
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Chemische Reaktionstechnik I • Grundlagen der Chemie
12. Lernziele:	**Vorlesungsteil Grundlagen der Polymerchemie (Theorie und Praxis):** - die Studierenden kennen und verstehen die grundlegenden chemischen Mechanismen der Polyreaktionen Stufenwachstumsreaktionen (Polykondensation, Polyaddition) und Kettenwachstumsreaktion (Radikalische Polymerisation, ionische Polymerisation, koordinative Polymerisation) - die Studierenden können Einflußfaktoren auf Polyreaktionen wie Monomerstruktur, Initiator/Katalysator, Temperatur, Lösungsmittel und (bei Stufenwachstumsreaktionen sowie bei Copolymerisationen) Monomerverhältnis beschreiben, vergleichend analysieren, bewerten und auf konkrete Polymerisationssysteme anwenden - die Studierenden kennen und verstehen die Grundlagen der Kinetik von Polyreaktionen (Homo- und Copolymerisationen) und sind in der Lage dazu, die Unterschiede und die gemeinsamen Merkmale der Kinetik unterschiedlicher Polyreaktionen zu erfassen, zu analysieren und miteinander zu vergleichen. - die Studierenden kennen die wichtigsten technischen Polymere und ihre Herstellung und sind in der Lage aus der Polymerzusammensetzung und -struktur, zu bewerten und zu entscheiden, für welche technische Anwendung welche(s) Polymer(e) geeignet ist (sind) - die Studierenden kennen die wichtigsten chemischen Reaktionen zur Modifizierung von Polymeren (polymeranaloge Reaktionen) und sind in der Lage dazu, zu analysieren, für welches Polymer welches chemisches Modifizierungsverfahren anwendbar ist, sowie können die Reaktivität unterschiedlicher Polymertypen für ein bestimmtes Modifizierungsreagenz miteinander vergleichen und bewerten - die Studierenden kennen und verstehen die grundlegenden Mechanismen von Polymerdegradation (Polymerabbau, Polymeralterung)

	und können beurteilen, was die Faktoren sind, die unterschiedliche Polymere für Polymerdegradation mehr oder weniger anfällig machen - Die Studierenden sind in der Lage, im Vorlesungsteil „Übungen/ Praktikum“ grundlegende Polymerisationen im Labormaßstab durchzuführen und die damit hergestellten Polymere zu charakterisieren: - die Studierenden können im Labor wichtige Polyreaktionen selbst vorbereiten und durchführen (Polykondensation, radikalische Polymerisation, anionische Polymerisation, und charakterisieren. - die Studierenden sind in der Lage, den Polymerisationsprozess im Hinblick auf Erzielung bestimmter Umsätze und Molmassen zu steuern. - die Studierenden sind in der Lage, zu analysieren, wie die Polymerisationsbedingungen gewählt werden müssen (z. B. Reinheit Lösungsmittel und Monomere, Reaktionstemperatur, Reaktions- dauer), um ein möglichst hohes Molekulargewicht der synthetisierten Polymere zu erzielen, und daraus die Bedingungen so einzustellen, dass das Polymerisationsergebnis optimal ist. **Vorlesungsteil Berechnungsmethoden in der Polymerreaktionstechnik:** - Die Studierenden lernen, Umsatz- und Molmassenverlauf einer Polymerisation in verschiedenen Reaktoren zu berechnen und die Reaktionen gezielt zu beeinflussen. - Die Studierenden lernen die Anwendung der Momentenmethode in MATLAB sowie die Berechnung der vollständigen Molekulargewichtsverteilung in Predici und können die numerischen Grundlagen unterscheiden.
13. Inhalt:	**Polymerreaktionstechnik verschiedener Polyreaktionstypen:** - Kettenwachstumsreaktion (radikalische, ionische, koordinative Polymerisation) - Stufenwachstumsreaktion (Polykondensation, Polyaddition) - Copolymerisation - Emulsionspolymerisation, Lösungspolymerisation - Polymeranaloge Reaktionen - Charakterisierung von Polymeren (z. B. Berechnung und experimentelle Ermittlung von Molekularmasse und Molekularmassenverteilungen und Umsätzen, Berechnung thermischer Eigenschaften,) Markov-Ketten Monte-Carlo-Simulation bei Polymerisationen -Einfluss der Reaktionsführung auf die Polymereigenschaften
14. Literatur:	Skript Bernd Tieke: „Makromolekulare Chemie: Eine Einführung“ H. G. Elias: "Makromoleküle" P. J. Flory: "Principles of Polymer Chemistry" T. Meyer, J. Keurentjes: Handbook of Polymer Reaction Engineering G. Emig, E. Klemm - Technische Chemie, Einführung in die Chemische Reaktionstechnik
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 182601 Vorlesung Polymer-Reaktionstechnik • 182602 Übung Polymer-Reaktionstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 42 h Vor- und Nachbereitung: 42 h Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 96 h Summe: 180 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	18261 Polymer-Reaktionstechnik (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelschrieb, Beamer Praktische Übungen (Versuche) zur Polymerherstellung und -charakterisierung im Labor Rechnerübungen (MATLAB, Predici)
20. Angeboten von:	Institut für Chemische Verfahrenstechnik

Modul: 15930 Prozess- und Anlagentechnik

2. Modulkürzel:	041111015	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Clemens Merten
9. Dozenten:	Clemens Merten
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verfahrenstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Verfahrenstechnisches Grundwissen (Chemische Reaktionstechnik, Mechanische und Thermische Verfahrenstechnik)
12. Lernziele:	Die Studierenden • können die Aufgaben des Bereiches „Prozess- und Anlagentechnik“ in Unternehmen definieren, identifizieren und analysieren, • verstehen und erkennen die Ablaufphasen und Methoden bei der Entwicklung und Planung verfahrenstechnischer Prozesse und Anlagen, • verstehen die Grundlagen des Managements für die Abwicklung eines Anlagenprojektes und können diese anwenden, • können die Hauptvorgänge (Machbarkeitsstudie, Ermittlung der Grundlagen, Vor-, Entwurfs- und Detailplanung) der Anlagenplanung anwenden, • verstehen die grundlegenden Wirkungsweisen verfahrenstechnischer (mechanischer, thermischer und reaktionstechnischer) Prozessstufen oder Apparate und können das Wissen anwenden, um Verfahren oder Anlagen in ihrer Komplexität zu analysieren, zu synthetisieren und zu bewerten, • können Stoff-, Energie- und Informationsflüsse im technischen System Anlage grundlegend beschreiben, bestimmen, kombinieren und beurteilen, • sind mit wichtigen Methoden der Anlagenplanung vertraut und können diese in Projekten zielführend anwenden, • können verfahrenstechnische Planungsaufgaben definieren, analysieren, lösen und dokumentieren, • können wichtige Entwicklungsmethoden in kooperativen Lernsituationen (in Gruppenarbeit) anwenden und ihre Entwicklungsergebnisse beurteilen, präsentieren und zusammenfügen, • können die Life Cycle Engineering Software COMOS für die Lösung und Dokumentation einer komplexen Planungsaufgabe anwenden.
13. Inhalt:	**Systematische Übersicht zur Prozesstechnik:**

- Wirkprinzipien, Auslegung und anwendungsbezogene Auswahl von Prozessen, Apparaten und Maschinen
- Prozessanalyse und -synthese

Aufgaben und Ablauf der Anlagenplanung:

- Aufgaben der Anlagentechnik,
- Ablaufphasen der Anlagenplanung,
- Projektmanagement, Methodik der Projektführung,
- Kommunikation und Technische Dokumentation in der Anlagenplanung (Verfahrensbeschreibung, Fließbilder),
- Auswahl und Einbindung von Prozessen und Ausrüstungen in eine Anlage,
- Auslegung von Pumpen- und Verdichteranlagen, Rohrleitungen und Armaturen,
- Räumliche Gestaltung: Bauweise, Lageplan, Aufstellungsplan, Rohrleitungsplanung,
- Aufgaben der Spezialprojektierung: Mess-, Steuer- und Regelungstechnik, Dämmung und Stahlbau, Termin-, Kapazitäts- und Kostenplanung.

Behandlung von Planungsbeispielen ausgewählter Anlagen:

- thematische Übungsaufgaben,
- komplexe Planungsaufgabe mit Anwendung der Life Cycle Engineering Software COMOS

14. Literatur:

- Merten, C.: Skript zur Vorlesung, Übungsunterlagen
- Nutzerhandbuch COMOS

Ergänzende Lehrbücher:

- Sattler, K.; Kasper, W.: Verfahrenstechnische Anlagen. Planung, Bau und Betrieb. WILEY-VCH
- Hirschberg, H.-G.: Handbuch Verfahrenstechnik und Anlagenbau. Chemie, Technik und Wirtschaftlichkeit. Springer-Verlag
- Bernecker, G.: Planung und Bau verfahrenstechnischer Anlagen. Springer-Verlag

15. Lehrveranstaltungen und -formen:

- 159301 Vorlesung Prozess- und Anlagentechnik
- 159302 Übung Prozess- und Anlagentechnik
- 159303 Exkursion Prozess- und Anlagentechnik

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:

Präsenzzeit:	56 h
Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit:	124 h
Gesamt:	180 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:

- 15931 Prozess- und Anlagentechnik schriftlich (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 75.0
- 15932 Prozess- und Anlagentechnik mündlich (PL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 25.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

- Vorlesungsskript
- Übungsunterlagen
- kombinierter Einsatz von Tafelanschrieb und Präsentationsfolien

20. Angeboten von:

2111 Verkehrssysteme

Zugeordnete Module:

15660	Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle
15670	Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik
15680	Rechnergestützte Angebotsplanung
15700	Verkehrsflussmodelle
15720	Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen
15730	Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr
15740	Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen
15750	Verkehrssicherung
25030	Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr
34100	Verkehrserhebungen
46270	Verkehr in der Praxis

Modul: 15720 Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen

2. Modulkürzel:	020400721	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.3	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Stefan Tritschler • Carlo Molo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Inhaltlich: keine Vorgängermodule: Grundlagen der Schienenverkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer können: • den Stellenwert öffentlicher Verkehrssysteme im Rahmen einer bedarfsgerechten Verkehrsgestaltung erkennen, • die Zusammenhänge bei der Planung von öffentliche Verkehrssystemen verstehen, • grundlegende Entscheidungen zum Netzaufbau und zur Ausgestaltung öffentlicher Verkehrssysteme treffen, • anhand der Charakteristika der unterschiedlichen Nahverkehrsfahrzeuge deren optimale Einsatzbereiche bestimmen, • einschätzen, welche Infrastruktur für unterschiedliche öffentliche Verkehrssysteme notwendig ist und • grundlegende Berechnungen zur Linienführung und Haltestellengestaltung durchführen.
13. Inhalt:	In der Lehrveranstaltung **"Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme"** werden die technischen-planerischen Aspekte von öffentlichen Verkehrssystemen mit Schwerpunkt ÖPNV vermittelt: • Grundlagen der Nahverkehrsplanung • Netzplanung • Nahverkehrsmittel und deren Einsatzbereiche • Haltestellen- und Verknüpfungspunkte • Infrastruktur für den ÖPNV Ergänzend zur Vorlesung werden in der **"Übung zu Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme"** die Inhalte der Lehrveranstaltung anhand von aufeinander aufbauenden Übungen vertieft. Dabei werden folgende Themen aufgegriffen:

	• Verkehrsnachfrage und -angebot • Streckenbelastungen • Erschließungskonzept • Trassierung und Gestaltung eines Verknüpfungspunkts • Fahrzeitenrechnung
14. Literatur:	• Skript zur Lehrveranstaltung „Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Straßenbahn-Bau- und Betriebsordnung (BOStrab)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157201 Vorlesung Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme • 157202 Übung Planung, Entwurf und Bewertung öffentlicher Verkehrssysteme • 157203 Exkursion Planung, Entwurf und Bewertung öffentlicher Verkehrssysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudiumzeit: 130 h **Gesamt: 180h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15721 Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: erfolgreiche Teilnahme an der Belegarbeit (Übung) zur Lehrveranstaltung "Planung und Entwurf öffentlicher Verkehrssysteme"
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation; Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15730 Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr

2. Modulkürzel:	020400723	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.6	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Ullrich Martin • Fabian Hantsch • Xiaojun Li
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorgängermodule: Entwurf von Verkehrsanlagen, Grundlagen der Schienenverkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Infrastrukturgestaltung"** verstehen Zusammenhänge der Dimensionierung und Bewertung von Eisenbahnbetriebsanlagen und können: • die Infrastrukturplanung und die Ziele der Infrastrukturgestaltung erklären, • die Einflüsse auf die Dimensionierung von Eisenbahnbetriebsanlagen erläutern, • das analytische Verfahren zur Planung und Bewertung von Eisenbahnbetriebsanlagen beschreiben sowie • das Simulationsverfahren zur Planung und Bewertung von Eisenbahnbetriebsanlagen anwenden, • die verschiedenen Varianten der Infrastrukturgestaltung mit Leistungsuntersuchungen bewerten. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Gestaltung von Flughafenanlagen"** können: • die Entwicklung des Luftverkehrs und der Flugzeuge nachvollziehen, • die Beteiligten am Luftverkehr benennen und ihre Aufgaben und Beziehungen erklären, • die Aufgaben der Flugsicherung beschreiben, • die Anlagen der Luft- und Landseite eines Flughafens benennen, • die Leistungsfähigkeit und Betriebsabwicklung auf Flughäfen berechnen und erläutern, • den Planungsablauf und die Planung von Flughäfen und dazugehörigen Anlagen darstellen sowie • bautechnische Herausforderungen eines Flughafens am Beispiel des Baus einer Start- und Landebahn erklären.

13. Inhalt:	Die Veranstaltung **"Infrastrukturgestaltung"** umfasst folgende Themengebiete: • Grundlagen der Planung von Eisenbahninfrastrukturanlagen • Dimensionierung von Eisenbahnbetriebsanlagen • Übung: vertiefter Bahnhofsentwurf • Bewertung der Infrastruktur mit Leistungsuntersuchungen: Analytische Verfahren und Simulationsverfahren • praktische Anwendung der Leistungsuntersuchung mit Simulationsverfahren In der Vorlesung **"Gestaltung von Flughafenanlagen"** wird eine Übersicht mit technischem Schwerpunkt zur Geschichte und über das Gesamtsystem des Luftverkehrs gegeben: • Entwicklung des Luftverkehrs und der Flugzeuge, • Administrativ-organisatorische Strukturen, • Angebot und Nachfrage im Luftverkehr, • Prozesse des Luftverkehrs, • Gestaltung von Flughafenanlagen, • Betrieb von Flughafenanlagen, • Leistungsfähigkeit und Kapazitätsbemessung von Flughafenanlagen.
14. Literatur:	• Skriptum zu den Lehrveranstaltungen "Infrastrukturgestaltung" und "Gestaltung von Flughafenanlagen" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Pachl, J.: Systemtechnik des Schienenverkehrs, Teubner Verlag Stuttgart, neueste Auflage • Mensen, H.: Planung, Anlage und Betrieb von Flugplatz, Springer Verlag Berlin, neueste Auflage • Luftverkehrsgesetz (LuftVG)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157301 Vorlesung Infrastrukturgestaltung • 157302 Übung Infrastrukturgestaltung • 157303 Hausarbeit Infrastrukturgestaltung • 157304 Vorlesung und Übung Gestaltung von Flughafenanlagen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Gesamt: 180 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15731 Infrastrukturen im öffentlichen Verkehr (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15740 Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen

2. Modulkürzel:	020400722	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Stefan Tritschler • Carlo Molo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorgängermodule: Grundlagen der Schienenverkehrssysteme, Planung und Entwurf öffenlicher Verkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer können: • den Stellenwert öffentlicher Verkehrssysteme im Rahmen einer bedarfsgerechten Verkehrsgestaltung einordnen, • anwendungsbezogene Zusammenhänge bei der Planung- und dem Betreiben von Verkehrssystemen erkennen, • die Prozesse des laufenden Betriebs im Normal- und Störungsfall unterscheiden, • Verkehrsinfrastrukturrechnungen verstehen und bewerten, • Grundkenntnisse der wirtschaftlichen Bewertung von Verkehrssystemen anwenden sowie • die Finanzierungsströme für Investitionen und laufenden Betrieb im ÖPNV analysieren.
13. Inhalt:	In der Lehrveranstaltung "**Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme** " werden die betrieblich-wirtschaftlichen Aspekte von öffentlichen Verkehrssystemen mit Schwerpunkt ÖPNV vermittelt: • Grundlagen der Betriebssplanung • Fahr-, Umlauf- und Dienstplan • Laufender Betrieb im öffentlichen Verkehr

	• Einführung in die Verkehrswirtschaft und Verkehrsinfrastrukturrechnung • Bewertung von Verkehrsinfrastruktur • Methodik der Standardisierten Bewertung • Verkehrsfinanzierung Ergänzend zur Vorlesung werden in der "**Projektstudie zu Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme** " die Inhalte der Lehrveranstaltung anhand von aufeinander aufbauenden Übungen vertieft. Dabei werden folgende Themen aufgegriffen: • Betriebskonzept • Umlaufplanung Stadtbahn • Verkehrsangebot • Standardisierte Bewertung • Folgekostenrechnung
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen "Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme" und "Angewandte Verkehrswirtschaft" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Straßenbahn-Bau- und Betriebsordnung (BOStrab) • Aberle, G.: Transportwirtschaft, Wolls Lehr- und Handbücher der Wirtschafts- und Sozialwissenschaften München, neueste Auflage
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157401 Vorlesung Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme • 157402 Übung Betrieb, Bewertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Summe 180h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15741 Projektstudie zur Gestaltung von öffentlichen Verkehrssystemen (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Erfolgreiche Teilnahme an der Belegarbeit (Übung mit Vortrag und Bericht) zur Lehrveranstaltung "Betrieb, Berwertung und Finanzierung öffentlicher Verkehrssysteme"
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung und Übung, Web-basierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 25030 Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr

2. Modulkürzel:	020400731	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.3	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Ullrich Martin • Yong Cui • Fabian Hantsch • Xiaojun Li
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorgängermodule:Grundlagen der Schienenverkehrssysteme
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr"** können: • überschaubare Fahrpläne für die prozessvorbereitende Betriebsplanung bedarfsgerecht erstellen und optimieren, • verschiedene Varianten der Betriebsangebote mit Leistungsuntersuchungen bewerten, • den Fahrzeugumlauf für einen vorgegebenen Fahrplan berechnen und daraus den Personaleinsatz ableiten sowie • eine prozessbegleitende Betriebsplanung und einschließlich dispositiver Maßnahmen nachvollziehen. Mit der Teilnahme an der Lehrveranstaltung **"Transportlogistik/OR im Verkehr"** ist der Hörer in der Lage: • Grundlagen der Bedienungstheorie in Anwendung bei Leistungsuntersuchungen zu erklären, • Methoden zur Leistungsuntersuchung von Eisenbahn-Betriebsanlagen zu formulieren und zu verstehen, • mittels verschiedener Verfahren konkrete Fragestellungen der Leistungsuntersuchung eigenständig zu beantworten, • lineare Optimierungsprobleme im Zusammenhang mit Dispositionsproblemen qualifiziert zu formulieren und zu verstehen und • lineare Optimierungsprobleme anwendungsorientiert zu lösen. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Softwaregestützte Verkehrssystemgestaltung"** können: • Grundzüge des computergestützten Arbeitens im Verkehrswesen eigenständig darlegen,

	• Modellierung und Simulation an Anwendungsbeispielen umfassend beschreiben, • Funktion, Ablauf und Bedienung von Betriebsplanungs-, Leistungsuntersuchungs- und Simulationsprogramme beschreiben, • Funktionsweise von rechnergestützten Informationssystemen im Verkehr qualifiziert erklären, • EDV-Anwendungen im Bereich des öffentlichen Verkehrs erläutern sowie
13. Inhalt:	In der Veranstaltung **"Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr"** werden die folgenden Themen dargelegt: • Planung und Optimierung von Betriebsprogrammen, • Bewertung des Betriebsangebotes mit Leistungsuntersuchungen, • Planung des Fahrzeug- und Personalbedarfs sowie • Betriebsführung und Disposition. In der Veranstaltung **"Transportlogistik/OR im Verkehr"** werden diese Inhalte behandelt: • grundlegende Methodik für Leistungsuntersuchungen von Eisenbahn-Betriebsanlagen, • Methoden der Bedienungstheorie mit Anwendung im Eisenbahnwesen, • Methoden zur Bewertung von Zugfahrten bei der Disposition auf Grundlage der linearen Optimierung sowie • Entwurf von Zielfunktionen für die lineare Optimierung. In der Veranstaltung **"Softwaregestützte Verkehrssystemgestaltung"** werden diese Themen erörtert: • Grundzüge des computergestützten Arbeitens im Verkehrswesen, • Modellierung und Simulation im öffentlichen Verkehr, • Einblick in rechnergestützte Informationssysteme im Verkehr und • Betriebsplanungs- und Leistungsuntersuchungsprogramme.
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen "Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr", "Transportlogistik/OR im Verkehr" und "Softwaregestützte Verkehrssystemgestaltung" • Eisenbahn-Bau- und Betriebsordnung (EBO) • Pachl, J.: Systemtechnik des Schienenverkehrs, Teubner Verlag Stuttgart, neueste Auflage
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 250301 Vorlesung Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr • 250302 Übung Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr • 250303 Hausübung Betriebsplanung im öffentlichen Verkehr • 250304 Vorlesung Transportlogistik/OR im Verkehr • 250305 Übung Transportlogistik/OR im Verkehr • 250306 Vorlesung Softwaregestütze Verkehrsystemgestaltung • 250307 Übung Softwaregestütze Verkehrsystemgestaltung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Gesamt: 180 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	25031 Prozessgestaltung im öffentlichen Verkehr (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium

20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15680 Rechnergestützte Angebotsplanung

2. Modulkürzel:	02130004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	Markus Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Verkehrsplanung und Verkehrsmodellierung
12. Lernziele:	Die Studierenden können für konkrete Aufgabenstellungen der Verkehrsplanung (Auswertung von Verkehrserhebungen, Eichung von Modellen, Verwaltung von Planfällen, Bewertung von Maßnahmen) geeignete Standardsoftwareprodukte (z.B. Excel, Access) und Verkehrsplanungsmodelle einsetzen und miteinander verknüpfen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Planungsprozess, Verkehrsplanungssoftware • Excel, Access und VBA/COM • Vorbereitung, Durchführung und Auswertung einer rechnergestützten Befragung mit Wegetagebüchern. • VISUM-COM Funktionen • Beispiel einer Steuerung von VISUM mit VBA aus Excel • Analyse von Netzzuständen mit VBA und Excel, • Szenariomanagement • Verkehrsnachfrageberechnung mit VISEM • Routensuchverfahren • Bestwegsuche nach Dijkstra • Bewertung der Angebotsqualität eines Verkehrsangebotes
14. Literatur:	Friedrich, M.: Skript Rechnergestützte Angebotsplanung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	156801 Vorlesung mit Übung Rechnergestützte Angebotsplanung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 25 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 65 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15681 Rechnergestützte Angebotsplanung (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Verkehrsplanung und Verkehrsleittechnik

Modul: 46270 Verkehr in der Praxis

2. Modulkürzel:	020400732	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.6	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Volkhard Malik • Peter Schütz • Georg Fundel • Ulrich Rentschler
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Speditionswesen und Güterverkehr"** wissen: • nach welchen Kriterien eine Transportkette im Güterverkehr zusammengestellt wird, • welche Vor- und Nachteile die einzelnen Verkehrsträger im Gütertransport aufweisen und • kennen die wesentlichen Akteure und die rechtlichen Rahmenbedingungen im Speditionswesen. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Verkehrspolitik"** können: • verkehrspolitische Entscheidungen, die in der Praxis getätigt werden, qualifiziert einschätzen und • im Rahmen von Verkehrsprojekten verkehrspolitische Zusammenhänge nutzbringend anwenden. Mit der Teilnahme an der Lehrveranstaltung **"Luftverkehr und Flughafenmanagement"** vermag der Hörer: • Zusammenhänge des Luftverkehrs, der Flughafenanlagen und des Flughafenbetriebes zu verstehen und, • kann durch sein erworbenes Wissen Managemententscheidungen von Airlines und Airports qualifiziert einschätzen. Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Verkehrsplanungsrecht"** können: • Verfahren raumordnerischer und planfeststellungsrelevanter europäischer sowie nationaler Rechtsgrundlagen für Vorhaben im

	Bereich des öffentlichen Verkehrs in Planungsaufgaben einbeziehen sowie • die planungsrechtliche Wirkung von baulichen und betrieblichen Maßnahmen abschätzen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung **"Speditionswesen und Güterverkehr"** werden die Eigenschaften verschiedener Verkehrsträger in Bezug auf den Gütertransport betrachtet sowie die organisatorischen Abläufe im Güterverkehr beleuchtet. • Güterverkehr im Allgemeinen, • Spezifika der Verkehrsträger im Güterverkehr, • Kombinierter Verkehr, • Speditionswesen, • Exkursionen zum Rangierbahnhof Kornwestheim und zu einem Logistik-Zentrum. Die Vorlesung **"Verkehrspolitik"** befasst sich mit: • Grundlagen der Verkehrspolitik, • wesentliche Rahmenbedingungen für die Gestaltung von Verkehrssystemen und somit auch das Verkehrsangebot, • Verantwortung der Politik sowie Möglichkeiten politischer Einflussnahme, um Verkehrsleistungen in guter Qualität zuangemessenen Preisen im fairen Wettbewerb anzubieten, • Verbindungen mit anderen Politikfeldern, • Rolle der Europäischen Verkehrspolitik. Die folgenden Zusammenhänge werden in der Vorlesung **"Luftverkehr und Flughafenmanagement"** dargestellt: • Ausprägungen des Luftverkehrs und Flughafenbetriebs in allen für das Management relevanten Fragen, • Rechtsgrundlagen für den Flugbetrieb, • Fragen der Flugsicherung, • Umweltschutzmanagement an Flughäfen, • Ausgestaltung von Flughafenanlagen. In der Vorlesung **"Verkehrsplanungsrecht"** werden folgende verkehrsrechtlichen Grundlagen vermittelt: • verkehrliche Rechtsgrundlagen auf europäischer Ebene, • verkehrliche Rechtsgrundlagen auf nationaler Ebene, • verkehrliches Planungsrecht, • verkehrliches Umweltrecht.
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen "Luftverkehr und Flughafenmanagement", "Speditionswesen und Güterverkehr", "Verkehrspolitik" und "Verkehrsplanungsrecht" • Suckale, M.: Taschenbuch der Eisenbahngesetze, Hestra-Verlag Darmstadt, neueste Auflage
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 462701 Vorlesung Speditionswesen und Güterverkehr • 462702 Exkursion Speditionswesen und Güterverkehr • 462703 Vorlesung Verkehrspolitik • 462704 Vorlesung Luftverkehr und Flughafenmanagement • 462705 Vorlesung Verkehrsplanungsrecht
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 45 h Selbststudium: 135 h **Gesamt: 180 h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	46271 Verkehr in der Praxis (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung, Webbasierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 34100 Verkehrserhebungen

2. Modulkürzel:	021320006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Manfred Wacker
9. Dozenten:	Manfred Wacker
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Verkehrsplanung und der Verkehrstechnik
12. Lernziele:	Studierende/r kennt die wesentlichen Methoden der Verkehrserhebungen und kann die zutreffenden Methoden für konkrete Aufgabenstellungen der Praxis auswählen und einsetzen. Er / Sie kennt die notwendigen Arbeitsschritte in der Konzipierung, Vorbereitung, Organisation, Durchführung und Auswertung von Verkehrserhebungen bei allen Verkehrsarten und ist mit den modernsten Erhebungsmethoden vertraut.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und in den zugehörigen Übungen werden theoretisch und an Beispielen folgende Themen behandelt: • Zählungen (manuell, automatisch) • Stromerhebungen (manuell, automatisch) • Befragungen (mündlich, schriftlich, telefonisch) • Spezielle Erhebungen im Ruhenden Verkehr (manuell, automatisch) • Spezielle Erhebungen im Güterverkehr
14. Literatur:	Wacker, M.: Skript Verkehrserhebungen. Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Empfehlungen für Verkehrserhebungen (EVE 91), FGSV-Nr. 125, Köln 1991.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	341001 Vorlesung mit Praktikum Verkehrserhebungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 25 h Auswertung von im Rahmen der Übungen durchgeführten Verkehrserhebungen: 20 h Selbststudium: 45 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	34101 Verkehrserhebungen (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 15700 Verkehrsflussmodelle

2. Modulkürzel:	02130005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	• Wolfram Ressel • Markus Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundkenntnisse der Verkehrsplanung und der Verkehrstechnik
12. Lernziele:	Studierende/r kennt die wesentlichen Eigenschaften makroskopischer und mikroskopischer Verkehrsflussmodelle und kann die Modelle für den Einsatz in der Praxis einsetzen. Er/Sie kann mit Simulationssoftware typische Verkehrsanlagen (freie Strecke, Knotenpunkte) simulieren und verkehrsabhängige Steuerungen integrieren.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Zustandsgleichung, Kontinuitätsgleichung und Bewegungsgleichung des Verkehrs • makroskopische Verkehrsflussmodelle (LW-Modell, Modelle 2. Ordnung) • mikroskopische Verkehrsflussmodelle (Zellulärer Automat, psychophysisches Fahrzeugfolgemodell) • Dynamische Umlegung • Computerübungen zu Verkehrsfluss auf der freien Strecke, Knotenpunkt mit LSA-Festzeitsteuerung, Vorfahrtsgeregelter Knotenpunkt, Knotenpunkt mit Verkehrsabhängiger Steuerung, Grüne Welle
14. Literatur:	• Friedrich, M., Ressel, W.: Skript Verkehrsflussmodelle • Leutzbach, W.: Einführung in die Theorie des Verkehrsflusses, 1972 • Helbing, D.: Verkehrsdynamik, Springer-Verlag, 1997.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	157001 Vorlesung mit Übung Verkehrsflussmodelle
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 25 h Selbststudium: 65 h

	Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15701 Verkehrsflussmodelle (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Straßen- und Verkehrswesen

Modul: 15660 Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle

2. Modulkürzel:	021320002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	Markus Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Verkehrsplanung (Planungsprozess, Kenngrößen von Angebot und Nachfrage, Netzplanung Straße und ÖV) und der Verkehrsmodellierung (4-Stufenmodell)
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die wesentlichen Methoden der strategischen Angebotsplanung. Sie verstehen die Modelle zur Analyse und Prognose der Wirkungen des heute vorhandenen und des geplanten Verkehrsangebotes. Sie können Modelle kalibrieren und mit Verkehrsplanungsprogrammen umgehen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Zukunft des Verkehrs: Ziele und Lösungsansätze • Verkehrserhebungen (Zählungen, Befragungen, Stated Preference) • Typisierung von Verkehrsmodellen • Netzmodelle • Entscheidungsmodelle • Nachfragemodelle • Umlegungsmodelle IV und ÖV • Integrierte Angebotsplanung (Kategorisierung und Bewertung von Netzen, Verknüpfungspunkte, Bundesverkehrswegeplanung) • Angebotsplanung Straßenverkehr (Netzgestaltung, Verkehrssicherheit, Road Pricing, Wirtschaftlichkeitsuntersuchungen nach EWS) • Angebotsplanung Öffentlicher Verkehr (Netzgestaltung, Fahrplanung, Umlaufplanung, Dienstplanung, Bedarfsgesteuerte Bussysteme, Linienleistungs- und erlösrechnung) • Güterverkehrsplanung (Eigenschaften des Güterverkehrs, Konzepte und Modelle) In der Projektstudie wird eine Planungsaufgabe mit Hilfe des Verkehrsplanungsprogramms VISUM bearbeitet. Die Aufgabe umfasst die Schritte Nachfrageermittlung, Mängelanalyse, Maßnahmenentwicklung- und -bewertung für Straße und ÖV.

14. Literatur:	• Cascetta, E.: Transportation Systems Engineering: Theory and Methods. Kluver Academic Publishers, Dordrecht, 2001. • Lohse, D.: Grundlagen der Straßenverkehrstechnik und Verkehrsplanung, Band 2 Verkehrsplanung, Verlag für Bauwesen, Berlin, 2011. • Ortúzar, J. D., Willumsen, L. G: Modelling Transport, Wiley, Chichester, 2011. • Steierwald, G., Künne, H.-D. (Hrsg): Straßenverkehrsplanung - Grundlagen - Methoden - Ziele, Springer-Verlag, Berlin 2005.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 156601 Vorlesung Verkehrsplanung & -modellierung • 156602 Übung Verkehrsplanung & -modellierung • 156603 Projektstudie Verkehrsplanung, Übung und Projekt
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 45 h Projektstudie: 40 h Selbststudium: 95 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 15661 Verkehrsplanung und Verkehrsmodelle (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvoraussetzung: Abgabe und Vortrag Projektstudie • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	15680 Rechnergestützte Angebotsplanung
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Verkehrsplanung und Verkehrsleittechnik

Modul: 15750 Verkehrssicherung

2. Modulkürzel:	020400751	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.4	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ullrich Martin
9. Dozenten:	• Ullrich Martin • Jiajian Liang
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Elektrotechnik
12. Lernziele:	Die Hörer der Lehrveranstaltung **"Verkehrssicherung I" (Theorie der Sicherheit)** können: • die Grundlagen der Verkehrssicherheit erläutern, • im Gesamtkontext der Verkehrssicherheit die Sachverhalte Zuverlässigkeit, Verfügbarkeit und Systemsicherheit selbständig einordnen und erklären sowie • Sicherheitsmethoden beschreiben und selbst entwickeln. Mit der Teilnahme an der Lehrveranstaltung **"Verkehrssicherung II" (Sicherungssysteme im Verkehr)** kann der Hörer: • die sichere Regelung der Fahrtenfolge beschreiben • das sichere Zusammenwirken von Verkehrsmitteln und Infrastruktur erläutern • die sicherheitsbezogene Funktionsweise von technischen Komponenten einschließlich der sicheren Verknüpfung unterschiedlicher Verkehrsmittel in ihrem Zusammenwirken eigenständig erklären sowie • Betriebsleitsysteme und Verfahren zur sicheren Datenübertragung kennenlernen
13. Inhalt:	In der Veranstaltung **"Verkehrssicherung I"** wird die Theorie der Sicherheit unterstützt durch verkehrsträgerspezifische Beispiele veranschaulicht. Dies umfasst folgende Themengebiete: • Verkehrssicherheit (Begriffe, psychologische, rechtliche und technische Grundlagen), • Zuverlässigkeit und Systemsicherheit, • Sicherungsmethoden, Sicherheitsmaßnahmen gegen Fehler, Ausfälle, Gefahren und Schäden sowie • Methoden zur Riskioanalyse.

	In der Veranstaltung **"Verkehrssicherung II"** wird die technische Umsetzung eines sicheren Betriebs verkehrsträgerspezifisch und verkehrsträgerübergreifend veranschaulicht. Dies umfasst folgende Themengebiete: • Regelung der Fahrtenfolge, • Zusammenwirken von Verkehrsmittel und Infrastruktur, • Verknüpfung unterschiedlicher Verkehrsmittel sowie • Betriebsleitsysteme
14. Literatur:	• Skript zu den Lehrveranstaltungen Verkehrssicherung I (Theorie der Sicherheit) und Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im spurgeführten Verkehr) • Pachl, J.: Systemtechnik des Schienenverkehrs, Teubner Verlag Stuttgart, neueste Auflage • Maschek, U.: Sicherung des Schienenverkehrs: Grundlagen und Planung der Leit- und Sicherungstechnik, Springer Verlag, neueste Auflage • Braband, J.: Risikoanalysen in der Eisenbahn-Automatisierung, Eurailexpress • Mensen H.: Moderne Flugsicherung: Organisation, Verfahren, Technik; Springer Verlag
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 157501 Vorlesung Verkehrssicherung I (Theorie der Sicherheit) • 157502 Hausübung Verkehrssicherung I (Theorie der Sicherheit) • 157503 Vorlesung Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im Verkehr) • 157504 Laborübung Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im Verkehr) • 157505 Exkursion Verkehrssicherung II (Sicherungssysteme im Verkehr)
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 50 h Selbststudium: 130 h **Gesamt: 180 h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 15751 Verkehrssicherung (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0 • V Diagnose Praxisfall (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Entwicklung der Grundlagen als Präsentation sowie Tafelanschrieb zur Vorlesung und Übung, Web-basierte Unterlagen zum vertiefenden Selbststudium
20. Angeboten von:	Institut für Eisenbahn- und Verkehrswesen

Modul: 15670 Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik

2. Modulkürzel:	021320003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Markus Friedrich
9. Dozenten:	• Markus Friedrich • Manfred Wacker
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Verkehr ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Verkehrssysteme ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Verkehrsplanung und Verkehrstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden haben einen umfassenden Überblick über Verkehrsbeeinflussungssysteme zur kurzfristigen Beeinflussung der Verkehrsnachfrage und zur Optimierung des Verkehrsangebotes. Sie können verkehrsabhängige Lichtsignalsteuerungen und Grüne Wellen entwickeln und mit Hilfe einer Verkehrsflusssimulation bewerten. Sie kennen grundlegende Methoden zur Ermittlung der Verkehrslage in Straßennetzen.
13. Inhalt:	In der Vorlesung und den zugehörigen Übungen werden folgende Themen behandelt: • Einführung Verkehrstechnik & Verkehrsleittechnik • Lichtsignalanlagen (Theorie der Bemessung, Wartezeiten, Grüne Welle, Verssatzzeitoptimierung, Verkehrsabhängige Steuerung) • Verkehrsdatenerfassung • Datenaufbereitung & Datenvervollständigung • Prognose des Verkehrsablaufs • Verkehrsbeeinflussungssysteme für Autobahnen • Parkleitsysteme • Rechnergestützte Betriebsleitsysteme im ÖV • Verkehrsmanagement innerorts und außerorts • Exkursion Kommunale Verkehrssteuerung im IV • Exkursion Betriebsleitzentrale ÖV

	In der Projektstudie wird eine Lichtsignalsteuerung mit Hilfe des Programms LISA+ erstellt. Projektstudie umfasst: • Einführung Projektstudie / Ortsbesichtigung • Einführung in das Programm LISA+ • Beispiel Grüne Welle • Beispiel ÖV Priorisierung • Bearbeitung einer Planungsaufgabe (verkehrsabhängige Koordinierung eines Straßenzugs)
14. Literatur:	• Friedrich, M., Ressel, W.: Skript Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik • Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Richtlinien für Lichtsignalanlagen (RiLSA), Köln, 1992. • Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Handbuch für die Bemessung von Straßenverkehrsanlagen, Ausgabe 2001. • Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen: Hinweise zur Datenvervollständigung und Datenaufbereitung in verkehrstechnischen Anwendungen, FGSV-Nr. 382, Köln 2003. • Kerner. B. S.: The Physics of Traffic, Springer Verlag 2004. • Leutzbach, W.: Einführung in die Theorie des Verkehrsflusses, 1972. • Schnabel, W.: Grundlagen der Straßenverkehrstechnik und Verkehrsplanung, Band 1 Straßenverkehrstechnik, Verlag für Bauwesen, Berlin, 1997
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 156701 Vorlesung Verkehrstechnik & -leittechnik • 156702 Projektstudie Verkehrstechnik, Übung und Projekt
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 55 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 125 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 15671 Verkehrstechnik und Verkehrsleittechnik (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0, • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Verkehrsplanung und Verkehrsleittechnik

2112 Wirtschaftskybernetik

Zugeordnete Module:

15230	Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III
16750	Business Dynamics
31420	Wahlmodule Wirtschaftskybernetik
31430	Seminar "Wirtschaftskybernetik"
31440	Methoden der Wirtschaftskybernetik
56130	Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik

Modul: 16750 Business Dynamics

2. Modulkürzel:	075200001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 1. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 1. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Pflichtmodule Mathematik, Pflichtmodul Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden • sind in der Lage, komplexe Problemstellungen in sozio-technischen Systemen in Kausaldiagrammen zu modellieren • können Kausaldiagramme analysieren und interpretieren • kennen grundlegende Arten von Systemverhalten und die zugehörigen Systemstrukturen • können System-Dynamics-Simulationsmodelle erstellen • können System-Dynamics-Simulationsmodelle zur Entscheidungsunterstützung in komplexen Problemstellungen anwenden
13. Inhalt:	• Charakteristika von betriebswirtschaftlichen Systemen • Einführung in die Modellierung mit System Dynamics • Kausaldiagramme und Systemarchetypen • Nichtlineares Verhalten, Pfadabhängigkeit, begrenzte Rationalität, Netzwerkeffekte, Innovationsdiffusion und Wertschöpfungsketten • Planspiele "The Beer Distribution Game" und "Fishbanks" • Simulation mit Hilfe von Vensim
14. Literatur:	• Vorlesungsunterlagen verfügbar über die Lernplattform ILIAS • Empfohlene Bücher: Sterman, John: Business Dynamics. McGraw-Hill
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 167501 Vorlesung Business Dynamics • 167502 Übung Business Dynamics

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung von 7 Stunden pro Woche während der Vorlesungszeit (Präsenzzeit und Vor-/Nachbereitungzeit) (insgesamt 14 Wochen), zusätzlich 82 Stunden für die Prüfungsvorbereitung, Summe 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	16751 Business Dynamics (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 56130 Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik

2. Modulkürzel:	075200107	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	• Meike Tilebein • Sven-Volker Rehm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Studierenden besitzen vertiefte Kenntnisse über kybernetische Ansätze und Methoden zur Untersuchung soziotechnischer Systeme sowie über kybernetische Managementkonzepte und über Konzepte zur Beschreibung von ökonomischen Systemen. Sie sind in der Lage, auf hohem Niveau Methoden des Systemdenkens und der Kybernetik zu diskutieren.
13. Inhalt:	Die behandelten Konzepte und Methoden umfassen: Hierarchische Multi-Level-Systeme und Koordination, Viable Systems Model, Unternehmen und Netzwerke als komplexe adaptive Systeme; Design Science, Qualitative Forschungsmethoden, Wissenskonstruktion; Systemdenken, Soziologische Systemtheorie u.a.
14. Literatur:	Die zugehörigen Lernmaterialien werden in den einzelnen Veranstaltungen bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	561301 Vorlesung Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 90 Stunden: • Präsenzzeit 21h • Nacharbeit und Selbststudium 69 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	56131 Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0, Mehrere Lehrveranstaltungsbegleitende Prüfungsleistungen

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:	Lehrformen: Grundlegende Gedanken zu den Themenbereichen und Inhalten (Konzepte, Prinzipien, Theorien, Methoden und dergl.) werden in Form einer Vorlesung vorgestellt. Die Anwendungen in der Praxis werden mithilfe von Fallstudien Literatur-gestützt interaktiv im Dialog, in Gruppenarbeit oder im Selbststudium erarbeitet. Die eigenständige Erarbeitung und Reflexion von ausgewählten Inhalten erfolgt über die Literatur-gestützte Ausarbeitung und Präsentation einer kurzen Thesis. In einem Kolloquium wird Systemdenken im Hinblick auf die Lösung eines aktuellen Problems diskursiv erprobt.

20. Angeboten von:

Modul: 31440 Methoden der Wirtschaftskybernetik

2. Modulkürzel:	075200101	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	• Meike Tilebein • Sven-Volker Rehm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden besitzen vertiefte Kenntnisse über Forschungs- und Modellierungsmethoden für wirtschaftswissenschaftliche Systeme und Prozesse
13. Inhalt:	**Alternative 1:** **Modellierung und Optimierung wissensintensiver Geschäftsprozesse (WiSe) sowie Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik (nur SoSe)** Konzepte und Methoden zur Bearbeitung für interdisziplinärer Fragestellungen an der Schnittstelle zwischen Ingenieur- und Wirtschaftswissenschaften • Unternehmensnetzwerke als komplexe adaptive Systeme • Multi-Level-Systeme und Koordination • Kybernetische Managementkonzepte • Modellierung, Analyse und Optimierung von wissensintensiven Geschäftsprozessen • Anwendung industrierelevanter Tools (z.B. ARIS) **Alternative 2:** **Business Dynamics (nur WiSe)** • Charakteristika von betriebswirtschaftlichen Systemen • Einführung in die Modellierung mit System Dynamics

	• Kausaldiagramme und Systemarchetypen • Nonlinear Behaviour, Path Dependence, Bounded Rationality, Network Effects, Innovation Diffusion, Supply Chains • Planspiel „Beer Game"Simulation mit Hilfe von Vensim + Matlab Alternative 2 kann nur einmal im Studium der Technischen Kybernetik (BSc., MSc.) gewählt werden. Weitere Details zu Inhalten und Lernzielen siehe Modul 16750.
14. Literatur:	Die zugehörigen Lernmaterialien werden in den einzelnen Veranstaltungen bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 314401 Vorlesung Modellierung und Optimierung wissensintensiver Geschäftsprozesse • 314403 Vorlesung Business Dynamics • 314404 Übung Business Dynamics • 314405 Vorlesung Konzepte und Methoden in der Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 180 Stunden: • Präsenzzeit 42 h • Nacharbeit und Selbststudium 138 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31441 Methoden der Wirtschaftskybernetik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 31430 Seminar "Wirtschaftskybernetik"

2. Modulkürzel:	075200106	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	1.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	mindestens eine absolvierte Modulprüfung im Spezialisierungsfach "Wirtschaftskybernetik"
12. Lernziele:	Die Studierenden • können eine weiterführende Problemstellung aus dem Bereich des Spezialisierungsfachs weitgehend selbständig bearbeiten und Lösungsvorschläge erarbeiten • können die Ergebnisse in einer wissenschaftlichen Seminararbeit zusammenfassen und • können ihre Arbeit in einem Vortrag präsentieren und verteidigen
13. Inhalt:	Je Semester wechselnde Generalthemen aus dem Bereich des Spezialisierungsfachs, dazu • Blockveranstaltung zur Einführung in das Generalthema • Selbständige Einarbeitung der Studierenden in ihre Problemstellungen • Selbständige Bearbeitung der Problemstellung mit regelmäßigem Feedback durch Seminarbetreuung • Anfertigung einer schriftlichen Arbeit • Präsentation der Ergebnisse
14. Literatur:	Grundlagenliteratur zum jeweiligen Seminarthema wird angegeben, eigene Literaturrecherche der Studierenden ist Teil der Aufgabenstellung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	314301 Seminar Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 90 Stunden: • 5 Stunden pro Woche über 14 Wochen (Einführungsveranstaltung und Erstellen der schriftlichen Arbeit), • zusätzlich 20 Stunden für Vorbereitung und Durchführung des Vortrags.
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31431 Seminar "Wirtschaftskybernetik" (BSL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 15230 Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III

2. Modulkürzel:	075200102	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Basiskenntnisse der Betriebswirtschaftslehre
12. Lernziele:	Die Studierenden • kennen Anwendungsfelder der ingenieurwissenschaftlichen Systemperspektive in Wertschöpfungs- und Managementprozessen • besitzen vertiefte Kenntnisse über Konzepte, Methoden und Werkzeuge der systemorientierten Gestaltung von Prozessen und Strukturen in speziellen Problembereichen der Wertschöpfung und des Managements • können diese Konzepte, Methoden und Werkzeuge problemadäquat anwenden
13. Inhalt:	• Modelltypen und Modellierungsmethoden fürwirtschaftswissenschaftliche Systeme und Prozesse • Betrachtung betriebswirtschaftlicher Fragestellungen aus kybernetischer Perspektive • Ausgewählte Theorieperspektiven zu Fragestellungen von Wertschöpfungs- und Managementsystemen • Konzepte, Methoden und Werkzeuge für spezielle Fragestellungen der Wertschöpfung und des Managements
14. Literatur:	Lernmaterialien werden in der Veranstaltung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	152301 Vorlesung Wirtschaftskybernetik III
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 180 Stunden:

	• Präsenzzeit 42 h • Nacharbeit und Selbststudium 138 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	15231 Spezielle Anwendungen der Wirtschaftskybernetik / Wirtschaftskybernetik III (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

Modul: 31420 Wahlmodule Wirtschaftskybernetik

2. Modulkürzel:	075200104	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Meike Tilebein
9. Dozenten:	Meike Tilebein
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Wirtschaftskybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Keine
12. Lernziele:	Die Studierenden • kennen aktuelle wissenschaftliche Problemstellungen und Lösungswege im Spezialisierungsfach • können verschiedene Stadien im Prozess des wissenschaftlichen Arbeitens unterscheiden • können wissenschaftliche Fachvorträge aus dem Spezialisierungsfach rezipieren und diskutieren
13. Inhalt:	Wechselnde Inhalte aus dem Bereich der Forschung im Spezialisierungsfach
14. Literatur:	Ggf. Vortragsunterlagen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	314201 Forschungskolloquium Wirtschaftskybernetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Arbeitsbelastung 90 Stunden: • Präsenzzeit 21 h über 2 Semester verteilt • Nacharbeitszeit/Selbststudiumszeit 69 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31421 Forschungskolloquium Wirtschaftskybernetik (USL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Diversity Studies in den Ingenieurwissenschaften

2113 Systemdynamik/Automatisierungstechnik

Zugeordnete Module:

- 33100 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme
- 33190 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung
- 33820 Flat Systems
- 33830 Dynamik ereignisdiskreter Systeme
- 33840 Dynamische Filterverfahren
- 33850 Automatisierungstechnik
- 33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation
- 33880 Praktikum Systemdynamik
- 37000 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik
- 46770 Einführung in die Funktionale Sicherheit

Modul: 33850 Automatisierungstechnik

2. Modulkürzel:	074711005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Messtechnik I Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen einige wichtige ausgewählte Gebiete der modernen Messtechnik aus den Bereichen der Automatisierungstechnik, sie beherrschen deren Theorie, sie beherrschen deren Methoden, und sie können diese Methoden auf praktische Probleme anwenden. Der Schwerpunkt liegt auf den der Sensorsignalverarbeitung, wobei spezieller Augenmerk auf die Sensorfusion gelegt wird. Es werden aktuelle Methoden zur Sensorfusion vorgestellt und an praktischen Beispielen werden sie für verschiedene Anwendungen getestet.
13. Inhalt:	In der Vorlesung werden überblicksweise die verschiedenen Sensorprinzipien vorgestellt und deren Eigenschaften diskutiert. Speziell wird auf Prinzipien der Messtechnik und deren Anwendungen eingegangen. Modellierung von Rauschprozessen und Systeme zur Sensorfusion sind auch Schwerpunkte der Vorlesung. Daneben werden

	verschiedene Möglichkeiten der Realisierung von regelungstechnischen Algorithmen in unterschiedlichen Hard- und Softwareumgebungen vorgestellt und deren Anwendung im industriellen Umfeld aufgezeigt.
	
	Überblick:
	
	• Sensoren: Sinnesorgane der Technik
	• Modellierung von Rauschprozessen
	  • Rauschmechanismen
	  • Sensoren
	• Sensorfusion
	  • Bayessche Sensorfusion
	  • Neuronale Netze
	  • Ausgewählte Beispiele

14. Literatur:	• Vorlesungsfolien, Übungsblätter • "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" von Stefan Hesse und Gerhard Schnell, Vieweg&Teubner 2009 • "Low-Noise Electronic System Design" von C.D. Motchenbacher und J.A. Conelly, John Wiley & Sons 1993
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338501 Vorlesung Automatisierungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden. **Gesamt: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33851 Automatisierungstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	33840 Dynamische Filterverfahren
19. Medienform:	• Folien bzw. Vorlesungsumdruck • Tafelanschrieb • Übungsblätter • Rechnerübungen und Rechnerdemos
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33830 Dynamik ereignisdiskreter Systeme

2. Modulkürzel:	074711006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Systemanalyse II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Informatik I • Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen verschiedene Modellierungsansätze für die mathematische Modellierung dynamischer ereignisdiskreter Systeme, sie beherrschen insbesondere die Modellierung mit Automaten, mit Formalen Sprachen und mit Petri-Netzen, außerdem die optimale Regelung von endlichen Automaten.
13. Inhalt:	In dieser Vorlesung wird zunächst die ereignisdiskrete Denkweise eingeführt und die grundlegenden Eigenschaften diskreter Signale und Systeme diskutiert. Die Automatentheorie (deterministisscher und nicht deterministischer Automaten) schafft die Basis für das Verständnis ereignisdiskreter Systeme. Schließlich führen kopplungsorientierte Darstellungsformen auf Petrinetze und Automatennetze. Überblick: • Einführung in die Modellierung and Analyse ereignisdiskreter Systeme • Deterministische Automaten • Nichtdeterministische Automaten • Petrinetze • Automatennetze

14. Literatur:	• Vorlesungsumdruck • Übungsblätter • C.G. Cassandras, S. Lafortune: Introduction to Discrete Event Systems. Springer. • B. Baumgarten: Petri-Netze - Grundlagen und Anwendungen. Spektrum-Hochschultaschenbuch. • W.M. Wonham: Supervisory Control of Discrete-Event Systems. www.control.utoronto.ca/wonham. • Weitere Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338301 Vorlesung und Übung Dynamik ereignisdiskreter Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium und Nacharbeit: 138 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33831 Dynamik ereignisdiskreter Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	• Vorlesungsfolien • Tafelanschrieb • Übungen • Rechnerübungen und Rechnerdemos
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33840 Dynamische Filterverfahren

2. Modulkürzel:	074711007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Einführung in die Elektrotechnik, Elektrische Signalverarbeitung, Echtzeitdatenverarbeitung
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die einzelnen Funktionsblöcke eines digitalen Kommunikationssystems, sie beherrschen die Fourier-Transformation, speziell die zeitdiskrete Fourier-Transformation sowie die z-Transformation. Die Studierenden sind vertraut mit dem digitalen Filterentwurf, sowohl mit Methoden für IIR Filter, wie auch für FIR-Strukturen. Anhand der Diskreten Fourier-Transformation werden effiziente Algorithmen (Fast Fourier Transformation) aufgezeigt, welche die Werkzeuge zur Frequenzanalyse darlegen. Die Studierenden kennen grundlegende Verfahren zur Kalmanfilterung sowie erweiterte Verfahren zur dynamischen Schätzung. Methoden zur linearen Prädiktion geben die Grundlagen zur adaptiven Filterung. Schliesslich kennen die Studierenden Methoden zur "Entfaltung" (Deconvolution).
13. Inhalt:	• Einführung zur adaptiven Filterung • Stochastische Prozesse and Modell • Fourier-Analyse von stationären Zufallssignalen • Wiener Filter • Lineare Prädiktion • Least-Mean-Square adaptive Filterung • Kalman Filter
14. Literatur:	• Vorlesungsumdruck (Vorlesungsfolien) • Übungsblätter • Aus der Bibliothek: - Oppenheim and Schafer: Discrete-Time Signal Processing - Haykin: Aadaptive Filter Theory • Weitere Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338401 Vorlesung (inkl. Übungen) Dynamische Filterverfahren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden. Summe: 180 Stunden 4 SWS gegliedert in 2 VL und 2 Ü

17. Prüfungsnummer/n und -name:	33841 Dynamische Filterverfahren (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer-Präsentation, Tafelanschrieb
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 46770 Einführung in die Funktionale Sicherheit

2. Modulkürzel:	074710014	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Kust
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundzüge der Funktionalen Sicherheit als integralen Bestandteil der Produktentwicklung und können Vorgehen und Methoden auf Systeme unterschiedlicher Anwendungsbereiche übertragen und anwenden.
13. Inhalt:	Rechtlicher Hintergrund; Fehler und Zuverlässigkeitskenngrößen; Sicherheitslebenszyklus; Gefährdungsanalyse und Risikobewertung; Methoden und Maßnahmen in System-, Software- und Hardwareentwicklung; Analyseverfahren; Management der funktionalen Sicherheit; Überblick und Aufbau relevanter Normen. Anhand von Beispielen werden die wesentlichen Aspekte diskutiert.
14. Literatur:	Skript („Tafelanschrieb"); Umdrucke. Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	467701 Vorlesung Einführung in die Funktionale Sicherheit
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 h Nacharbeitszeit: 34 h Prüfungsvorbereitung: 35 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	46771 Einführung in die Funktionale Sicherheit (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33820 Flat Systems

2. Modulkürzel:	074710009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Lectures „Einführung in die Regelungstechnik“ and „Konzepte der Regelungstechnik“ • Basic knowledge in state space techniques
12. Lernziele:	The students know methods for model-based design of tracking control for linear and nonlinear SISO (single-input-single-output) and MIMO (multiple-input-multiple-output) systems. By solving the assigned exercises the students gain experience in the usage of computer algebra systems.
13. Inhalt:	Flatness based methods are used to plan reference trajectories. Moreover, model-based design of feedforward controllers and stabilizing feedback controllers for the tracking of the reference trajectory are realized. The corresponding 2-Degree-of-Freedom control structure consisting of feedforward and feedback controller is used to control linear time invariant systems, linear time varying systems and nonlinear SISO and MIMO systems. The methods are explained on various examples. For realizing the flatness based controller an introduction in the design of linear and nonlinear observer is given.
14. Literatur:	H. Sira-Ramirez, S.K. Agrawal: Differentially Flat Systems. Marcel Decker, 2004. R. Rothfuß: Anwendung der flachheitsbasierten Analyse und Regelung nichtlinearer Mehrgrößensysteme. VDI-Verlag 1997 Exercises, Handouts

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338201 Vorlesung incl. Übungspräsentationen durch die Studierenden Flache Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33821 Flat Systems (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33100 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme

2. Modulkürzel:	074710010	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Systemanalyse II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden beherrschen Methoden, mit denen ein unbekanntes dynamisches System über einen Modellansatz und dessen Parametrierung charakterisiert werden kann.
13. Inhalt:	In der Vorlesung „Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme“ werden im ersten Abschnitt der Vorlesung die grundlegenden Verfahren der theoretischen Modellbildung eingeführt und wichtige Methoden zur Vereinfachung dynamischer Modelle erläutert. Nach dieser Einführung wird der überwiegende Teil der Vorlesung sich mit der Identifikation dynamischer Systeme beschäftigen. Hier werden zunächst Verfahren zur Identifikation nichtparametrischer Modelle sowie parametrischer Modelle besprochen. Hierbei werden die klassischen Verfahren kennwertlinearer Probleme sowie die numerische Optimierung zur Parameterschätzung verallgemeinerter nichtlinearer Probleme diskutiert. Parallel zur Vorlesung werden mittels der Identification Toolbox von Matlab die Inhalte der Vorlesung verdeutlicht.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • Nelles: Nonlinear system identification: from classical approaches to neural networks and fuzzy models, Springer-Verlag, 2001 • Pentelon/Schoukens: System identification: a frequency domain approach, IEEE, 2001
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 331001 Vorlesung Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme

	• 331002 Übung mit integriertem Rechnerpraktikum Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33101 Modellierung und Identifikation dynamischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Hilfsmittel der zweiteiligen Prüfung: 1. Teil: keine Hilfsmittel 2. Teil: Taschenrechner (nicht vernetzt, nicht programmierbar, nicht grafikfähig) gemäß Positivliste sowie alle nicht-elektronischen Hilfsmittel
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33190 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung

2. Modulkürzel:	074730001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Eckhard Arnold
9. Dozenten:	Eckhard Arnold
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik; Grundkenntnisse Matlab/Simulink (z.B. Simulationstechnik)
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Problemstellungen der Analyse und der Steuerung dynamischer Systeme als Optimierungsproblem zu formulieren und die Optimierungsaufgabe zu klassifizieren. Geeignete numerische Verfahren können ausgewählt und eingesetzt werden. Der praktische Umgang mit entsprechenden Softwarewerkzeugen wird anhand von Übungsaufgaben vermittelt.
13. Inhalt:	Inhalt der Vorlesung sind numerische Verfahren zur Lösung von Aufgaben der linearen und nichtlinearen Optimierung sowie von Optimalsteuerungsproblemen. Besonderer Wert wird auf die Anwendung zur Lösung von Aufgabenstellungen aus dem Bereich der Regelungs- und Systemtechnik gelegt. Wesentliche Softwarepakete werden vorgestellt und an Beispielen deren Anwendung demonstriert.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • NOCEDAL, J. und S. J. WRIGHT: Numerical Optimization. Springer, New York, 1999. • PAPAGEORGIOU, M. und LEIBOLD, M. und BUSS, M.: Optimierung: statische, dynamische, stochastische Verfahren für die Anwendung. Springer, Berlin, 2012.

- SPELLUCCI, P.: Numerische Verfahren der nichtlinearen Optimierung. Birkhäuser, Basel, 1993.
- WILLIAMS, H. P.: Model Building in Mathematical Programming. Wiley, Chichester, 4. Auflage, 1999.
- BETTS, J. T.: Practical methods for optimal control using nonlinear programming. SIAM, Philadelphia, 2010.
- BRYSON, A. E., JR. und Y.-C. HO: Applied Optimal Control. Taylor&Francis, 2. Auflage, 1975.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 331901 Vorlesung Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung • 331902 Übung Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33191 Numerische Methoden der Optimierung und Optimalen Steuerung (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation

2. Modulkürzel:	074730002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Eckhard Arnold
9. Dozenten:	Eckhard Arnold
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik; Simulationstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Grundprinzipien der objektorientierten Modellierung anzuwenden und physikalische Systeme mittels Potential- und Flussvariablen in Objektdiagrammen zu beschreiben. Der praktische Umgang mit entsprechenden Softwarewerkzeugen wird anhand von Übungsaufgaben vermittelt.
13. Inhalt:	Inhalt der Vorlesung sind Ansätze und Verfahren zur physikalischen objektorientierten Modellierung und multidisziplinären Systemsimulation. Wesentliche Softwarepakete werden vorgestellt und an Beispielen deren Anwendung demonstriert.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • Cellier, F. and Kofman, E.: Continuous system simulation. Springer, 2006. • Fritzson, P.: Introduction to Modeling and Simulation of Technical and Physical Systems with Modelica. Wiley, 2011. • Tiller, M.: Introduction to physical modelling with Modelica. Kluwer Academic Publishers, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338601 Vorlesung Objektorientierte Modellierung und Simulation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden

	Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33861 Objektorientierte Modellierung und Simulation (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33880 Praktikum Systemdynamik

2. Modulkürzel:	074711004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Einführung in die Regelungstechnik • Messtechnik in der Automatisierungstechnik • Systemdynamik
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, die theoretischen Vorlesungsinhalte aus den Vorlesungen Systemdynamik, Einführung in die Regelungstechnik und Messtechnik in der Automatisierungstechnik anzuwenden und in der Praxis umzusetzen. Es werden verschiedene Anwendungen analysiert und bearbeitet.
13. Inhalt:	Nähere Informationen zu den Praktischen Übungen: APMB erhalten Sie zudem unter http://www.uni-stuttgart.de/mabau/msc/msc_mach/linksunddownloads.html In verschiedenen Versuchen werden beispielhafte Regelungsaufgaben automatisierungstechnisch von der Verwendung von geeigneten Sensoren und Aktoren bis hin zur Implementierung der Regelalgorithmen in einer geeigneten Hard- und Softwareumgebung gezeigt: • Filter- und Kommunikationstechnik • Der bionische Handabungsassistent (BHA) • Ball auf Platte • Modellierung und Regelung in der Leistungslektronik
14. Literatur:	• Ausführliche Praktikumsskripte mit vorbereitenden Aufgaben • Datenblätter
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338801 Praktikum Automatisierungstechnik

16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 30 h Selbststudiums-/Nacharbeitszeit: 60 h Gesamt: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33881 Praktikum Systemdynamik (USL), schriftlich, eventuell mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Praktikumsskripte und Versuchsaufbauten
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 37000 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik

2. Modulkürzel:	074710012	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Joachim Birk
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik bzw. Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden können komplexe Problemstellungen der Analyse und Steuerung von dynamischen Systemen an verfahrenstechnischen Anlagen mit den in diesem Modul vorgestellten Methoden lösen.
13. Inhalt:	In dieser Vorlesung werden die spezifischen Methoden für die Prozess- und Betriebsführung in der Verfahrenstechnik behandelt: Herausforderungen für Automatisierungstechnik in der Verfahrenstechnik, Strukturierung der Automatisierungstechnik, Basisautomatisierung, Prozessführungskonzepte für Destillationskolonnen und chemische Reaktoren, Strukturen und Beispiele für „Advanced Process Control", Modellgestützte Prozessführung, Optimierung der Betriebsführung durch MES (Manufacturing Execution Systems), Beiträge der Automatisierungstechnik im Lebenszyklus der Anlagen.
14. Literatur:	Manuskript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	370001 Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 h Nacharbeitszeit: 34 h Prüfungsvorbereitung: 35 h Gesamt: 90 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	37001	Prozessführung und Production IT in der Verfahrenstechnik (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik	

2114 Autonome Systeme und Regelungstechnik

Zugeordnete Module:

18620	Optimal Control
18630	Robust Control
18640	Nonlinear Control
29470	Machine Learning
29940	Convex Optimization
31720	Model Predictive Control
31850	Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler
33820	Flat Systems
42980	Topics in autonomous systems and control
43890	Synergetik
43900	Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz
43910	Stochastische Prozesse und Modellierung
48600	Robotics I
48610	Robotics II
48640	Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems
51840	Introduction to Adaptive Control
51850	Networked Control Systems
56970	Analysis and Control of Multi-agent Systems
57680	Einführung in die Chaostheorie
57860	Advanced Methods in Systems and Control Theory
59940	Dynamik Nichtglatter Systeme
67140	Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

Modul: 57860 Advanced Methods in Systems and Control Theory

2. Modulkürzel:	074810370	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Konzepte der Regelungstechnik or equivalent lectures
12. Lernziele:	The student obtains knowledge of advanced methods in sytems or control theory.
13. Inhalt:	The module contains short courses taught by varying control experts of international renown covering advanced methods in sytems or control theory.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	578601 Vorlesung Advanced Methods in Systems and Control Theory
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57861 Advanced Methods in Systems and Control Theory (BSL), Sonstiges, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 56970 Analysis and Control of Multi-agent Systems

2. Modulkürzel:	074810340	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Daniel Zelazo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear systems theory, multi-variable control, non-linear control theory, Lyapunov and ISS stability, linear algebra; e.g. courses „Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik", „Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Students will be able to model multi-agent systems using tools from graph theory and dynamical systems theory. Dynamical systems properties such as stability, convergence, performance, and controllability will be related to graph-theoretic concepts such as connectivity, graph cycles, and graph symmetry. Students will be able to analyze and synthesize controllers for formation control problems using concepts from rigidity theory.
13. Inhalt:	• Introduction to graph theory • The consensus protocol and its variations • Formation control and rigidity theory • Performance and Design of multi-agent systems
14. Literatur:	Graph Theoretic Methods in Multiagent Networks, M. Mesbahi and M. Egerstedt, Princeton University Press, 2010.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	569701 Vorlesung und Übung Analysis and Control of Multi-agent Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 62 h Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	56971 Analysis and Control of Multi-agent Systems (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 29940 Convex Optimization

2. Modulkürzel:	074810180	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	Christian Ebenbauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	The students obtain a solid understanding of convex optimization. In particular, they are able to formulate and assess optimization problems and to apply methods and tools from convex optimization, such as linear and semi-definite programming, duality theory and relaxation techniques, to solve optimization problems in various areas of engineering and sciences.
13. Inhalt:	- Linear programming - Quadratic programming - Semidefinite programming - Linear matrix inequalities - Duality theory

	- Relaxation techniques and polynomial optimization - Simplex algorithm and interior-point algorithms - Applications
14. Literatur:	• Vollständiger Tafelanschrieb, • Handouts, • Buch: Convex Optimization (S. Boyd, L. Vandenberghe), Nichtlineare Optimierung (R.H. Elster), Lectures on Modern Convex Optimization (A. Ben-Tal, A. Nemirovski) • Material für (Rechner-)Übungen wird in den Übungen ausgeteilt
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	299401 Vorlesung Convex Optimization
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29941 Convex Optimization (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0, Convex Optimization, 1,0, schriftlich oder mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59940 Dynamik Nichtglatter Systeme

2. Modulkürzel:	074810380	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die Gründe, die zur Entstehung stückweise glatter Modelle führen; • kennen verschiedene Typen stückweiser glatter Systeme und ihre Eigenschaften; • verstehen, wie sich stückweise glatte Systeme von glatten Systemen unterscheiden, und wie diese Unterschiede zum Auftreten bestimmter Arten der Dynamik führen; • kennen charakteristische Bifurkationsphänomene in stückweise glatten Systemen und können diese analysieren.
13. Inhalt:	Problemstellungen und Grundbegriffe. Qualitative Theorie stückweise glatter Systeme: (piecewise smooth maps, piecewise smooth ODEs, Filippov systems, hybrid systems). Stabilität und Bifurkationen in stückweise glatten Systemen. Border collision bifurcations in kontinuierlichen und diskontinuierlichen Abbildungen. Homokline Bifurkationen. Numerische Algorithmen.
14. Literatur:	Mario di Bernardo, Chris Budd, Alan Champneys, and Piotr Kowalczyk. Piecewise-smooth dynamical systems: theory and applications. Springer Science & Business Media, Vol. 163, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	599401 Vorlesung Dynamik Nichtglatter Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h; Selbststudium: 62 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59941 Dynamik Nichtglatter Systeme (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 57680 Einführung in die Chaostheorie

2. Modulkürzel:	074810350	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer lernen die Grundbegriffe der Theorie der nichtlinearen dynamischen Systeme bzw. der Chaostheorie kennen. Die Studierenden verstehen solche Begriffe wie zeit-kontinuierliche und zeit-diskrete Modellierung, transiente und asymptotische Dynamik, Attraktoren, Stabilität, Bifurkationen, Bifurkationsszenarien, Deterministisches Chaos, "Wege ins Chaos". Sie können verschiedene Typen von lokalen und globalen Bifurkationen erkennen und kennen auch die Bedingungen, die zu diesen Bifurkationen führen. Darüber hinaus lernen die Studierenden die typischen quantitativen Maße kennen, die bei der praktischen Untersuchung des Verhaltens angewendet werden. Dazu zählen in erster Linie Lyapunov-Exponenten, fraktale Dimensionen und Entropien. Ein wesentlicher Teil der Vorlesung ist einem modernen Kapitel der Nichtlinearen Dynamik gewidmet, nämlich der Theorie der stückweise-glatten Systeme. Die Studierenden lernen die für diese Systeme charakteristischen Phänomene (border-collision bifurcations, period-adding) kennen, sowie Konzepte der Symbolischen Dynamik und die typischen Anwendungen aus dem technischen Bereich (impacting systems, switching circuits). Abschließend wird in der Vorlesung der Zusammenhang zwischen dynamischen Systemen und Fraktalen gezeigt. Die Studierenden verstehen darauf die Bedeutung der Standard-Beispiele aus diesem Gebiet (Cantor-Mengen, Julia-Mengen, Mandelbrot-Mengen). Ein besonderer Wert wird in dieser Lehrveranstaltung darauf gelegt, dass die Teilnehmer eigene praktische Erfahrungen im Umgang mit dynamischen Systemen (am Beispiel von niedrig-dimensionalen zeit-diskreten Abbildungen) sammeln. Zu diesem Zweck bietet die Vorlesung den Studierenden die Möglichkeit, viel zu experimentieren.
13. Inhalt:	1. Problemstellungen und Grundbegriffe

	2. Qualitative Analyse: Attraktoren (periodische, aperiodische, chaotische Trajektorien), Bifurkationen (lokale und globale Bifurkationen, Bifurkationen in stückweise-glatten Systemen); Bifurkations-szenarien (in glatten und stückweise-glatten Systemen) 3. Quantitative Analyse: Lyapunov Exponenten, fraktale Dimensionen, weitere Maße. Symbolische Dynamik 4. Fraktale
14. Literatur:	John Argyris, Gunter Faust, Maria Haase, Rudolf Friedrich , Die Erforschung des Chaos: Eine Einführung in die Theorie nichtlinearer Systeme (Springer, 2010) Skript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	576801 Vorlesung Einführung in die Chaostheorie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42; Selbststudium: 138
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57681 Einführung in die Chaostheorie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43900 Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz

2. Modulkürzel:	051220901	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	PD Michael Schanz
9. Dozenten:	Michael Schanz
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Teilnehmer erlernen die grundlegenden Begriffe sowie die grundlegenden Konzepte der verteilten künstlichen Intelligenz. Die Studierenden verstehen solche Begriffe wie Autonomiezyklus, Multi-Agenten-System, kognitive Robotik, Planung, Verhandlung sowie Selbstorganisation in technischen Systemen. Sie sind vertraut mit der abstrakten Architektur eines Elementar-Agenten sowie dem Rollen- und Modellierungskonzept. Darüber hinaus sind sie mit den vorgestellten Selbstorganisationsmechanismen vertraut. Außerdem lernen die Studierenden die prinzipiellen Schwierigkeiten kennen, die bei der Entwicklung künstlich intelligenter Systeme auftreten.
13. Inhalt:	Der Schwerpunkt dieser Vorlesung liegt auf dem Agenten-Konzept, das in den letzten Jahren in vielen Gebieten der Informatik zu einem neuen Paradigma geworden ist. Nach einer zum Nachdenken anregenden Motivation, die den Begriff der Intelligenz unter verschiedensten Aspekten beleuchtet, wird eine Einführung in das Gebiet der künstlichen und verteilten künstlichen Intelligenz gegeben. Anschließend werden die Begriffe Autonomiezyklus, Elementar-Agent und Multi-Agenten-System (MAS) näher erläutert. Anhand verschiedener Szenarien aus der Robotik (RoboCup, intelligente Fertigung, Servicebereich) sowie aus dem Bereich der Autonomen Mobilen Systeme (Elektronische Deichsel,

	Fahrer-Assistenz-Systeme), soll das Verständnis für die eingeführten Begriffe und die jeweils vorliegende spezielle Problematik vertieft werden. Die Interaktionen zwischen den einzelnen Agenten eines MAS werden genauer betrachtet und die Begriffe Verhandlungsmechanismus, Verhandlungsmenge, -protokoll, -prozeß und -strategie definiert. Abschließend wird der Begriff der Selbstorganisation an Beispielen aus der Biologie, der Physik, der Chemie und der Informatik (artificial life) näher erläutert und durch Analogiebetrachtungen auf MAS übertragen.
14. Literatur:	• Skriptum zur Vorlesung, 2012 • N.J. Nilsson, Principles of Artificial Intelligence, Tioga Publishing Company, 1980 • S.C. Shapiro, Editor in Chief, Encyclopedia of Artificial Intelligence, Vol. I+II, John Wiley & Sons, 1987 • P.H. Winston, Artificial Intelligence, Addison Wesley, 3. Ed., 1992 • G.F. Luger and W.A. Stubblefield, Artificial Intelligence, Benjamin Cummings, 2. Ed., 1993 • J. Müller (Editor), Verteilte Künstliche Intelligenz, BI Wissenschaftsverlag, 1993 • J.S. Rosenschein and G. Zlotkin, Rules of Encounter: Designing Conventions for Automated Negotiation among Computers, MIT Press, 1994 • S. Russel and P. Norvig, Artificial Intelligence: A Modern Approach, Prentice Hall Series in Artificial Intelligence, 1995 • K. Mainzer, Gehirn, Computer, Komplexität, Springer-Verlag, 1997 • H. Cruse, J. Dean, H. Ritter, Die Entdeckung der Intelligenz oder können Ameisen denken?, Verlag C.H. Beck, 1998 • R. Pfeifer and Ch. Scheier, Understanding Intelligence, MIT Press, 1999 • S. Russel and P. Norvig, Künstliche Intelligenz: Ein moderner Ansatz, Pearson Education (Prentice Hall), 2. Auflage, 2003
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	439001 Vorlesung Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43901 Einführung in die verteilte künstliche Intelligenz (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33820 Flat Systems

2. Modulkürzel:	074710009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Oliver Sawodny
9. Dozenten:	Oliver Sawodny
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Lectures „Einführung in die Regelungstechnik“ and „Konzepte der Regelungstechnik“ • Basic knowledge in state space techniques
12. Lernziele:	The students know methods for model-based design of tracking control for linear and nonlinear SISO (single-input-single-output) and MIMO (multiple-input-multiple-output) systems. By solving the assigned exercises the students gain experience in the usage of computer algebra systems.
13. Inhalt:	Flatness based methods are used to plan reference trajectories. Moreover, model-based design of feedforward controllers and stabilizing feedback controllers for the tracking of the reference trajectory are realized. The corresponding 2-Degree-of-Freedom control structure consisting of feedforward and feedback controller is used to control linear time invariant systems, linear time varying systems and nonlinear SISO and MIMO systems. The methods are explained on various examples. For realizing the flatness based controller an introduction in the design of linear and nonlinear observer is given.
14. Literatur:	H. Sira-Ramirez, S.K. Agrawal: Differentially Flat Systems. Marcel Decker, 2004. R. Rothfuß: Anwendung der flachheitsbasierten Analyse und Regelung nichtlinearer Mehrgrößensysteme. VDI-Verlag 1997 Exercises, Handouts

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338201 Vorlesung incl. Übungspräsentationen durch die Studierenden Flache Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33821 Flat Systems (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 51840 Introduction to Adaptive Control

2. Modulkürzel:	074810320	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Dieter Schwarzmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Course „Einführung in die Regelungstechnik“ or equivalent lecture
12. Lernziele:	The student • knows the mathematical foundations of adaptive control • has an overview of the properties and characteristics of adaptive systems • is able to apply model-reference adaptive control to state-feedback and output-feedback of relative degree less than three. • is able to prove stability of these adaptive control methods • knows extensions of robust adaptive control • knows advantages and disadvantages of adaptive control compared to other control design methods
13. Inhalt:	Course „Introduction to Adaptive Control“ Overview of adaptive control approaches. Focus on design of model-reference adaptive control of LTI systems. Mathematical foundations necessary for adaptive control: Review of Lyapunov stability, positive real functions, application of Kalman-Yakubovich Lemma. Design of state-feedback adaptive control (model-reference) and stability.

	Design of output-feedback adaptive control (relative degree of one and two). Extensions of robust adaptive control (modifications of the adaptive law).
14. Literatur:	Narendra and Annaswamy: Stable Adaptive Systems, Dover, 2005
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	518401 Vorlesung Introduction to Adaptive Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 69 h Gesamt: 90h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	51841 Introduction to Adaptive Control (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 29470 Machine Learning

2. Modulkürzel:	051200112	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Marc Toussaint
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 2. Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 2. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Solid knowledge in Linear Algebra, probability theory and optimization. Fluency in at least one programming language.
12. Lernziele:	Students will acquire an in depth understanding of Machine Learning methods. The concepts and formalisms of Machine Learning are understood as generic approach to a variety of disciplines, including image processing, robotics, computational linguistics and software engineering. This course will enable students to formalize problems from such disciplines in terms of probabilistic models and the derive respective learning and inference algorithms.
13. Inhalt:	Exploiting large-scale data is a central challenge of our time. Machine Learning is the core discipline to address this challenge, aiming to extract useful models and structure from data. Studying Machine Learning is motivated in multiple ways: 1) as the basis of commercial data mining (Google, Amazon, Picasa, etc), 2) a core methodological tool for data analysis in all sciences (vision, linguistics, software engineering, but also biology, physics, neuroscience, etc) and finally, 3) as a core foundation of autonomous intelligent systems (which is my personal motivation for research in Machine Learning). This lecture introduces to modern methods in Machine Learning, including discriminative as well as probabilistic generative models. A preliminary outline of topics is:

	• motivation and history • probabilistic modeling and inference • regression and classification methods (kernel methods, Gaussian Processes, Bayesian kernel logistic regression, relations) • discriminative learning (logistic regression, Conditional Random Fields) • feature selection • boosting and ensemble learning • representation learning and embedding (kernel PCA and derivatives, deep learning) • graphical models • inference in graphical models (MCMC, message passing, variational) • learning in graphical models • structure learning and model selection • relational learning Please also refer to the course web page: http://ipvs.informatik.uni-stuttgart.de/mlr/marc/teaching/13-MachineLearning/
14. Literatur:	[1] *The Elements of Statistical Learning: Data Mining, Inference, and Prediction* by Trevor Hastie, Robert Tibshirani and Jerome Friedman. Springer, Second Edition, 2009. full online version available: http://www-stat.stanford.edu/~tibs/ElemStatLearn/ (recommended: read introductory chapter) [2] *Pattern Recognition and Machine Learning* by Bishop, C. M.. Springer 2006. online: http://research.microsoft.com/en-us/um/people/cmbishop/prml/ (especially chapter 8, which is fully online)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 294701 Lecture Machine Learning • 294702 Exercise Machine Learning
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Presence time: 42 hours Self study: 138 hours Sum: 180 hours
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 29471 Machine Learning (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Parallele und Verteilte Systeme

Modul: 31720 Model Predictive Control

2. Modulkürzel:	074810260	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Müller
9. Dozenten:	Matthias Müller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear systems theory, non-linear control theory, Lyapunov stability e.g. courses „Systemdynamische Grundlagen der Regelungstechnik", „Einfuehrung in die Regelungstechnik" and „Konzepte der Regelungstechnik"
12. Lernziele:	The students analyze and synthesize various types of model predictive controllers for different system classes and implement them in Matlab. They are able to derive systems-theoretic guarantees of MPC controllers, including closed-loop stability and robustness, and can assess the different properties, advantages, and disadvantages of different MPC schemes. The students have insight into current research topics in the field of model predictive control, which enables them to do their own first research projects in this area.
13. Inhalt:	• Basic concepts of MPC • Stability of MPC • Robust MPC • Economic MPC • Distributed MPC

14. Literatur:	Model Predictive Control: Theory and Design, J.B. Rawlings and D.Q. Mayne, Nob Hill Publishing, 2009.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	317201 Vorlesung Model Predictive Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31721 Model Predictive Control (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 51850 Networked Control Systems

2. Modulkürzel:	074810330	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Daniel Zelazo • Mathias Bürger
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik. Konzepte der Regelungstechnik.
12. Lernziele:	The students know a formalism and a set of tools for the analysis and synthesis of networked dynamical systems, based on rigorous mathematical principles. They are able to analyze and construct networked dynamical systems in a systematic way. Furthermore, they can understand, evaluate, and present scientific literature.
13. Inhalt:	Algebraic Graph Theory, Systems and Control Theory, Network Equilibrium and Optimization Problems, Consensus and Synchronization Problems. Applications: Robotic Networks, Traffic Networks, Data Networks, and Power Networks.
14. Literatur:	M. Mesbahi and M. Egerstedt: Graph Theoretic Methods in Multiagent Systems, Princeton University Press.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	518501 Vorlesung und Übung Networked Control Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden

	Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	51851 Networked Control Systems (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18640 Nonlinear Control

2. Modulkürzel:	074810140	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Frank Allgöwer • Rainer Blind
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlpflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Konzepte der Regelungstechnik
12. Lernziele:	The student • knows the mathematical foundations of nonlinear control • has an overview of the properties and characteristics of nonlinear control systems, • is trained in the analysis of nonlinear systems with respect to system-theoretical properties, • knows modern nonlinear control design principles, • is able to apply modern control design methods to practical problems, • has deepened knowledge, enabling him to write a scientific thesis in the area of nonlinear control and systems-theory.

13. Inhalt:	Course "Nonlinear Control": Mathematical foundations of nonlinear systems, properties of nonlinear systems, non-autonomous systems, Lyapunov stability, ISS, Input/ Output stability, Control Lyapunov Functions, Backstepping, Dissipativity, Passivity, and Passivity based control design
14. Literatur:	Khalil, H.: Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2000
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186401 Vorlesung Nonlinear Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18641 Nonlinear Control (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18620 Optimal Control

2. Modulkürzel:	074810120	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	Christian Ebenbauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	B.Sc.-Abschluss in Technischer Kybernetik, Maschinenbau, Automatisierungstechnik, Verfahrenstechnik oder einem vergleichbaren Fach sowie Grundkenntnisse der Regelungstechnik (vergleichbar Modul Regelungstechnik)
12. Lernziele:	The students learn how to analyze and solve optimal control problems. The course focuses on key ideas and concepts of the underlying theory. The students learn about standard methods for computing and implementing optimal control strategies.
13. Inhalt:	The main part of the lecture focuses on methods to solve nonlinear optimal control problems including the following topics: • Finite-dimensional Optimization, Nonlinear Programming • Dynamic Programming, Hamilton-Jacobi-Bellman Theory • Calculus of Variations, Pontryagin Maximum Principle • Model Predictive Control • Numerical Algorithms

	• Application Examples The exercises contain student exercieses and mini projects in which the students apply their knowledge to solve specific optimal control problem in a predefined time period.
14. Literatur:	D. Liberzon: Calculus of Variations and Optimal Control Theory, Princeton University Press, A. Brassan and B. Piccoli: Introduction to Mathematical Control Theory, AMS, I.M. Gelfand and S.V. Fomin: Calculus of Variations, Dover, D. Bertsekas: Dynamic Programming and Optimal Control, Athena Scientific, H. Sagan: Introduction to the Calculus of Variations, Dover,
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186201 Vorlesung Optimal Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18621 Optimal Control (PL), schriftlich oder mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 48600 Robotics I

2. Modulkürzel:	051200999	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Marc Toussaint
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Solid knowledge in linear algebra, probability theory and optimization. Fluency in at least one programming language.
12. Lernziele:	Students will acquire the basic methodologies to model, control and navigate robots, including trajectory planning, control of dynamic systems and object manipulation.
13. Inhalt:	The lecture will give an introduction to robotics, focusing on essential theoretical foundations of planning and controlling motion, state estimation and eventually object manipulation. Exercises in simulations and on a real robot are a core element of this lecture to gain practical experience. • motivation and history • (inverse) kinematics • path finding and trajectory optimization • (non-)holonomic systems • mobile robots • sensor processing (vision, range sensors) • simulation of robots and environments • object grasping and manipulation
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486001 Lecture Robotics I • 486002 Exercise Robotics I
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	48601	Robotics I (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein, Kriterien werden in der ersten Vorlesung bekannt gegeben
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Parallele und Verteilte Systeme	

Modul: 48610 Robotics II

2. Modulkürzel:	051200888	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Vien Ngo
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Course Robotics I
12. Lernziele:	Students will aquire indepth knowledge of advanced theoretical topics in robotics as well as the state-of-the-art in autonomous robotics, in particular object manipulation, application of Machine Learning in robotics and control theory on modern (compliant) actuators.
13. Inhalt:	This course combines the foundations of Reinforcement Learning with robotics and control theory and explores in depth advanced topics at the state-of-the-art in autonomous robotics. The course will focus on core topics such as analytical dynamics, stochastic control theory, and machine learning approaches to data-driven robotics. At the end of the course you will be equipped to read and understand relevant research papers to develop beyond this material on your own. Topics: - Analytical dynamics (Lagrange, Hamilton, Gauss formulations; contact analysis) - Stochastic optimal control (focus on nonlinear systems) - Inverse optimal control (maximum margin and maximum entropy) - Imitation learning (inverse reinforcement learning) - Policy search (model based and model free) - Model learning (forward and inverse models)
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486101 Lecture Robotics II • 486102 Exercise Robotics II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	48611	Robotics II (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 67140 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen

2. Modulkürzel:	074810390	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Nach Ankuendigung

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Ebenbauer
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Die Vorlesung baut auf den Inhalten der Vorlesung Stochastische Prozesse und Modellierung auf.
12. Lernziele:	Die Studenten können direkte Verfahren zur Generierung von Stichproben aus Wahrscheinlichkeitsverteilungen sowie Markov Chain Monte Carlo Verfahren erläutern und implementieren. Die Studenten können das Grundprinzip von Bayes'schen Lernverfahren erklären und anwenden. Die Studenten lernen weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren stochastische Optimierung und Regelung kennen und können diese auf praktische Probleme anwenden. Die Studenten lernen Problemstellungen aus den oben genannten Gebieten mit Hilfe von rechnergestützten Werkzeugen zu lösen.

13. Inhalt:	Weiterführende Themen im den Bereichen statistische Lernverfahren, stochastische Optimierung und Regelung wie zum Beispiel • Bayes'sche Lernverfahren • Stichprobengenerierung • Weiterführende Methoden zu stochastischen Differentialgleichungen • Zustandsschätzung • Stochastische Approximation Die genaue Themenauswahl erfolgt unter Berücksichtigung der Interessen der Studierenden.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 671401 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen • 671402 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 84 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67141 Statistische Lernverfahren und stochastische Regelungen (PL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 43910 Stochastische Prozesse und Modellierung

2. Modulkürzel:	074810310	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Nicole Radde
9. Dozenten:	• Christian Ebenbauer • Nicole Radde
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systembiologie ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Höhere Mathematik, Grundlagen der Statistik
12. Lernziele:	Die Studenten erlernen die Grundlagen der stochastischen Modellierung sowie Methoden für Parameter- und Zustandsschätzung in stochastischen Prozessen. Die Studenten können folgende stochastische Modellierungsansätze benennen und deren Prinzip erklären: Poisson-Prozesse, zeit-diskrete und zeit-stetige Markovketten und deren Konvergenzverhalten, stochastische Differenzialgleichungen, insbesondere der Wiener Prozess und die Brown'sche Bewegung. Die Studenten können mit stochastischen Differenzialgleichungen rechnen und modellieren.

	Die Studenten können für exemplarische Beispiele parametrisierter stochastischer Prozesse und gegebene Beobachtungen Likelihood Funktionen aufstellen und den Maximum Likelihood Schätzer bestimmen.
13. Inhalt:	• Stochastische Prozesse (Poisson, Markov und Wiener Prozesse) • Stochastische Differenzialgleichungen • Zustandsschätzung • Likelihood Funktion und Maximum Likelihood Schätzer
14. Literatur:	Gelman, Carlin, Stern, Rubin: Bayesian Data Analysis, CRC, 2004. Wilkinson: Stochastic Modeling for Systems Biology, CRC, 2006. Weiterführende Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 439101 Vorlesung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung • 439102 Übung Statistische Lernverfahren und stochastische Modellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Vor- und Nachbearbeitungszeit: 98 h Prüfungsvorbereitung: 40h Gesamter Arbeitsaufwand: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43911 Stochastische Prozesse und Modellierung (PL), schriftlich oder mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Overhead, Beamer
20. Angeboten von:	Institut für Systemtheorie und Regelungstechnik

Modul: 43890 Synergetik

2. Modulkürzel:	051220900	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	PD Michael Schanz
9. Dozenten:	Michael Schanz
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden erlernen die für das Verständnis notwendigen Begriffe aus der Nichtlinearen Dynamik. Dazu gehören verschiedene Attraktor- und Bifurkationstypen. Sie sind vertraut mit den Begriffen Zeitskalentrennung, linear stabile und instabile Moden, Ordnungsparameter, Zentrums-Mannigfaltigkeit sowie zirkuläre Kausalität. Sie lernen die Methoden der adiabatischen und exakten Elimination. Außerdem erlernen sie die Funktionsweise von Selektions- und gekoppelten Selektionsgleichungen und deren Anwendungen.
13. Inhalt:	Diese Vorlesung befasst sich mit Selbstorganisationsphänomen, wobei Wert darauf gelegt wird einen möglichst umfassenden Überblick über die zum Teil sehr verschiedenen Ausprägungen von Selbstorganisationsphänomenen zu geben. Ein Hauptziel der Vorlesung ist es die mathematische Theorie der Selbstorganisation - die Synergetik - vorzustellen und anhand einiger ausgewählter Beispiele zu veranschaulichen. Dabei sind viele Grundlagen aus der Theorie der Nichtlinearen Dynamik notwendig die in der Vorlesung alle vorgestellt und ausführlich erklärt werden.
14. Literatur:	• Hermann Haken, Synergetics, Introduction and Advanced Topics, Springer-Verlag, 2004 • Vorlesungsbergleitende Maple-Worksheets

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	438901 Vorlesung Synergetik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	43891 Synergetik (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 48640 Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems

2. Modulkürzel:	051200987	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Marc Toussaint
9. Dozenten:	Marc Toussaint
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Solild knowledge in linear algebra, probability theory and optimization. Fluency in at least one programming language.
12. Lernziele:	Students will acquire a conceptual overview of the challenges and research in intelligent autonomous systems. The course will emphasize the necessity of combining theory with integrated systems, namely the theoretical and computational foundations modeling and solving decision and behavioral problems and the integration in real-world autonomous systems that integrate perception, action and (on-board) computation. The course reflects the conceptual structure of the Major in Autonomous Systems by addressing the methodological foundations of (i) Computational Intelligence and Learning, (ii) Perception and Action, and (iii) System Integration.
13. Inhalt:	This course discusses the challenges and research in intelligent autonomous systems. It introduces to the basic foundations in the relevant disciplines to enable a holistic view on autonomous systems. This is done using a coherent formalization for concepts which are usually introduced separately. • motivation and history • challenges in autonomous systems • frameworks for modeling decision and behavioral problems • computational methods for solving such problems: planning, decision making • system integration • classical Artificial Intelligence and modern probabilistic AI • perception and image processing • learning from data (basic regression and classification)

	• learning applied in autonomous systems (Reinforcement Learning, adaptive control, system identification)
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486401 Lecture Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems • 486402 Exercise Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	48641 Theoretical and Methodological Foundations of Autonomous Systems (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein, Kriterien werden in der ersten Vorlesung bekannt gegeben
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Parallele und Verteilte Systeme

Modul: 42980 Topics in autonomous systems and control

2. Modulkürzel:	074810300	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Frank Allgöwer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Konzepte der Regelungstechnik
12. Lernziele:	The student • obtains specialized knowledge in a particular modern field of autonomous systems and control theory, • is enabled to write a scientific thesis in the area of systems and control theory.
13. Inhalt:	The course "Topics in autonomous systems and control" consists of lectures covering varying topics from the field of autonomous systems and control.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	429801 Vorlesung Topics in autonomous systems and control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	42981 Topics in autonomous systems and control (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 31850 Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler

2. Modulkürzel:	076970999	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Müller
9. Dozenten:	Matthias Müller
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden • können zu einem wissenschaftlichen Thema Literatur finden,auswerten, und verwalten • können ein Forschungsprojekt planen und organisieren • kennen Techniken der wissenschaftlichen Softwareprogrammierung • kennen übliche Formen der wissenschaftlichen Kommunikation und jeweilige formale Anforderungen (Text, Vortrag, Poster) • können wissenschaftliche Ergebnisse in üblichen Kommunikationsformen darstellen
13. Inhalt:	Wissenschaftliche Literaturrecherche, Forschungsprojekte planen und durchführen, wissenschaftliche Software, Kommunikation wissenschaftlicher Ergebnisse
14. Literatur:	N. J. Higham, Handbook of Writing for the Mathematical Sciences, Society for Industrial and Applied Mathematics, Philadelphia, 1998
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	318501 Vorlesung Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudiumszeit: 69 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31851 Wissenschaftliches Arbeiten für Ingenieure und Naturwissenschaftler (USL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, Videoprojektor, ILIAS
20. Angeboten von:	

2115 Flugführung und Systemtechnik

Zugeordnete Module:

36370	Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen
40830	Flugmechanik
40840	Flugregelung
44060	Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess
44080	Angewandte Luftfahrtsysteme
44090	Angewandte Luftfahrtsysteme I
44100	Angewandte Luftfahrtsysteme II
44140	Autoflight und Air Traffic Management
44360	Spezielle Methoden der Systemtechnik
44430	Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern
44440	Flugmesstechnik
44450	Flugregelungssysteme
44590	Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse
44620	Komplexe Avioniksysteme I
44630	Komplexe Avioniksysteme II
44780	Lenkverfahren
44880	Nichtlineare Optimierung
44960	Optimierung und Optimalsteuerung
45090	Robuste Regelung
45120	Satellitennavigation
45140	Schätzverfahren
45150	Schätzverfahren und Flugmesstechnik
45180	Methoden der Sicherheitsanalyse
45230	Integrierte Modulare Avionik
57000	Aerobotics Seminar
60170	Komplexe Avioniksysteme

Modul: 57000 Aerobotics Seminar

2. Modulkürzel:	060200122	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Flugmechanik Regelungstechnik Grundlagen Vorteilhaft: grundlegende Programmierkenntnisse
12. Lernziele:	Die Studierenden sind vertraut mit dem industriellen Entwicklungsprozess einer Steuerung bzw. Regelung. Sie kennen die einzelnen Schritte beginnend mit der Definition der Anforderungen bis hin zum Flugversuch. Die Studierenden können Algorithmen zur Flugregelung entwickeln, in verschiedenen Ausbaustufen der Simulation testen und im Flugversuch verifizieren. Die Studierenden sind in der Lage, das Gesamtvorhaben sinnvoll in Teilaufgaben zu zerlegen, die Teilaufgaben auf Projektteams zu verteilen und nach den üblichen Methoden des Projektmanagements abzuarbeiten.
13. Inhalt:	Einführung in die Aufgabenstellung, die vorhandene Infrastruktur und den zu durchlaufenden Entwicklungsprozess Entwurf und Implementierung von Algorithmen zur Flugregelung in Gruppenarbeit Diskussion des Fortschritts in regelmäßigen Progress-Meetings Flugdemonstration Abschließende Präsentation und Dokumentation
14. Literatur:	W. Fichter und W. Grimm: Flugmechanik. Aachen: Shaker, 2009. Dokumentation vorhandener Simulatoren und Entwicklungsumgebungen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	570001 Seminar Aerobotics
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Aerobotics Seminar: Präsenzzeit: 28h, Selbststudium: 62h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57001 Aerobotics Seminararbeit (BSL), mündliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 44080 Angewandte Luftfahrtsysteme

2. Modulkürzel:	060900112	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anforderungen, Funktion, Aufbau realer Luftfahrtsysteme von Verkehrsflugzeugen, Militärflugzeugen, Hubschrauber.
13. Inhalt:	Primäres Flugsteuerungssystem (Verkehrsflugzeuge) Hochauftriebssystem (Verkehrsflugzeuge) Autopilot und Flight Director (Verkehrsflugzeuge) Flugmanagementsystem (Verkehrsflugzeuge) Überblick über integrierte Navigations- und Transpondersysteme (Verkehrsfzg.) Auswahl aus „Utility Systeme" (Verkehrsflugzeuge) Cabin Management System (Verkehrsflugzeuge) Flugsteuerungssysteme (Militärflugzeuge) Flugsteuerungssysteme (Hubschrauber)
14. Literatur:	• Reichel, R.: Angewandte Luftfahrtsysteme I/II. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Moir, Ian. Civil Avionics Systems. Professional Engineering Publishing Limited. London 2003. • Moir, Ian. Aircraft systems - Mechanical, electrical, and avionics subsystems integration. Professional Engineering Publishing Limited. 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 440801 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme I • 440802 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Angewandte Luftfahrtsysteme I: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Angewandte Luftfahrtsysteme II: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)

	Gesamt: 180h (Präsenzzeit: 56h, Selbststudium: 124h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44081 Angewandte Luftfahrtsysteme (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44090 Angewandte Luftfahrtsysteme I

2. Modulkürzel:	060900117	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anforderungen, Funktion, Aufbau realer Luftfahrtsysteme von Verkehrsflugzeugen mit Schwerpunkt Flugsteuerung, Autopilot, Flugmanagement.
13. Inhalt:	Primäres Flugsteuerungssystem Hochauftriebssystem Autopilot und Flight Director Flugmanagementsystem Überblick über integrierte Navigations- und Transpondersysteme
14. Literatur:	• Reichel, R.: Angewandte Luftfahrtsysteme I. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Moir, Ian. Civil Avionics Systems. Professional Engineering Publishing Limited. London 2003. • Moir, Ian. Aircraft systems - Mechanical, electrical, and avionics subsystems integration. Professional Engineering Publishing Limited. 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	440901 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme I
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44091 Angewandte Luftfahrtsysteme I (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44100 Angewandte Luftfahrtsysteme II

2. Modulkürzel:	060900118	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen Anforderungen, Funktion, Aufbau realer Luftfahrtsysteme in den Domänen „Utility, Cabin" von Verkehrsflugzeugen sowie der Domäne „Flugsteuerung" bei Hubschraubern und Militärflugzeugen.
13. Inhalt:	Auswahl aus „Utility" Systemen in Verkehrsflugzeugen (Tanksystem, Elektrisches Energiesystem, Fahrwerksystem, ...) Cabin Management System Flugsteuerungssysteme in Militärflugzeugen Flugsteuerungssysteme in Hubschrauber
14. Literatur:	• Reichel, R.: Angewandte Luftfahrtsysteme II. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme,Universität Stuttgart, 2013. • Moir, Ian. Civil Avionics Systems. Professional Engineering Publishing Limited. London 2003. • Moir, Ian. Aircraft systems - Mechanical, electrical, and avionics subsystems integration. Professional Engineering Publishing Limited. 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	441001 Vorlesung Angewandte Luftfahrtsysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium: 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44101 Angewandte Luftfahrtsysteme II (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44140 Autoflight und Air Traffic Management

2. Modulkürzel:	060900115	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Arne Altmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Studierende kennen • Funktion und Aufbau eines realen Autoflight- und Displaysystems eines modernen Verkehrsflugzeugs, • Grundlagen zu Air Traffic Management, • Grundlagen zur Flugplanung.
13. Inhalt:	Allgemeine Grundlagen zu • Air Traffic Management, • Systemen wie Autopilot, Flight Director, Flight Management, Navigation, • Situations Awareness neuer Displaykonzepte, • Flugplanung, Take-Off-Performance. Praktische Einführung/Grundlagen zum Airbus-Autoflight-Simulator mit Sichtsystem am ILS. Durchführen von Übungen am Simulator.
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung, Präsentationsfolien Airbus Industries: „Flight Crew Operating Manual - FCOM - A320"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 441401 Seminar Autoflight und Air Traffic Management • 441402 Freie Übungen am Simulator
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h, (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44141 Autoflight und Air Traffic Management (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 36370 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen

2. Modulkürzel:	060900121	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	Matthias Lehmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden haben detaillierte Kenntnisse im Entwicklungsprozess Software-dominanter Luftfahrtsysteme und können solche Prozesse definieren und bewerten.
13. Inhalt:	• Entwicklungsstandards am Beispiel der Do178 und der ARP 4754 • Lesen und interpretieren der Standards am Beispiel der Do178 • Grundlagen verschiedener Beschreibungsformen • Grundlagen des Requirements Based Engineering • Anwendung der Grundlagen an einem Beispiel mit gängigen Tools
14. Literatur:	Lehmann, M.: Prozesse, Methoden, Techniken. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	363701 Vorlesung Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h: (Präsenszeit: 28 h, Selbststudium: 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36371 Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 40830 Flugmechanik

2. Modulkürzel:	060200003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	Walter Fichter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, • Modelle der Flugzeugbewegung zu bilden mit der Komplexität, die der jeweiligen Anwendung angemessen ist, • das Bewegungsverhalten bzgl. Stabilität, Eigendynamik usw. zu analysieren, • Flugsimulationsprogrammen zu verstehen, entwerfen und zu modifizieren.
13. Inhalt:	Koordinatensysteme und Transformationen Herleitung verschiedener Bewegungsmodelle (nichtlinear, 6 Freiheitsgrade und 3 Freiheitsgrade) und Kriterien für deren Einsatz Aufbau von Flugsimulationen, Initialisierung und Parametrisierung Berechnung von stationären Flugzuständen Linearisierung der Bewegungsmodelle mit 6 Freiheitsgraden Analyseverfahren und Analyse der Bewegungsgleichungen im Zeitbereich
14. Literatur:	• Fichter, W., Grimm, W.: Flugmechanik. Shaker-Verlag: Aachen, 2009. • Stevens, B.L., Lewis, F.L.: Aircraft Control and Simulation. 2nd edition, Wiley2003. • Brockhaus, R.: Flugregelung. Springer, 1994. Vortragsfolien, Vortragsübungen und Matlab-Files im Netz

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 408301 Vorlesung Flugmechanik • 408302 Übung Flugmechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Flugmechanik, Vorlesung: 10 h Präsenzzeit, 35 Stunden Selbststudium Übung (Pflicht): 5 h Präsenzzeit, 18 h Selbststudium Tutorium (freiwillig): 5 h Präsenzzeit, 17 h Selbststudium
17. Prüfungsnummer/n und -name:	40831 Flugmechanik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz, Vorführung von Flugsimulationen
20. Angeboten von:	

Modul: 44430 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern

2. Modulkürzel:	060200114	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	Ulrich Butter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden verstehen die Wirkungsmechanismen des Rotors und kennen die Besonderheiten der Rotordynamik. • Die Studierenden sind in der Lage, nichtlineare und lineare dynamische Modelle der Hubschrauberbewegung zu erstellen. • Die Studierenden haben einen Überblick über die Ziele, die Besonderheiten, die Struktur und die gängigsten Elemente der Hubschrauber-Regelung.
13. Inhalt:	• Modellierung des Schubes mit Strahltheorie und Blattelemententheorie • Eigenschaften und physikalischer Hintergrund der Rotordynamik • Aufstellung der nichtlinearen Bewegungsgleichungen, Trimmzustand, Linearisierung und Charakterisierung typischer Eigenbewegungen • Flugeigenschaftskriterien für den Reglerentwurf • stabilitätserhöhende Rückführungen und Autopiloten
14. Literatur:	U. Butter, Hubschrauber-Flugmechanik und -Flugregelung, Skript W. Bittner, Flugmechanik der Hubschrauber, Springer R.W. Prouty, Helicopter Aerodynamics, PJS Publications
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	444301 Vorlesung Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44431 Flugmechanik und Flugregelung von Hubschraubern (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 44440 Flugmesstechnik

2. Modulkürzel:	060900116	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Arne Altmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, einen Flugversuch für ein Flugzeug der Allgemeinen Luftfahrt (General Aviation) zu planen, durchzuführen und auszuwerten. Außerdem sollen sie ihre Ergebnisse in einem schriftlichen Bericht und in einem Vortrag übersichtlich und aussagekräftig darstellen können.
13. Inhalt:	• Grundlagen: Hintergründe zu den Messflügen, Erfassung von Messgrößen, Instrumentierung eines Flugzeuges, Flugleistungen. • Einführung in das Experimentalflugzeug: Systeme, Flugleistung, Instrumentierung mit zentraler Datenerfassungsplattform. • Vorbereiten und Durchführen eines Messfluges: Erstellen eines individuellen Messprogramms, Ausarbeitung der zugehörigen FlightCards, Durchführung der Flugmesskampagne mit Piloten, Messdatenauswertung und Erstellen eines Ergebnisberichtes.
14. Literatur:	• Skript zur Vorlesung • European Aviation Safety Agency: „Certification Specifications for Normal, Utility, Aerobatic, and Commuter Category Aeroplanes CS-23" • Edward A. Haering, Jr.: "Airdata Measurement and Calibration"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	444401 Seminar Flugmesstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44441 Flugmesstechnik (BSL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, (schriftliche Ausarbeitung (lehrveranstaltungsbegleitend), Präsentation und mündliche Prüfung, 20 min)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 40840 Flugregelung

2. Modulkürzel:	060200009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Hon.-Prof. Ulrich Butter
9. Dozenten:	• Werner Grimm • Ulrich Butter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Flugmechanik, Modul 060200003
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die geforderten Eigenschaften eines geregelten Flugzeugs. Die Studierenden kennen die Regelziele und die Umsetzungsvarianten stabilitätserhöhender Rückführungen. Die Studierenden kennen die Regelziele und die Umsetzungsvarianten der wichtigsten Autopiloten.
13. Inhalt:	Flugeigenschaftskriterien für die Längs- und Seitenbewegung stabilitätserhöhende Rückführungen in der Längs- und Seitenbewegung Autopiloten der Längs- und Seitenbewegung (Höhen- und Geschwindigkeitshaltung, Azimutregler, automatische Landung usw.)
14. Literatur:	U. Butter, Flugregelung, Skript R. Brockhaus, Flugregelung, Springer B.L. Stevens und F.L. Lewis, Aircraft Control and Simulation, Wiley
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 408401 Vorlesung Flugregelung • 408402 Übung Flugregelung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Flugregelung, Vorlesung: 21 h Präsenzzeit, 39 Stunden Selbststudium Flugregelung, Übung: 10 h Präsenzzeit, 20 Stunden Selbststudium
17. Prüfungsnummer/n und -name:	40841 Flugregelung (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	

Modul: 44450 Flugregelungssysteme

2. Modulkürzel:	060900110	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	• Werner Grimm • Walter Fichter • Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	54180 Regelung und Systementwurf
12. Lernziele:	Flugregelungsentwurf: • Die Studierenden kennen die geforderten Eigenschaften eines geregelten Flugzeugs. • Die Studierenden kennen die Regelziele und verschiedene Varianten stabilitätserhöhender Rückführungen. • Die Studierenden kennen die Regelziele und die Struktur der wichtigsten Autopiloten. Systementwurf: • Vertiefung der Kenntnisse im Bereich Systementwurf durch praktikumsorientierte Anwendung der Systementwurfsgrundlagen aus der Vorlesung "Systementwurf I"
13. Inhalt:	Flugregelungsentwurf: • Flugeigenschaftskriterien für die Längs- und Seitenbewegung • stabilitätserhöhende Rückführungen in der Längs- und Seitenbewegung • Autopiloten der Längs- und Seitenbewegung (Höhen- und Geschwindigkeitshaltung, Azimutregler, automatische Landung usw.) Systementwurf: Auslegung, Umsetzung und Verifikation eines redundanten Systems zur Steuerung von Flugzeugen: • Analyse anwendungsorientierter Systemvorgaben

	• Auslegung der Management-Funktionen zum Betrieb eines redundanten Avioniksystems/Rechnersystems • Auslegung der Management-Funktionen zum Betrieb redundanter Sensorik und Aktuatorik • Umsetzung zentraler Funktionen in Software • Integration der Software in einen Systemdemonstrator • Systemverifikation anhand spezifischer Testfälle Die Bearbeitung erfolgt selbständig und gruppenweise unter der Anleitung von Betreuern.
14. Literatur:	U. Butter, Flugregelung, Skript R. Brockhaus, Flugregelung, Springer B.L. Stevens und F.L. Lewis, Aircraft Control and Simulation, Wiley Reichel, R.: Systementwurf I, Skript Hesse, S.: Systementwurf II, Präsentationsfoliensatz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 444501 Flugregelungsentwurf • 444502 Systementwurf II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Flugregelungsentwurf, Vorlesung: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Systementwurf Praktikum: 90 h (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h) Gesamt: 180h (70h Präsenzzeit, 110h Selbststudium)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44451 Flugregelungssysteme (PL), mündliche Prüfung, Gewichtung: 1.0, (Flugregelung, 20min, Gewichtung: 0.5; Systementwurf, 20min, Gewichtung: 0.5)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 45230 Integrierte Modulare Avionik

2. Modulkürzel:	060900013	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	Matthias Lehmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Studierende können Luftfahrtsysteme auf Basis der IMA-Technologie entwickeln und umsetzen.
13. Inhalt:	Grundlagen IMA spezifischer Technologien im Hinblick auf • Echtzeitverarbeitung, Operating-System, ARINC-API • Entwicklungsumgebung • Signalverarbeitung und Buskommunikation. Entwicklung und Realisierung einer Kabinendrucksystemsteuerung • Auslegen einer (Anwender-)funktion für eine Kabinendrucksystemsteuerung und Kabinendruckregelung • Umsetzen der Steuerung/Regelung mit IMA-Elementen • Verifikation der Kabinendrucksystemsteuerung und Kabinendruckregelung
14. Literatur:	Skript zum Praktikum Civil Avionics Systems (AIAA Education Series)von I. Moir, Sirona G. Knight, Ian Moir
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	452301 Praktikum Integrierte Modulare Avionik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h: (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45231 Integrierte Modulare Avionik (BSL), Sonstiges, 30 Min., Gewichtung: 1.0, (Präsentation mit mündlicher Prüfung)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44060 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess

2. Modulkürzel:	060900111	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	Matthias Lehmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Integrierte Modulare Avionik (IMA): Studierende haben vertiefte Kenntnisse in der IMA-Technologie. Sie können Luftfahrtsysteme auf Basis von IMA auslegen und realisieren. Entwicklungsprozess: Studierenden haben detaillierte Kenntnis vom Entwicklungsprozess software-dominanter Luftfahrtsysteme. Sie können solche Prozesse definieren und bewerten.
13. Inhalt:	Integrierte Modulare Avionik: Grundlagen IMA spezifischer Technologien im Hinblick auf • Echtzeitverarbeitung, Operating-System, ARINC-API • Entwicklungsumgebung • Signalverarbeitung und Buskommunikation. • Analyse verschiedener Avioniktechnologien und Avionikstrukturen in Passagierflugzeugen • Spezielle Aspekte der Datenverarbeitung mit Segregation/Partitioning • Kommunikationsnetzwerke in der Avionik Entwicklung und Realisierung einer Kabinendrucksystemsteuerung • Auslegen einer (Anwender-)funktion für eine Kabinendruckregelung • Umsetzen von Anwenderfunktion mit IMA-Elementen • Verifikation der realisierten Kabinendruckregelung Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen

	• Entwicklungsstandards am Beispiel der Do178 und der ARP 4754 • Lesen und Interpretieren der Standards am Beispiel der Do178 • Grundlagen verschiedener Beschreibungsformen • Grundlagen des Requirements Based Engineering • Anwendung der Grundlagen an einem Beispiel mit gängigen Tools
14. Literatur:	• Entwicklungsprozess: Skript • Integrierte Modulare Avionik: Skript • Civil Avionics Systems (AIAA Education Series)von I. Moir, Sirona G. Knight, Ian Moir • Die Technik des modernen Verkehrsflugzeuges von Klaus Hünecke
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 440601 Praktikum Integrierte Modulare Avionik • 440602 Vorlesung Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Integrierte Modulare Avionik, Praktikum: 90h (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h) Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen, Vorlesung: 90h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Gesamt: 180h (70h Präsenzzeit, 110h Selbststudium)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44061 Integrierte Modulare Avionik und Entwicklungsprozess (Prüfung) (PL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, (Integrierte Modulare Avionik, Präsentation mit mündlicher Prüfung, 30 min., Gewichtung: 0.5; Entwicklungsprozess von Luftfahrtsystemen, schriftliche Prüfung, 60 min., Gewichtung 0.5)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT, Tafel, Programmanwendungen, IMA-Laboreinrichtung
20. Angeboten von:	Institut für Luftfahrtsysteme

Modul: 60170 Komplexe Avioniksysteme

2. Modulkürzel:	060900126	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	• Reinhard Reichel • Matthias Lehmann • Mohamed Elmahdi
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die Grundlagen komplexer fehlertoleranter Avioniksysteme, können derartige Systeme entwerfen und besitzen darin vertiefte Kenntnisse durch ein anschließendes Praktikum.
13. Inhalt:	Komplexe Avioniksysteme I: Grundlagen fehlertoleranter, „nicht zeitsynchroner“ verteilter Avioniksysteme: Erweiterung von Agreement, Reliable Broadcast, Consensus Grundlegende Mechanismen zum Betrieb solcher Systeme Herleitung verteilter Systemarchitekturen. Herleitung einer Software-Architektur. Exemplarische Systemauslegung für ein Fly-by-Wire System für das Institutsflugzeug Diamond DA40. Komplexe Avioniksysteme II: Zur Vertiefung der Kenntnisse bauen die Studierenden im Labor einen Labordemonstrator auf: Auslegung eines vereinfachten Fly-by-Wire Systems auf Basis einer verteilten Avionikstruktur. Einarbeitung in eine teilautomatisiertes System-/Software-Entwicklungsverfahren Systemrealisierung mittels des o.a. System-/Software-Entwicklungsverfahrens System-Verifizierung / Validierung.

14. Literatur:	Reichel, R.: Komplexe Avioniksysteme I. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2014. Praktikumsunterlagen zu Komplexe Avioniksysteme II, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 601701 Vorlesung Komplexe Avioniksysteme I • 601702 Praktikum Komplexe Avioniksysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	180 h (Präsenzzeit 56 h, Selbststudium 124 h) Komplexe Avioniksysteme I: 28 h Präsenzzeit, 62 h Selbststudium Komplexe Avioniksysteme II: 28 h Präsenzzeit, 62 h Selbststudium
17. Prüfungsnummer/n und -name:	60171 Komplexe Avioniksysteme (PL), schriftlich und mündlich, Gewichtung: 1.0, Präsentation (20min) und mündliche Prüfung (20min)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44620 Komplexe Avioniksysteme I

2. Modulkürzel:	060900119	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden lernen die Grundlagen komplexer fehlertoleranter Avioniksysteme kennen und können derartige Systeme entwerfen.
13. Inhalt:	Grundlagen fehlertoleranter, „nicht zeitsynchroner“ verteilter Avioniksysteme: • Erweiterung von Agreement, Reliable Broadcast, Consensus • Grundlegende Mechanismen zum Betrieb solcher Systeme Herleitung verteilter Systemarchitekturen. Herleitung einer Software-Architektur. Exemplarische Systemauslegung für ein Fly-by-Wire System für das Institutsflugzeug Diamond DA40.
14. Literatur:	Reichel, R.: Komplexe Avioniksysteme I. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	446201 Vorlesung Komplexe Avioniksysteme I
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44621 Komplexe Avioniksysteme I (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44630 Komplexe Avioniksysteme II

2. Modulkürzel:	060900120	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Matthias Lehmann
9. Dozenten:	• Matthias Lehmann • Mohamed Elmahdi
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	060900119 Komplexe Avioniksysteme I
12. Lernziele:	Die Studierenden vertiefen die Kenntnisse aus der Lehrveranstaltung „Komplexe Avioniksysteme I“ in Form eines Praktikums.
13. Inhalt:	Zur Vertiefung der Kenntnisse aus der Lehrveranstaltung „Komplexe Avioniksysteme I“ bauen die Studierenden im Labor einen Labordemonstrator auf. • Auslegung eines vereinfachten Fly-by-Wire Systems auf Basis einer verteilten Avionikstruktur. • Einarbeitung in ein teilautomatisiertes System-/Software-Entwicklungsverfahren. • Systemrealisierung mittels des o.a. System-/Software-Entwicklungsverfahrens. • System-Verifizierung/Validierung.
14. Literatur:	• Reichel, R.: Komplexe Avioniksysteme I, Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Praktikumsunterlagen zu Komplexe Avioniksysteme II, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	446301 Praktikum Komplexe Avioniksysteme II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44631 Komplexe Avioniksysteme II (BSL), Sonstiges, 20 Min., Gewichtung: 1.0, (Präsentation)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	

20. Angeboten von:

Modul: 44780 Lenkverfahren

2. Modulkürzel:	060200113	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	• Werner Grimm • Thomas Kuhn
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden kennen die wichtigsten Grundbegriffe und Definitionen der Lenkung. • Die Studierenden kennen die Schnittstellen der Lenkung mit den übrigen Komponenten des Flugkörpersystems, insbesondere mit der Regelung und Navigation. • Die Studierenden kennen die wichtigsten Verfahren zur Messung und Schätzung der Zielbewegung. • Die Studierenden kennen die wichtigsten Verfahren der autonomen und der kommandierten Lenkung. • Die Studierenden kennen die regelungstechnischen Varianten zur Umsetzung des Lenkkommandos. • Die Studierenden sind in der Lage, die Lenkverfahren in einfacher Form zu simulieren.
13. Inhalt:	• Klassifizierung von Szenarien und Lenkwaffentypen • Flugkörperlenkung (Proportionalnavigation, Zieldeckungslenkung u.a.) • Einbettung der Lenkung in das System Flugkörper • Methoden zur Messung und Schätzung der Zielbewegung • regelungstechnische Umsetzung des Lenkkommandos • einfache Simulationsmodelle
14. Literatur:	• W. Grimm, T. Kuhn: Lenkverfahren, Skript

	• G.M. Siouris: Missile Guidance and Control Systems, Springer • J.H. Blakelock: Automatic Control of Aircraft and Missiles, Wiley • R.H. Battin: Astronautical Guidance, McGraw-Hill • Vortragsübungen im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 447801 Vorlesung Lenkverfahren • 447802 Übung Lenkverfahren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Lenkverfahren, Vorlesung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Lenkverfahren, Übung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Gesamt: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44781 Lenkverfahren (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45180 Methoden der Sicherheitsanalyse

2. Modulkürzel:	060900122	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Philipp Luithardt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Studierende haben vertiefte Kenntnis in grundlegenden und angewandten Methoden zur Sicherheitsanalyse von Luftfahrtsystemen.
13. Inhalt:	Spezielle Kapitel der Wahrscheinlichkeitsrechnung Markov Analyse Dependability Analyse Fehlerbaumanalyse FMEA-Prozess (Fehler-Mode & -Effekt Analyse) Anwendungsbeispiele
14. Literatur:	Luithardt, P.: Methoden der Sicherheitsanalyse. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. Clifton, Ericson. Hazard Analysis Techniques for System Safety. John Wiley Sons, Inc. 2005 Meyna, Pali. Taschenbuch der Zuverlässigkeits- und Sicherheitstechnik. Hanser, 2003.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	451801 Vorlesung Methoden der Sicherheitsanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90h (Präsenzzeit: 28 h, Selbststudium: 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45181 Methoden der Sicherheitsanalyse (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44590 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse

2. Modulkürzel:	060900114	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	Reinhard Reichel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden haben vertiefte Kenntnisse in speziellen Methoden der Modellierung und Analyse von Luftfahrt- und Avioniksystemen.
13. Inhalt:	Systemmodellierung und -analyse mittels • Aussagenlogik • SysML, UML • regelbasierter Ansätze
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	445901 Seminar Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44591 Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 44880 Nichtlineare Optimierung

2. Modulkürzel:	060200111	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	3.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	Werner Grimm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden sind in der Lage, praktische Optimierungsprobleme in die Standardform eines nichtlinearen Parameteroptimierungsproblems zu überführen und die notwendigen und hinreichenden Bedingungen für die Lösung aufzustellen. • Die Studierenden haben einen Überblick über gradientenbasierte numerische Lösungsverfahren für nichtlineare Parameteroptimierungsprobleme. Zu jedem Verfahren sind die zugrunde liegende Entwurfsidee und die praktischen Vor- und Nachteile bekannt.
13. Inhalt:	• das nichtlineare Parameteroptimierungsproblem: Aufgabenstellung und Beispiele • notwendige und hinreichende Bedingungen für ein lokales Minimum • gradientenbasierte numerische Verfahren für unbeschränkte Probleme (Gradientenverfahren, Newton- und Quasi-Newton-Verfahren usw.) • gradientenbasierte numerische Verfahren für beschränkte Probleme (SQP-Verfahren usw.)
14. Literatur:	• W. Grimm, K.H. Well: Nichtlineare Optimierung, Skript • J.S. Arora, Introduction to Optimum Design, McGraw-Hill • R. Fletcher, Practical Methods of Optimization, Wiley

	• P.E. Gill, Numerical Methods for Constrained Optimization, Academic Press • G.L. Nemhauser et al. (eds.), Optimization, Handbooks in Operations Research and Management Science, Vol. 1, North Holland • Vortragsübungen im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 448801 Vorlesung Nichtlineare Optimierung • 448802 Übung Nichtlineare Optimierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Nichtlineare Optimierung, Vorlesung: 58 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 30 h) Nichtlineare Optimierung , Übung: 32 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 18 h) Gesamt: 90 h (Präsenzzeit 42 h, Selbststudium 48 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44881 Nichtlineare Optimierung (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0, mit Hilfsmitteln
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 44960 Optimierung und Optimalsteuerung

2. Modulkürzel:	060200120	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	5.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	Werner Grimm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden sind in der Lage, praktische Optimierungsprobleme in die Standardform eines nichtlinearen Parameteroptimierungsproblems zu überführen und die notwendigen und hinreichenden Bedingungen für die Lösung aufzustellen. • Die Studierenden haben einen Überblick über die numerischen Lösungsverfahren für nichtlineare Parameteroptimierungsprobleme. Das betrifft insbesondere die einem Verfahren zugrunde liegende Entwurfsidee und die praktischen Vor- und Nachteile. • Die Studierenden sind mit der Aufgabenstellung der optimalen Steuerung vertraut und kennen typische Beispiele aus der Luft- und Raumfahrt. • Die Studierenden sind in der Lage, die notwendigen Bedingungen für die Lösung eines Optimalsteuerungsproblems aufzustellen und daraus ein Randwertproblem abzuleiten. • Die Studierenden kennen die Arbeitsweise und Eigenschaften so genannter direkter Verfahren zur Lösung von Optimalsteuerungsproblemen.
13. Inhalt:	• das nichtlineare Parameteroptimierungsproblem: Aufgabenstellung und Beispiele • notwendige und hinreichende Bedingungen für ein lokales Minimum • numerische Verfahren für unbeschränkte Probleme (Gradientenverfahren, Newton- und Quasi-Newton-Verfahren usw.) • numerische Verfahren für beschränkte Probleme (SQP-Verfahren usw.) • Optimalsteuerungsproblem: allgemeine Aufgabenstellung in verschiedenen Ausbaustufen, spezielle Aufgabenstellungen in der Luft- und Raumfahrt • notwendige Bedingungen für die Lösung eines Optimalsteuerungsproblems, akademische und praktische

	Anwendungsbeispiele, auf den notwendigen Bedingungen aufbauende numerische Lösungsverfahren (indirektes Mehrzielverfahren) • direkte Methoden zur Lösung eines Optimalsteuerungsproblems (direktes Mehrzielverfahren, direkte Kollokation) • Rechnerübungen zum Kennenlernen professioneller Bahnoptimierungsprogramme
14. Literatur:	• W. Grimm, K.H. Well: Nichtlineare Optimierung, Skript • W. Grimm: Bahnoptimierung für Luft- und Raumfahrzeuge, Skript • J.S. Arora, Introduction to Optimum Design, McGraw-Hill • R. Fletcher, Practical Methods of Optimization, Wiley • P.E. Gill, Numerical Methods for Constrained Optimization, Academic Press • G.L. Nemhauser et al. (eds.), Optimization, Handbooks in Operations Research and Management Science, Vol. 1, North Holland • A.E. Bryson, Y.-Ch. Ho: Applied Optimal Control, Hemisphere Publishing • B.A. Conway (ed.): Spacecraft Trajectory Optimization, Cambridge U. Press • Vortragsübungen zu Nichtlinearer Optimierung im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 449601 Vorlesung Nichtlineare Optimierung • 449602 Übung Nichtlineare Optimierung • 449603 Vorlesung Optimalsteuerung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Nichtlineare Optimierung, Vorlesung: 48 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 40 h) Nichtlineare Optimierung, Übung: 44 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 30 h) Optimalsteuerung, Vorlesung: 68 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 40 h) Gesamt: 180 h (Präsenzzeit 70 h, Selbststudium 110 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44961 Optimierung und Optimalsteuerung (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45090 Robuste Regelung

2. Modulkürzel:	060200115	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Werner Grimm
9. Dozenten:	Werner Grimm
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Regelung, Navigation und Systementwurf, Modul 060200100
12. Lernziele:	• Die Studierenden sind in der Lage, anhand des Frequenzgangs die Eigenschaften eines Regelkreises zu beurteilen. • Die Studierenden sind in der Lage, die Unsicherheiten des Streckenmodells systematisch zu beschreiben. • Die Studierenden sind in der Lage, Regelkreise auf robuste Stabilität und robuste Regelqualität hin zu prüfen und robuste Regler zu entwerfen.
13. Inhalt:	• Störeinflüsse und Übertragungsfunktionen im Regelkreis, Beurteilung eines Regelkreises anhand des Frequenzgangs • Analyse linearer Mehrgrößensysteme mithilfe von Singulärwertdiagrammen • Beschreibung strukturierter und unstrukturierter Modellunsicherheiten, Kriterien für robuste Stabilität und robuste Regelqualität • H-Unendlich-Regelung • mue-Analyse
14. Literatur:	• W. Grimm: Regelungstechnik 3, Skript • K. Müller: Entwurf robuster Regelungen, Teubner • J. Raisch: Mehrgrößenregelung im Frequenzbereich, Oldenbourg • Skogestad, S. und I. Postlethwaite: Multivariable Feedback Control, Analysis and Design, Wiley • Vortragsfolien und Vortragsübungen im Netz
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 450901 Vorlesung Robuste Regelung • 450902 Übung Robuste Regelung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Robuste Regelung, Vorlesung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Robuste Regelung, Übung: 45 h (Präsenzzeit 14 h, Selbststudium 31 h) Gesamt: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45091 Robuste Regelung (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz

20. Angeboten von: Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45120 Satellitennavigation

2. Modulkürzel:	062100001	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Alfred Kleusberg
9. Dozenten:	• • Doris Becker
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen die grundlegenden Methoden der Satellitennavigation. Sie können Fehlerquellen bei der Satellitennavigation benennen, deren Größenordnung abschätzen und wissen, mit welchen Methoden sie verringert oder eliminiert werden können.
13. Inhalt:	Funktionsprinzip des Satellitennavigationssystems GPS umfasst: zugehörige Bezugssysteme (WGS84, ITRFxx), Zeitsysteme, Satellitenbahnen - Erweiterung der ungestörten Keplerbewegung auf gestörte Keplerbewegung (osculierende Keplerelemente, Störeinflüsse (Art und Größe)), Berechnung der Satellitenposition, Darstellung und Übertragung der Orbitparameter (Broadcast-Ephemeriden, Almanach), Präzise Ephemeriden, Konstellation, Signalaufbau: Träger, Codes, Message, zur Wahl der Wellenlänge des Trägers, Modulation, Generierung und Eigenschaften von PRN-Codes, Korrelationsverhalten der Codes, Ausbreitung der GPS-Signale (Maxwells Gleichungen, Refraktivität, dispersive Medien, Gruppengeschwindigkeit,...), Beschreibung der ionosphär. und troposphär. Refraktion (Appleton-Harttree-Formel, Smith- & Weintraub-Formel), Korrekturmodelle für Refraktion (TECValues, Klobuchar Modell, Hopfield-Modell), Modellierung weiterer Fehlereinflüsse auf die Messung (Uhrenfehler, Bahnfehler), Aufgaben des Empfängers, Signalidentifizierung, Prinzip der Laufzeitmessung, Unterscheidung von Signalen, Empfängerdesign, Modellbildung für Pseudostrecken, Positionierung mit Auswertung der Codeinformation, NMEA: Standard-Format für die Navigation, Differentielle Techniken (SAPOS, GBAS, SBAS), Analyse von Korrekturdaten (Arten, Übertragung, Formate: RTCM, RTCA)

14. Literatur:	Online-Skript, IS-GPS-200D
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	451201 Vorlesung Satellitennavigation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenszeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45121 Satellitennavigation (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafel, PPT-Präsentation
20. Angeboten von:	Navigation

Modul: 45140 Schätzverfahren

2. Modulkürzel:	060200117	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	Walter Fichter
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik →
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	• Die Studierenden haben einen Überblick, welche praxisrelevanten Problemstellungen auf Schätzaufgaben führen. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der stochastischen Prozesse. Die Studierenden kennen die Eigenschaften von Systemen mit Eingängen in Form stochastischer Prozesse. • Die Studierenden kennen die wichtigsten linearen Parameterschätzverfahren und deren statistische Eigenschaften. • Die Studierenden sind in der Lage, Schätzaufgaben mithilfe von Matlab zu lösen. • Die Studierenden kennen die fachlichen Querverbindungen zu linearen Filterverfahren und numerischer Parameteroptimierung.
13. Inhalt:	• praktische Anwendungsbeispiele für Schätzaufgaben • Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik • Grundbegriffe der stochastischen Prozesse und ihr Zusammenspiel mit linearen Systemen • lineare Parameterschätzverfahren (Verfahren der kleinsten Quadrate und der minimalen Varianz, Maximum Likelihood Methode) • Umsetzung von Schätzverfahren mit Matlab
14. Literatur:	• Fichter, W., King, F.: Schätzverfahren. Skript zum gleichnamigen Seminar, Institut für Flugmechanik und Flugregelung, Universität Stuttgart, 2010. • Mendel, J.M.: Lessons in Estimation Theory for Signal Processing, Communications and Control. Prentice Hall, 1995. • Crassidis, J.L., Junkins, J.L.: Optimal Estimation and Dynamic Systems. Chapman & Hall / CRC, 2004.

	• Unbehauen, H.: Regelungstechnik 3, Vieweg, 2000.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	451401 Seminar Schätzverfahren
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45141 Schätzverfahren (BSL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, schriftliche Ausarbeitung mit Präsentation über ein spezielles Thema aus den Schätzverfahren
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 45150 Schätzverfahren und Flugmesstechnik

2. Modulkürzel:	060200119	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Walter Fichter
9. Dozenten:	• Walter Fichter • Arne Altmann
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	**Schätzverfahren** • Die Studierenden haben einen Überblick, welche praxisrelevanten Problemstellungen auf Schätzaufgaben führen. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik. • Die Studierenden beherrschen die Grundbegriffe der stochastischen Prozesse. Die Studierenden kennen die Eigenschaften von Systemen mit Eingängen in Form stochastischer Prozesse. • Die Studierenden kennen die wichtigsten linearen Parameterschätzverfahren und deren statistische Eigenschaften. • Die Studierenden sind in der Lage, Schätzaufgaben mithilfe von Matlab zu lösen. • Die Studierenden kennen die fachlichen Querverbindungen zu linearen Filterverfahren und numerischer Parameteroptimierung. **Flugmesstechnik** Die Studierenden sind in der Lage, einen Flugversuch für ein Flugzeug der Allgemeinen Luftfahrt (General Aviation) zu planen, durchzuführen und auszuwerten. Außerdem sollen sie ihre Ergebnisse in einem schriftlichen Bericht und in einem Vortrag übersichtlich und aussagekräftig darstellen können.
13. Inhalt:	**Schätzverfahren** • praktische Anwendungsbeispiele für Schätzaufgaben • Grundbegriffe der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik • Grundbegriffe der stochastischen Prozesse und ihr Zusammenspiel mit linearen Systemen

	• lineare Parameterschätzverfahren (Verfahren der kleinsten Quadrate und der minimalen Varianz, Maximum Likelihood Methode) • Umsetzung von Schätzverfahren mit Matlab **Flugmesstechnik** • Grundlagen: Hintergründe zu den Messflügen, Erfassung von Messgrößen, Instrumentierung eines Flugzeuges, Flugleistungen. • Einführung in das Experimentalflugzeug: Systeme, Flugleistung, Instrumentierung mit zentraler Datenerfassungsplattform. • Vorbereiten und Durchführen eines Messfluges: Erstellen eines individuellen Messprogramms, Ausarbeitung der zugehörigen FlightCards, Durchführung der Flugmesskampagne mit Piloten, Messdatenauswertung und Erstellen eines Ergebnisberichtes.
14. Literatur:	• Fichter, W., King, F.: Schätzverfahren. Skript zum gleichnamigen Seminar, Institut für Flugmechanik und Flugregelung, Universität Stuttgart, 2010. • Mendel, J.M.: Lessons in Estimation Theory for Signal Processing, Communications and Control. Prentice Hall, 1995. • Crassidis, J.L., Junkins, J.L.: Optimal Estimation and Dynamic Systems. Chapman & Hall / CRC, 2004. • Unbehauen, H.: Regelungstechnik 3, Vieweg, 2000. • Skript zur Vorlesung • European Aviation Safety Agency: „Certification Specifications for Normal, Utility, Aerobatic, and Commuter Category Aeroplanes CS-23" • Edward A. Haering, Jr.: "Airdata Measurement and Calibration"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 451501 Seminar Schätzverfahren • 451502 Seminar Flugmesstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Schätzverfahren: 90 h (Präsenzzeit: 28 h, Selbststudium 62 h) Flugmesstechnik: 90 h (Präsenzzeit 28 h, Selbststudium 62 h) Gesamt: 180 (Präsenzzeit: 56 h, Selbststudium: 124 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	45151 Schätzverfahren und Flugmesstechnik (PL), schriftlich und mündlich, 40 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Schätzverfahren: Zuhilfenahme von Projektor und Beamer, elektronische Unterlagen im Netz, Flugmesstechnik: PowerPoint-Präsentation, Tafel, Experimentalflugzeug
20. Angeboten von:	Institut für Flugmechanik und Flugregelung

Modul: 44360 Spezielle Methoden der Systemtechnik

2. Modulkürzel:	060900123	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Reinhard Reichel
9. Dozenten:	• Reinhard Reichel • Philipp Luithardt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Flugführung und Systemtechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden haben detaillierte Kenntnisse in den Bereichen • Grundlegende Methoden zur angewandten Sicherheitsanalyse von Luftfahrtsystemen, • spezielle Methoden der Modellierung und Analyse von Luftfahrt- und Avioniksystemen.
13. Inhalt:	Methoden der Sicherheitsanalyse • Spezielle Themen der Wahrscheinlichkeitsrechnung • Markov Analyse • Dependability Analyse • Fehlerbaumanalyse • Systembezogener FMEA-Prozess (Fehler-Mode & -Effekt Analyse) • Anwendungsbeispiele Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse: Systemmodellierung und -analyse mittels • Aussagenlogik • SysML, UML • regelbasierter Ansätze
14. Literatur:	• Reichel, R.: Sicherheitsanalyse von Luftfahrtsystemen. Skript, Institut für Luftfahrtsysteme, Universität Stuttgart, 2013. • Clifton, Ericson. Hazard Analysis Techniques for System Safety. John Wiley Sons, Inc. 2005 • Meyna, Pali. Taschenbuch der Zuverlässigkeits-und Sicherheitstechnik. Hanser, 2003.

	• Skript zur Vorlesung • Übungen zur Vorlesung
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 443601 Seminar Methoden der Systemmodellierung und Systemanalyse • 443602 Vorlesung Methoden der Sicherheitsanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Gesamt: 180 h (Präsenzzeit 56 h, Selbststudium 124 h)
17. Prüfungsnummer/n und -name:	44361 Spezielle Methoden der Systemtechnik (PL), mündliche Prüfung, Gewichtung: 1.0, (Methoden der Systemmodellierung, 20 min., Gewichtung: 0.5; Methoden der Sicherheitsanalyse, 20 min., Gewichtung 0.5)
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2116 Nichtlineare Mechanik

Zugeordnete Module:

31690	Experimentelle Modalanalyse
33340	Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik
56670	Discretization Methods
58270	Dynamik mechanischer Systeme
58280	Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
59950	Mechanik nichtlinearer Kontinua
59990	Nichtglatte Dynamik
60310	Praktikum Nichtlineare Mechanik
67540	Miszellaneen der Mechanik

Modul: 56670 Discretization Methods

2. Modulkürzel:	074040610	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Andre Schmidt
9. Dozenten:	Andre Schmidt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	B.Sc degree in Civil Engineering, in Mechanical Engineering, in Environmental Engineering or in related subject, as well as knowledge of basic concepts in differential and integral calculus, vector analysis and matrix algebra, and knowledge of basic concepts in applied mechanics and thermodynamics.
12. Lernziele:	The students understand different concepts how partial differential equations in time and in space can be solved numerically. They are familiar with the strengths and weaknesses of the different methods and have a deeper understanding of selected aspects.
13. Inhalt:	The lecture deals with the numerical treatment of differential equations which arise from different mechanical and thermodynamical problems. Contents are: Deduction of differential equations based on the principles of mechanics and thermodynamics and their classification The Finite Difference Method The method of weighted residuals: method of subdomains, collocation method, least squares, and Galerkin's method The Finite Element Method Different time integration schemes Convergence and stability
14. Literatur:	Complete lecture notes, notes on blackboard, exercise material will be handed out in the exercise, all the examples in the lecture notes and exercises will be provided online as Matlab-Files, additional literature will be indicated in the lecture notes.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 566701 Vorlesung Discretization Methods • 566702 Übung Discretization Methods
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Time of Attendance: 21h Private Study: 69h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 56671 Discretization Methods (BSL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), Sonstiges, Teilnahme an einer Übung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 58270 Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010730	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Modellierung II ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis der Darstellung und Behandlung komplexer dynamischer Systeme der höheren Mechanik.
13. Inhalt:	Variationsrechnung: Brachistochronenproblem; Eulersche Gleichungen der Variationsrechnung für eine und mehrere Variablen, für erste und höhere Ableitungen, für skalar- und vektorwertige Funktionen; natürliche Randbedingungen, freie Ränder und Transversalität; Nebenbedingungen; Hamiltonsches Prinzip der stationären Wirkung Lagrangesche Dynamik: Virtuelle Arbeit; Ideale zweiseitige geometrische Bindung; Prinzip von d'Alembert Lagrange; Lagrangesche Gleichungen 2. Art; Gleichgewichtspunkte, stationäre Lösungen; Linearisierung Näherungsverfahren kontinuierlicher Systeme: Analytische Lösung des Euler-Bernoulli-Balkens; Finite-Differenzen-Verfahren; Verfahren der gewichteten Residuen; Ritz-Galerkin-Verfahren und Finite Elemente; Ritz-Verfahren
14. Literatur:	• K. Meyberg und P. Vachenauer, Höhere Mathematik 2, Springer 2005 • H. Bremer, Dynamik und Regelung mechanischer Systeme, Teubner, 1988
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582701 Vorlesung Dynamik mechanischer Systeme • 582702 Übung Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden

	Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: **180 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58271 Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Laptop, Beamer, Hellraumprojektor
20. Angeboten von:	

Modul: 31690 Experimentelle Modalanalyse

2. Modulkürzel:	072810019	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit der messtechnischen Erfassung von Strukturschwingungen sowie der Aufbereitung der Messsignale im Frequenzbereich. Der Studierende ist in der Lage, daraus die modalen Kenngrößen zu identifizieren.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Inhalte in folgender Gliederung: • Grundlagen und Anwendungen der experimentellen Modalanalyse • Methoden zur Schwingungsanregung, Messverfahren • Signalanalyse und -verarbeitung, Zeit- und Frequenzbereichsdarstellung • Frequenzgang, Übertragungsfunktion und deren modale Zerlegung • Bestimmung modaler Kenngrößen, Modenerkennung und -vergleich Es werden zudem Anwendungen auf Problem-stellungen der industriellen Praxis demonstriert. Als praktischer Teil werden fachbezogene Versuche zur experimentellen Modalanalyse angeboten.
14. Literatur:	Vorlesungsmitschrieb, Weiterführende Literatur: • D. J. Ewins: „Modal Testing - theory, practice and application", 2nd edition, Research Studies Press Ltd, 2000, ISBN 0-86380-218-4.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	316901 Vorlesung Experimentelle Modalanalyse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	31691 Experimentelle Modalanalyse (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua

2. Modulkürzel:	074010910	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Simon Raphael Eugster
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis für das Modellieren nichtlinearer Kontinua.
13. Inhalt:	Tensoranalysis: Multilinear forms and tensors Index notation Tensor product Contraction operations Differentiation rules Integration theorem Nonlinear Continua: Nonlinear deformation Deformation gradient Strain measures Principle of virtual work Stress tensors Balance laws Material laws
14. Literatur:	

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 599501 Vorlesung Mechanik nichtlinearer Kontinua • 599502 Übung Mechanik nichtlinearer Kontinua
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59951 Mechanik nichtlinearer Kontinua (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33340 Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik

2. Modulkürzel:	070410740	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Andre Schmidt
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM 1-4
12. Lernziele:	Die Studierenden sind vertraut mit den theoretischen Grundlagen der Methode der Finiten Elemente (FEM), ihrer rechentechnischen Umsetzung sowie ihrer Anwendung zur Lösung von Aufgabenstellungen aus Statik und Dynamik.
13. Inhalt:	Einführung, Grundlagen der Tensorrechnung und der Kontinuumsmechanik (1d, 2d, 3d), Materialgesetze. Direkte Methode, Methode der gewichteten Resiuden, Prinzip der virtuellen Verschiebungen: Herleitung der FEM. Elementmatrizen für Stäbe, Balken und Scheiben, Wahl der Formfunktionen, Assemblierung, Einbau von Randbedingungen. Numerische Umsetzung: Quadratur-Verfahren zur Integration der Elementmatrizen, Lösung des linearen Gleichungssystems, Lösung von Eigenwertproblemen, Zeitschrittintegration
14. Literatur:	- Manuskript zur Vorlesung - Bathe, K. J.: Finite-Elemente-Methoden, Springer (2000) - Betten, J.: Finite Elemente für Ingenieure I, Springer (2004) - Knothe, K., Wessels, H.: Finite Elemente, Springer (2008) - Gross, Hauger, Schnell, Wriggers: Technische Mechanik, Bd.4, Springer (2002)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 333401 Vorlesung Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik • 333402 Übung Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 Stunden Selbststudium: 138 Stunden Summe: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33341 Methode der finiten Elemente in Statik und Dynamik (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0, 4 Seite selbst erstellte Formelsammlung
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Overhead, Tafel, Beamer

20. Angeboten von:

Modul: 67540 Miszellaneen der Mechanik

2. Modulkürzel:	074010830	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Der Studierende vertieft seine Kenntnisse in Spezialgebieten der Mechanik.
13. Inhalt:	Es werden unterschiedliche ausgewählte Spezialgebiete der Mechanik behandelt. Diese beinhalten für Ingenieure weiterführende mathematische Konzepte, verschiedene Aspekte aus der nichtlinearen Mechanik, der analytischen Mechanik, der Kontinuumsmechanik, sowie der Strukturmechanik. Der Schwerpunkt der behandelten Themen wird individuell festgelegt.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	675401 Seminar Miszellaneen der Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Gesamt: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67541 Miszellaneen der Mechanik (BSL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59990 Nichtglatte Dynamik

2. Modulkürzel:	074010820	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis des Verhaltens mechanischer Systeme mit einseitigen Bindungen.
13. Inhalt:	Convex analysis: Normal cone Subdifferential Maximal monotonicity Proximal point functions Set-valued Force Laws: Scalar force elements Potential theory Contact law in normal direction Coulomb friction (planar & spatial) Impact laws in multibody dynamics Nonsmooth Dynamical Systems: DAEs Differential inclusions Event driven integration method Measure differential inclusions Time-stepping methods
14. Literatur:	Leine, R.I. & van de Wouw, N. Stability and Convergence of Mechanical Systems with Unilateral Constraints, Lecture Notes in Applied and Computational Mechanics Vol. 36, Berlin, Springer-Verlag, 2008.

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 599901 Vorlesung Nichtglatte Dynamik • 599902 Übung Nichtglatte Dynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59991 Nichtglatte Dynamik (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010800	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis des Verhaltens nichtlinearer mechanischer Systeme
13. Inhalt:	Dynamische Systeme: Zustandsraum, autonome und nichtautonome Systeme, zeitkontinuierliche und diskrete Systeme, Lyapunov Stabilität Gleichgewichtspunkte: Zentrumsmannigfaltigkeit, Reduktion auf der Zentrumsmannigfaltigkeit, Normalformen der Verzweigungen Fixpunkte: Linearization, Stabilität, Verzweigungen bei Eigenwert +1, Flip-Bifurkation, Naimark-Sacker-Bifurkation, Logistische Abbildung, Hufeisen-Abbildung Periodische Lösungen: Fundamentalmatrix, Poincaré-Abbildung, Verzweigungen
14. Literatur:	S. Strogatz, Nonlinear Dynamics and Chaos, Perseus Books, 1994 H. Khalil, Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2002 T.S. Parker and L.O. Chua, Practical Numerical Algorithms for Chaotic Systems, Springer, 1989
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582801 Vorlesung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme • 582802 Übung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden

	Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58281 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 60310 Praktikum Nichtlineare Mechanik

2. Modulkürzel:	074010810	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, theoretische Vorlesungsinhalte anzuwenden und in der Praxis umzusetzen.
13. Inhalt:	Das Praktikum umfasst einen experimentellen Teil und einen Finite-Elemente-Workshop. Im experimentellen Teil werden zwei Versuche im Labor durchgeführt. Die Strukturen werden anschließend im Finite-Elemente-Workshop numerisch untersucht und die Resultate mit den experimentellen Ergebnissen verglichen.
14. Literatur:	Praktikums-Unterlagen
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	603101 Praktikum Nichtlineare Mechanik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudiumszeit/ Nacharbeitszeit: 62 Stunden Gesamt: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	60311 Praktikum Nichtlineare Mechanik (USL), Sonstiges, Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

2117 Mathematische Methoden der Kybernetik

Zugeordnete Module:

11860	Höhere Analysis
11870	Mathematische Statistik
14720	Dynamische Systeme
14740	Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)
14780	Stochastische Prozesse
18630	Robust Control
28570	Differentialgeometrie
34810	Nichtlineare partielle Differentialgleichungen
34910	Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
34940	Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen
35000	Linear Matrix Inequalities in Control
48660	Funktionalanalysis 2
50400	Robust Control
56960	Stochastische Prozesse II
57650	Modulationsgleichungen
68410	Dynamische Systeme 2

Modul: 28570 Differentialgeometrie

2. Modulkürzel:	080804009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Uwe Semmelmann
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Geometrie (4. Semester Bachelor)
12. Lernziele:	*Vertiefung der Lernziele des Moduls Geometrie.* *Insbesondere verfügen die Studenten über vertiefte Kenntnisse der klassischen Differentialgeometrie.* *Sie sind in der Lage , sich in weiterführenden Themen der Differentialgeometrie zu spezialisieren.*
13. Inhalt:	*Fortsetzung des Moduls „Geometrie", innerer Geometrie, kovariante Ableitung, kompakte Flächen, globale Differentialgeometrie, Satz von Gauß-Bonnet mit Folgerungen*
14. Literatur:	*W. Kühnel, Differentialgeometrie, Vieweg-Verlag, 5. Aufl. 2010.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 285701 Vorlesung Differentialgeometrie • 285702 Übung Differentialgeometrie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	*Insgesamt 270 h, wie folgt:* *Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)* *Selbststudium 207 h*
17. Prüfungsnummer/n und -name:	28571 Differentialgeometrie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 14720 Dynamische Systeme

2. Modulkürzel:	080200006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	• Marcel Griesemer • Peter Lesky • Jürgen Pöschel • Guido Schneider • Timo Weidl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Orientierungsprüfung*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit dynamischen Systemen und ihren Strukturen. • Vertiefte Kenntnisse eines modernen Teilgebiets der Analysis, die dem Verständnis aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Lineare Differentialgleichungen, Exponentiale linearer Operatoren, Fundamentalsatz und „well posedness“, Gleichgewichtspunkte, Stabilität, Stabilitätssätze von Lyapunov, periodische Lösungen, Floquettheorie, lokale Bifurkationen, Hopf-Birfurkation.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147201 Vorlesung Dynamische Systeme • 147202 Übung Dynamische Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	14721	Dynamische Systeme (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 68410 Dynamische Systeme 2

2. Modulkürzel:	080200011	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	• Jürgen Pöschel • Peter Lesky • Timo Weidl • Marcel Griesemer • Guido Schneider
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen von Dynamische Systeme 1
12. Lernziele:	Kenntnis und Umgang mit dynamischen Systemen mit chaotischem Verhalten. Vertiefte Kenntnisse eines modernen Teilgebiets der Analysis, die dem Verständnis aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Invariante Mannigfaltigkeiten, Hyperbolische Strukturen, Pseudobahnen und Schattenbahnen, Homokline Punkte und Shiftabbildungen, Hufeisenabbildung, Ergodentheorie.
14. Literatur:	
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 684101 Vorlesung Dynamische Systeme 2 • 684102 Übung Dynamische Systeme 2
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 84 h Selbststudium: 150 h Prüfungsvorbereitung: 36 h Gesamt: 270h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 68411 Dynamische Systeme 2 (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080803801	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kunibert Gregor Siebert
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studenten besitzen Kenntnis grundlegender Konzepte, Algorithmen und Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen; sie erwerben die Fähigkeit, mit den erlernten Kenntnissen selbständig Methoden zu entwickeln, zu analysieren und umzusetzen, mit denen anwendungsorientierte Probleme effizient und genau gelöst werden können.
13. Inhalt:	Partielle Differentialgleichungen und deren numerische Behandlung: Einteilung partieller Differentialgleichungen, Finite Differenzen und Finite Elemente in 2 und 3 Raumdimensionen, Diskretisierung parabolischer Differentialgleichungen, Verfahren für hyperbolische Erhaltungsgleichungen in einer Raumdimension
14. Literatur:	D. Braess, Finite Elemente: Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. D. Kröner, Numerical Schemes for Conservation Laws.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 349101 Vorlesung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen • 349102 Übung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)

	Selbststudium: 207
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 34911 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 48660 Funktionalanalysis 2

2. Modulkürzel:	080210003	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	PD Wolf-Patrick Düll
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Analysis 1-3, Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Kenntnis und Umgang mit den Strukturen unendlichdimensionaler Räume. Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Analysis, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsthemen dienen.
13. Inhalt:	Regularitätstheorie, Spektraltheorie,Operatorentheorie
14. Literatur:	H. W. Alt: Lineare Funktionalanalysis, Eine anwendungsorientierte Einführung, Springer, D. Werner: Funktionalanalysis, Springer, weitere Literatur wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 486601 Vorlesung Funktionalanalysis 2 • 486602 Übung Funktionalanalysis 2
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit : 63 h Selbststudiumszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h Gesamt: 270h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 48661 Funktionalanalysis 2 (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich oder mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 11860 Höhere Analysis

2. Modulkürzel:	080200004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	Dozenten der Mathematik
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Analysis 3*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit den Grundlagen der Integrationstheorie, Integraltransformationen und den Grundlagen der Fourier-Analysis. • Befähigung zur Spezialisierung in weiterführenden Kursen der Analysis.
13. Inhalt:	Integrationstheorie: Maß, Konstruktion des Lebesgue-Maßes, das Lebesgue-Integral und dessen Eigenschaften, Vertauschen von Grenzwert und Integral, der Satz von Fubini, der Zusammenhang verschiedener wichtiger Konvergenzbegriffe, L_p-Räume und deren Eigenschaften, der Satz von Radon-Nikodym. Fourier-Analysis: Fourier-Integrale und -Transformationen, Hilbert-Räume und L_2-Eigenschaften der Fourier-Transformation, Konvergenz von Fourier-Reihen, der Satz von Fejér, die Schwartzsche Funktionenklasse. Distributionen: Testfunktionen, Eigenschaften von Distributionen, Ableitungen und Stammfunktionen, Tensorprodukte Faltungen, Temperierte Distributionen, Fundamentallösungen für PDE und deren Berechnung mittels Fourier-Transformationen.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 118601 Vorlesung Höhere Analysis • 118602 Übungen zur Vorlesung Höhere Analysis
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 11861 Höhere Analysis (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Übungsschein • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 35000 Linear Matrix Inequalities in Control

2. Modulkürzel:	080520803	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear Control Theory, Robust Control
12. Lernziele:	The student is able to reproduce the theory and apply convex optimization in controller analysis and synthesis. More specifically, the student must be able to: 1. summarize essential ingredients from convex optimization 2. discuss dissipation theory for dynamical system and its implication for performance specifications 3. reproduce nominal and robust LMI characterizations of H-infinity, H2, quadratic-performance, and energy-to-peak performance 4. sketch derivation of generic convexifying transformation for state- and output-feedback controller synthesis 5. master derivation of synthesis inequalities for single- and multi-objective controller design 6. construct LMI regions and understand synthesis with constraints on pole-locations 7. explain quadratic stability and its inherent conservatism 8. apply robust stability tests with parameter-dependent Lyapunov functions 9. describe multiplier relaxation for robust LMI problems and sketch theory of integral quadratic constraints 10. understand the difficulties of robust control design and 11. discuss design of gain-scheduling controllers by linear-parameter-varying controller synthesis

13. Inhalt:	• Brief introduction to optimization theory (convexity, linear matrix inequalities) • Dissipation theory and nominal performance analysis for various criteria • From analysis in terms of linear matrix inequalities to controller synthesis: a general procedure • Design of multi-objective controllers (Youla Parametrization) • Robustness tests for time-varying parametric uncertainties • The multiplier approach to robustness analysis and integral quadratic constraints • Design of robust controllers: state-feedback, estimator design and output-feedback control • Linear-parametrically-varying systems and the design of linear parametrically-varying controllers
14. Literatur:	• Folien und Skript • S.P. Boyd, G.H. Barratt, Linear Controller Design - Limits of Performance, Prentice-Hall, Englewood Cliffs, New Jersey (1991) • S.P. Boyd, L. El Ghaoui et al., Linear matrix inequalities in system and control theory, Philadelphia, SIAM (1994). • L. El Ghaoui, S.I. Niculescu, Eds., Advances in Linear Matrix Inequality Methods in Control, Philadelphia, SIAM (2000)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 350001 Vorlesung Linear Matrix Inequalities in Control • 350002 Übung Linear Matrix Inequalities in Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 Stunden Selbststudium: 207 Stunden Summe: 270 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 35001 Linear Matrix Inequalities in Control (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 11870 Mathematische Statistik

2. Modulkürzel:	080600002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Hesse
9. Dozenten:	Dozenten der Mathematik
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Wahrscheinlichkeitstheorie,* *Analysis 3*
12. Lernziele:	• Kenntnis statistischer Test- und Schätzverfahren, Fähigkeit zur statistischen Datenanalyse. • Befähigung zur Spezialisierung in weiterführenden Kursen der Stochastik.
13. Inhalt:	Entwicklung und Beurteilung von Methoden, mit denen aus Beobachtungsdaten auf zugrunde liegende stochastische Vorgänge geschlossen werden kann: Grundbegriffe der Statistik, parametrische und nichtparametrische Hypothesentests, Punkt- und Bereichsschätzungen, Dichte- und Regressionsschätzungen, datenanalytische Verfahren.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 118701 Vorlesung Mathematische Statistik • 118702 Übungen zur Vorlesung Mathematische Statistik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 11871 Mathematische Statistik (PL), schriftliche Prüfung, Gewichtung: 1.0, Übungsschein • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 57650 Modulationsgleichungen

2. Modulkürzel:	080210005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Guido Schneider
9. Dozenten:	Guido Schneider
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Analysis 1-3, Höhere Analysis, dynamische Systeme, Partielle Differentialgleichungen oder Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Die Studierende lernen, sich selbständig in aktuelle Forschungsthemen einzuarbeiten und diese zu präsentieren. Die Studierenden erwerben Kenntnisse zur selbständigen wissenschaftlichen Bearbeitung von Aufgabenstellungen, wie sie zur Masterarbeit notwendig sind.
13. Inhalt:	Aktuelle Forschungsthemen zu Modulationsgleichungen
14. Literatur:	Peter D. Miller: Applied Asymptotic Analysis, AMS Graduate Studies in Mathematics 75, 2006.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	576501 Seminar zu Modulationsgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 180 Stunden, die sich wie folgt ergeben Präsenzzeit: 21 h Selbststudium: 159 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57651 Seminar zu Modulationsgleichungen (LBP), Sonstiges, Gewichtung: 1.0, Art und Umfang der lehrveranstaltungsbegleitenden Prüfung wird zu Beginn der Lehrveranstaltung bekannt gegeben
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080802804	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Guido Schneider
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Analysis 1-3, Höhere Analysis, Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Die Studenten verfügen über Kenntnis und Umgang mit den Strukturen unendlich-dimensionaler Räume bei nicht linearen partiellen Differentialgleichungen.
13. Inhalt:	Die Burgers-Gleichung, die KdV-Gleichung, die NLS-Gleichung, die Ginzburg-Landau-Gleichung, Reaktions-Diffusions-Systeme, Nichtlineare Optik, Musterbildende Systeme, Wasserwellen.
14. Literatur:	D.Henry, Geometric Theory of Semilinear Parabolic Equations, Lecture Notes in Mathematics 840, Springer 1981, P.G.Drazin, R.S.Johnson, Solitons: An Introduction, Cambridge Texts in Applied Mathematics 1989.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 348101 Vorlesung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen • 348102 Übung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü) Selbststudium: 207 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	34811 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)

2. Modulkürzel:	080300006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Rohde
9. Dozenten:	• Christian Rohde • Bernard Haasdonk • Kunibert Gregor Siebert • Dominik Göddeke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Höhere Analysis, Numerische Mathematik 2*
12. Lernziele:	• Grundlagen zur Behandlung von partiellen Differentialgleichungen. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Analysis bzw. Numerik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsthemen dienen.
13. Inhalt:	**Modellierung:** • Herleitung elementarer Typen aus Anwendungen. **Analysis:** • Klassifizierung linearer partieller Differentialgleichungen, elementare Lösungstechniken (Fundamentallösungen, Wellen,...), klassische Existenztheorie in Hölderräumen, schwache Existenztheorie in Sobolevräumen, Asymptotik und qualitatives Verhalten. **Numerik:**

	• Finite-Differenzen Verfahren, Finite-Elemente Verfahren, effiziente Gleichungslöser. Datenstrukturen,Gittererzeugung.
14. Literatur:	*Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147401 Vorlesung Partielle Differentialgleichungen • 147402 Übungen zur Vorlesung Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14741 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 50400 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520805	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familiar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge to a specified project.
13. Inhalt:	• Selected mathematical background for robust control • Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties and uncertainties, ...) • The generalized plant framework • Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems • Structured singular value theory • Theory of optimal H-infinity controller design • Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples • Algebraic approach to robust control • Youla parameterization • Structured controller synthesis
14. Literatur:	wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 504001 Vorlesung Robust Control • 504002 Übung Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 207 h Summe: 270 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	50401	Robust Control (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 14780 Stochastische Prozesse

2. Modulkürzel:	080600004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Hesse
9. Dozenten:	• Jürgen Dippon • Christian Hesse • Ingo Steinwart
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Wahrscheinlichkeitstheorie*
12. Lernziele:	• Kenntnisse in Theorie und Anwendung stochastischer Prozesse. • Fähigkeit zur Modellierung zeitabhängiger zufälliger Vorgänge. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Stochastik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Markov-Ketten mit Anwendungen, Irrfahrten, Erneuerungstheorie, Warteschlangen, Markov-Prozesse (Diffusions-, Wiener-, Markovsche Sprung-, Poisson-, Verzweigungs-, Geburts- und Todesprozesse), Stationäre Prozesse, Gauß-Prozesse.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147801 Vorlesung Stochastische Prozesse • 147802 Übung Stochastische Prozesse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14781 Stochastische Prozesse (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 56960 Stochastische Prozesse II

2. Modulkürzel:	080600014	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Ingo Steinwart
9. Dozenten:	• Jürgen Dippon • Ingo Steinwart • Uta Renata Freiberg • Andrea Barth
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Wahrscheinlichkeitstheorie, Stochastische Prozesse
12. Lernziele:	Vertiefte Kenntnisse in Theorie und Anwendung stochastischer Prozesse Vertiefte Kenntnisse zur Modellierung zeitabhängiger zufälliger Vorgänge Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Stochastik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Vertiefte Betrachtungen des Wienerprozesses Ito-Integral Levy-Prozesse Stationäre Prozesse Spezielle Klassen und Beispiele stochastischer Prozesse weiterführende Themen
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben, u.a.: Achim Klenke, Wahrscheinlichkeitstheorie, Springer 2008
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 569601 Vorlesung Stochastische Prozesse II • 569602 Übung Stochastische Prozesse II
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit Vorlesung: 42h Prasenzzeit Übung: 21h Selbststudium 187h Prüfungsvorbereitung 20h Gesamt 270h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 56961 Stochastische Prozesse II (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftliche Prüfung, 90 Min.
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34940 Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080803802	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kunibert Gregor Siebert
9. Dozenten:	• Bernard Haasdonk • Christian Rohde • Kunibert Gregor Siebert
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
12. Lernziele:	Die Studenten verfügen über Kenntnis weiterführender Konzepte, Algorithmen und Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen; sie erwerben die Fähigkeit, mit den erlernten Kenntnissen selbständig Methoden zu entwickeln, zu analysieren und umzusetzen, mit denen anwendungsorientierte Probleme effizient und genau gelöst werden
13. Inhalt:	Vertiefende Themen der Numerik für PDEs, beispielsweise aus dem Bereich der Spektralmethoden, Finite Volumen, Continuous und Discontinuous Galerkin, schnelle Löser für dünnbesetzte Systeme, Mehrgitter und Multilevelverfahren, Anwendungen in der Kontinuumsmechanik, hierarchische Ansätze
14. Literatur:	D. Braess, Finite Elemente: Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. D. Kröner, Numerical Schemes for Conservation Laws.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 349401 Vorlesung Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen • 349402 Übung Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü) Selbststudium: 207
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 34941 Weiterführende Numerik partieller Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

220 Wahlfach Technische Kybernetik

Zugeordnete Module:

- 11860 Höhere Analysis
- 14720 Dynamische Systeme
- 14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)
- 14780 Stochastische Prozesse
- 18630 Robust Control
- 28570 Differentialgeometrie
- 29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme
- 29430 Computer Vision
- 30030 Fahrzeugdynamik
- 30060 Optimization of Mechanical Systems
- 33330 Nichtlineare Schwingungen
- 33480 Biomedizinische Gerätetechnik
- 33850 Automatisierungstechnik
- 33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation
- 34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen
- 34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
- 35000 Linear Matrix Inequalities in Control
- 36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
- 39050 Optische Messtechnik
- 50400 Robust Control
- 57680 Einführung in die Chaostheorie
- 58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
- 59940 Dynamik Nichtglatter Systeme
- 59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua
- 67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung

Modul: 33850 Automatisierungstechnik

2. Modulkürzel:	074711005	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Cristina Tarin Sauer
9. Dozenten:	Cristina Tarin Sauer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Modul Messtechnik I Einführung in die Regelungstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen einige wichtige ausgewählte Gebiete der modernen Messtechnik aus den Bereichen der Automatisierungstechnik, sie beherrschen deren Theorie, sie beherrschen deren Methoden, und sie können diese Methoden auf praktische Probleme anwenden. Der Schwerpunkt liegt auf den der Sensorsignalverarbeitung, wobei spezieller Augenmerk auf die Sensorfusion gelegt wird. Es werden aktuelle Methoden zur Sensorfusion vorgestellt und an praktischen Beispielen werden sie für verschiedene Anwendungen getestet.
13. Inhalt:	In der Vorlesung werden überblicksweise die verschiedenen Sensorprinzipien vorgestellt und deren Eigenschaften diskutiert. Speziell wird auf Prinzipien der Messtechnik und deren Anwendungen eingegangen. Modellierung von Rauschprozessen und Systeme zur Sensorfusion sind auch Schwerpunkte der Vorlesung. Daneben werden

	verschiedene Möglichkeiten der Realisierung von regelungstechnischen Algorithmen in unterschiedlichen Hard- und Softwareumgebungen vorgestellt und deren Anwendung im industriellen Umfeld aufgezeigt.
	
	Überblick:
	
	• Sensoren: Sinnesorgane der Technik
	• Modellierung von Rauschprozessen
	  • Rauschmechanismen
	  • Sensoren
	• Sensorfusion
	  • Bayessche Sensorfusion
	  • Neuronale Netze
	  • Ausgewählte Beispiele

14. Literatur:	• Vorlesungsfolien, Übungsblätter • "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" von Stefan Hesse und Gerhard Schnell, Vieweg&Teubner 2009 • "Low-Noise Electronic System Design" von C.D. Motchenbacher und J.A. Conelly, John Wiley & Sons 1993
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338501 Vorlesung Automatisierungstechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden. **Gesamt: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33851 Automatisierungstechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	33840 Dynamische Filterverfahren
19. Medienform:	• Folien bzw. Vorlesungsumdruck • Tafelanschrieb • Übungsblätter • Rechnerübungen und Rechnerdemos
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 33480 Biomedizinische Gerätetechnik

2. Modulkürzel:	040900006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Joachim Nagel
9. Dozenten:	• • Joachim Nagel
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Biomedizinische Technik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Lernziele sind: • Die Studierenden haben einen Basiswortschatz medizinischer Terminologie erworben, • sie besitzen grundlegende Kenntnisse der Beatmungs-/ Narkosetechnik, • sowie Kenntnisse zu den wichtigsten Gewebedissektionsverfahren, • sie kennen das Basisinstrumentarium der minimal invasiven Chirurgie, • sie haben die theoretischen Grundkenntnisse des Kardiotechnikers erworben, • sie besitzen Grundkenntnisse medizinischinterventioneller Robotiksysteme und entsprechender Anforderungen an die Systeme, • sie haben ein Verständnis von medizintechnischen Entwicklungsschwerpunkten und der notwendigen Komplexität klinischer Medizingeräte erworben.

13. Inhalt:	Erfordernisse technischer Geräte im klinischen Einsatzbereich; Mittel der Ingenieurwissenschaft (mit Schwerpunkt Maschinenbau) werden auf konkrete medizinische Problemstellungen übertragen und angewendet: - Einführung in die Beatmungs-/Narkosetechnik, - Grundlagen der Chirurgietechnik, Schwerpunkt minimal invasive Chirurgie, mit Anwendungsbeispielen - Einführung in das theoretische Basiswissen des Kardiotechnikers mit Anwendungsbeispielen - Grundlagen der medizinisch-interventionellen Robotertechnik mit Anwendungsbeispielen
14. Literatur:	- Vorlesungsskriptum - Kumar, S.; Marescaux, J.: Telesurgery. Springer Verlag, 2008 - Pschyrembel. Klinisches Wörterbuch. 261. Auflage, Verlag Walter de Gruyter, 2007 - Lippert, H.; Herbold, D.; Lippert-Burmester, W.: Anatomie. Text u. Atlas. 8. Aufl., Verlag Urban & Fischer bei Elsevier, 2006 - Huch, R.; Jürgens, K. D.: Mensch, Körper, Krankheit. 5. Aufl., Verlag Urban & Fischer b. Elsevier, 2007 - Liehn, M.; Steinmüller, L.; Middelanis-Neumann, I.: OP-Handbuch. 4. Aufl., Springer Verlag, 2007 - Lauterbach, G.: Handbuch der Kardiotechnik. 4. Auflage, Verlag Urban & Fischer b. Elsevier,2002 - Rathgeber, J.; Züchner, K.: Grundlagen der maschinellen Beatmung. Aktiv Druck & Verlag, 1999
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	334801 Vorlesung Biomedizinische Gerätetechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33481 Biomedizinische Gerätetechnik (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Beamer-Präsentation, Overhead-Projektor, Tafel
20. Angeboten von:	

Modul: 29430 Computer Vision

2. Modulkürzel:	051900215	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andrés Bruhn
9. Dozenten:	Andrés Bruhn
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, . Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, . Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	• Modul 10190 Mathematik für Informatiker und Softwaretechniker • Modul 10170 Imaging Science
12. Lernziele:	Der Student / die Studentin beherrscht die Grundlagen der Merkmalsextraktion und -repräsentation, des 3-D Maschinensehens, der Bildsegmentierung sowie der Mustererkennung. Er/sie kann Probleme aus dem Fachgebiet einordnen und diese selbständig mit den erlernten Algorithmen und Verfahren lösen. The student knows the basics of feature extraction and representation, 3-D computer vision, image segmentation and pattern recognition. He/she can solve problems of the field using the methods discussed in the course.
13. Inhalt:	• Lineare Diffusion, Skalenräume • Bildpyramiden, Kanten und Eckendetektion • Hough-Transformation, Invarianten • Texturanalyse • Scale Invariant Feature Transform (SIFT) • Bildfolgenanalyse: lokale Verfahren • Bewegungsmodelle, Objektverfolgung, Feature Matching • Bildfolgenanalyse: globale Verfahren • Kamerageoemtrie, Epipolargeometrie • Stereo Matching und 3-D Rekonstruktion • Shape-from-Shading • Isotrope und anisotrope nichtlineare Diffusion • Segmentierung mit globalen Verfahren • Kontinuierliche Morphologie, Schockfilter • Mean Curvature Motion • Self-Snakes, Aktive Konturen • Bayes'sche Entscheidungsthorie der Mustererkennung • Klassifikation mit parametrischen Verfahren, Dichteschätzung • Klassifikation mit nicht-parametrischen Verfahren • Dimensionsreduktion

	• Linear Diffusion, Scale Space • Image Pyramids, Edges and Corners • Hough Transform, Invariants • Texture Analysis • Scale Invariant Feature Transform • Image Sequence Analysis: Local Methods • Motion Models, Tracking, Feature Matching • Image Sequence Analysis: Variational Methods • Camera Geometry, Epipolar Geometry • Stereo Matching and 3-D Reconstruction • Shape-from-Shading • Isotropic and Anisotropic Nonlinear Diffusion • Segmentation with Global Methods • Continuous Scaled Morphology, Shock Filters • Mean Curvature Motion • Self-Snakes, Active Contours • Bayes Decision Theory for Pattern Recognition • Classification with Parametric Techniques, Density Estimation • Classification with Non-Parametric Techniques • Dimensionality Reduction
14. Literatur:	• Forsyth, David and Ponce, Jean: Computer Vision. A Modern Approach, 2003 • Bigun, J.: Vision with Direction, 2006 • L. G. Shapiro, G. C. Stockman: Computer Vision, 2001 • O. Faugeras, Q.-T. Luong: The Geometry of Multiple Images, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 294301 Vorlesung Computer Vision • 294302 Übung Computer Vision
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42 h Selbststudiums- / Nachbearbeitungszeit: 138 h Summe: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 29431 Computer Vision (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein, Kriterien werden in der ersten Vorlesung bekannt gegeben • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	55640 Correspondence Problems in Computer Vision
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Visualisierung und Interaktive Systeme

Modul: 28570 Differentialgeometrie

2. Modulkürzel:	080804009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Uwe Semmelmann
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Geometrie (4. Semester Bachelor)
12. Lernziele:	*Vertiefung der Lernziele des Moduls Geometrie.* *Insbesondere verfügen die Studenten über vertiefte Kenntnisse der klassischen Differentialgeometrie.* *Sie sind in der Lage , sich in weiterführenden Themen der Differentialgeometrie zu spezialisieren.*
13. Inhalt:	*Fortsetzung des Moduls „Geometrie", innerer Geometrie, kovariante Ableitung, kompakte Flächen, globale Differentialgeometrie, Satz von Gauß-Bonnet mit Folgerungen*
14. Literatur:	*W. Kühnel, Differentialgeometrie, Vieweg-Verlag, 5. Aufl. 2010.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 285701 Vorlesung Differentialgeometrie • 285702 Übung Differentialgeometrie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	*Insgesamt 270 h, wie folgt:* *Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)* *Selbststudium 207 h*
17. Prüfungsnummer/n und -name:	28571 Differentialgeometrie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59940 Dynamik Nichtglatter Systeme

2. Modulkürzel:	074810380	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden • verstehen die Gründe, die zur Entstehung stückweise glatter Modelle führen; • kennen verschiedene Typen stückweiser glatter Systeme und ihre Eigenschaften; • verstehen, wie sich stückweise glatte Systeme von glatten Systemen unterscheiden, und wie diese Unterschiede zum Auftreten bestimmter Arten der Dynamik führen; • kennen charakteristische Bifurkationsphänomene in stückweise glatten Systemen und können diese analysieren.
13. Inhalt:	Problemstellungen und Grundbegriffe. Qualitative Theorie stückweise glatter Systeme: (piecewise smooth maps, piecewise smooth ODEs, Filippov systems, hybrid systems). Stabilität und Bifurkationen in stückweise glatten Systemen. Border collision bifurcations in kontinuierlichen und diskontinuierlichen Abbildungen. Homokline Bifurkationen. Numerische Algorithmen.
14. Literatur:	Mario di Bernardo, Chris Budd, Alan Champneys, and Piotr Kowalczyk. Piecewise-smooth dynamical systems: theory and applications. Springer Science & Business Media, Vol. 163, 2008.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	599401 Vorlesung Dynamik Nichtglatter Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h; Selbststudium: 62 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59941 Dynamik Nichtglatter Systeme (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0

18. Grundlage für ... :

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 29180 Dynamik elektrischer Verbundsysteme

2. Modulkürzel:	042500041	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Hendrik Lens
9. Dozenten:	Hendrik Lens
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Automatisierung in der Energietechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Empfohlen: Grundlagen der Elektrotechnik, Grundlagen der Regelungstechnik, Mathematik
12. Lernziele:	Absolventen des Moduls verstehen das dynamische Verhalten großer elektrischer Verbundsysteme. Sie haben vertiefte Kenntnisse der Dynamik der beteiligten Komponenten (Generatoren, Kraftwerke, Verbraucher, Regeleinrichtungen, Power System Stabilizer, FACTS, etc.) sowie deren dynamischen Einflüsse beim Zusammenwirken im Verbundsystem. Sie können Oszillationen im Verbundnetz erkennen, mathematisch beschreiben und bewerten. Sie wissen, wie stabilitätsgefährdende Zustände erkannt und verhindert werden können.
13. Inhalt:	Einführung: • Bedeutung des Verbundnetzbetriebs • Teilnehmer im Verbundnetzbetrieb • Randbedingungen für einen stabilen Netzbetrieb

Grundlegende Zusammenhänge der Netzdynamik

- Leitungs-Frequenzverhalten
- Einfluss der Schwungmassen (Netzanlaufzeit)
- Einfluss des Netzes (Netzselbsregeleffekt)
- Automatisierte Regeleinrichtungen (Primär- und Sekundärregelung)

Dynamik der Betriebsmittel im Verbundnetz

- Zusammenhang der Netzdynamik mit den dyn. Eigenschaften der Betriebsmittel
- Dynamische Eigenschaften aller wesentlichen Betriebsmittel im Verbundnetz, d.h.
- Dynamik konventioneller Kraftwerke inkl. Regeleinrichtungen
- Dynamische Eigenschaften neuer Erzeuger: WKAs, PV-Anlagen, etc.

Netzregelung

- Konzept der Leistungs-Frequenz-Regelung: Primär-, Sekundär- sowie Minuten-Reserve
- Technische Umsetzung der Leistungs-Frequenz-Regelung in Kraftwerken: Primär-, Sekundär- und Tertiär-Regelung sowie Drehzahlregelung
- Richtlinien: Rahmenbedingungen für die Leistungs-Frequenz-Regelung
- Auswirkungen unterschiedlicher Regler-Einstellungen auf das Frequenzverhalten
- Konzept und technische Umsetzung weiterer Regeleinrichtungen (z.B. Spannungsregelung)

Netzstabilität

- Einführung in die Wesentlichen Stabilitätsaspekte in elektrischen Verbundsystemen

Ursachen von Netzpendelungen

- Pendelung des Synchrongenerators am Netz und der Einfluss weiterer Einflussgrößen wie Leitungsimpedanzen, Lastflüsse, Spannung und Generatorleistung
- Elektromechanische Ausgleichsbewegung (Netzpendelungen) und elektromechanische Wellenausbreitung
- Dämpfung von Netzpendelungen (Power System Stabilizer und Leistungselektronik)

Analyse von Netzpendelungen

- Simulationsbasierte Methoden im Zeit- und Frequenzbereich am Beispiel des Kontinentaleuropäischen Verbundsystems
- Messdatenbasierte Methoden zur Analyse von Netzpendelungen
- Online-Monitoring Systeme

14. Literatur:	Vorlesungsskript, VDI/VDE-Richtlinienreihe 35xx, Nationale und internationale Netzcodes (TransmissionCode, DistributionCode, UCTE Operation Handbook), einschlägige Veröffentlichungen, Lehrbücher (z.B. Kundur: Power System Stability and Control)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	291801 Vorlesung Dynamik elektrischer Verbundsysteme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Selbststudium: 62 h

	Summe: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	29181 Dynamik elektrischer Verbundsysteme (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	PPT-Präsentation, Tafelanschrieb, ILIAS
20. Angeboten von:	Institut für Feuerungs- und Kraftwerkstechnik

Modul: 14720 Dynamische Systeme

2. Modulkürzel:	080200006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	• Marcel Griesemer • Peter Lesky • Jürgen Pöschel • Guido Schneider • Timo Weidl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Orientierungsprüfung*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit dynamischen Systemen und ihren Strukturen. • Vertiefte Kenntnisse eines modernen Teilgebiets der Analysis, die dem Verständnis aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Lineare Differentialgleichungen, Exponentiale linearer Operatoren, Fundamentalsatz und „well posedness“, Gleichgewichtspunkte, Stabilität, Stabilitätssätze von Lyapunov, periodische Lösungen, Floquettheorie, lokale Bifurkationen, Hopf-Birfurkation.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147201 Vorlesung Dynamische Systeme • 147202 Übung Dynamische Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**

17. Prüfungsnummer/n und -name:	14721	Dynamische Systeme (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 57680 Einführung in die Chaostheorie

2. Modulkürzel:	074810350	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	Viktor Avrutin
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer lernen die Grundbegriffe der Theorie der nichtlinearen dynamischen Systeme bzw. der Chaostheorie kennen. Die Studierenden verstehen solche Begriffe wie zeit-kontinuierliche und zeit-diskrete Modellierung, transiente und asymptotische Dynamik, Attraktoren, Stabilität, Bifurkationen, Bifurkationsszenarien, Deterministisches Chaos, "Wege ins Chaos". Sie können verschiedene Typen von lokalen und globalen Bifurkationen erkennen und kennen auch die Bedingungen, die zu diesen Bifurkationen führen. Darüber hinaus lernen die Studierenden die typischen quantitativen Maße kennen, die bei der praktischen Untersuchung des Verhaltens angewendet werden. Dazu zählen in erster Linie Lyapunov-Exponenten, fraktale Dimensionen und Entropien. Ein wesentlicher Teil der Vorlesung ist einem modernen Kapitel der Nichtlinearen Dynamik gewidmet, nämlich der Theorie der stückweise-glatten Systeme. Die Studierenden lernen die für diese Systeme charakteristischen Phänomene (border-collision bifurcations, period-adding) kennen, sowie Konzepte der Symbolischen Dynamik und die typischen Anwendungen aus dem technischen Bereich (impacting systems, switching circuits). Abschließend wird in der Vorlesung der Zusammenhang zwischen dynamischen Systemen und Fraktalen gezeigt. Die Studierenden verstehen darauf die Bedeutung der Standard-Beispiele aus diesem Gebiet (Cantor-Mengen, Julia-Mengen, Mandelbrot-Mengen). Ein besonderer Wert wird in dieser Lehrveranstaltung darauf gelegt, dass die Teilnehmer eigene praktische Erfahrungen im Umgang mit dynamischen Systemen (am Beispiel von niedrig-dimensionalen zeit-diskreten Abbildungen) sammeln. Zu diesem Zweck bietet die Vorlesung den Studierenden die Möglichkeit, viel zu experimentieren.
13. Inhalt:	1. Problemstellungen und Grundbegriffe

	2. Qualitative Analyse: Attraktoren (periodische, aperiodische, chaotische Trajektorien), Bifurkationen (lokale und globale Bifurkationen, Bifurkationen in stückweise-glatten Systemen); Bifurkations-szenarien (in glatten und stückweise-glatten Systemen) 3. Quantitative Analyse: Lyapunov Exponenten, fraktale Dimensionen, weitere Maße. Symbolische Dynamik 4. Fraktale
14. Literatur:	John Argyris, Gunter Faust, Maria Haase, Rudolf Friedrich , Die Erforschung des Chaos: Eine Einführung in die Theorie nichtlinearer Systeme (Springer, 2010) Skript
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	576801 Vorlesung Einführung in die Chaostheorie
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42; Selbststudium: 138
17. Prüfungsnummer/n und -name:	57681 Einführung in die Chaostheorie (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 34910 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080803801	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Kunibert Gregor Siebert
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	keine
12. Lernziele:	Die Studenten besitzen Kenntnis grundlegender Konzepte, Algorithmen und Methoden zur Lösung von partiellen Differentialgleichungen; sie erwerben die Fähigkeit, mit den erlernten Kenntnissen selbständig Methoden zu entwickeln, zu analysieren und umzusetzen, mit denen anwendungsorientierte Probleme effizient und genau gelöst werden können.
13. Inhalt:	Partielle Differentialgleichungen und deren numerische Behandlung: Einteilung partieller Differentialgleichungen, Finite Differenzen und Finite Elemente in 2 und 3 Raumdimensionen, Diskretisierung parabolischer Differentialgleichungen, Verfahren für hyperbolische Erhaltungsgleichungen in einer Raumdimension
14. Literatur:	D. Braess, Finite Elemente: Theorie, schnelle Löser und Anwendungen in der Elastizitätstheorie. D. Kröner, Numerical Schemes for Conservation Laws.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 349101 Vorlesung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen • 349102 Übung Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü)

	Selbststudium: 207
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 34911 Einführung in die Numerik partieller Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 36850 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien

2. Modulkürzel:	042411045	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Andreas Friedrich
9. Dozenten:	Andreas Friedrich
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Teilnehmer/innen haben Kenntnisse in Grundlagen und Anwendungen der Batterietechnik. Sie verstehen das Prinzip der elektrochemischen Energieumwandlung und sind in der Lage, Zellspannung und Energiedichte mit Hilfe thermodynamischer Daten zu errechnen. Sie kennen Aufbau und Funktionsweise von typischen Batterien (Alkali- Mangan, Zink-Luft) und Akkumulatoren (Blei, Nickel- Metallhydrid, Lithium). Sie verstehen die Systemtechnik und Anforderungen typischer Anwendungen (portable Geräte, Fahrzeugtechnik, Pufferung regenerativer Energien, Hybridsysteme). Sie haben grundlegende Kenntnisse von Herstellungsverfahren, Sicherheitstechnik und Entsorgung.
13. Inhalt:	- Grundlagen: Elektrochemische Thermodynamik, Elektrolyte, Grenzflächen, elektrochemische Kinetik - Primärzellen: Alkali-Mangan - Sekundärzellen: Blei-Säure, Nickel-Metallhydrid, Lithium-Ionen

	- Anwendungen: Systemtechnik, Hybridisierung, portable Geräte, Fahrzeugtechnik, regenerative Energien - Herstellung, Sicherheitstechnik und Entsorgung
14. Literatur:	Skript zur Vorlesung; A. Jossen und W. Weydanz, Moderne Akkumulatoren richtig einsetzen (2006).
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	368501 Vorlesung Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 h Vor- / Nachbereitung: 62 h Gesamtaufwand: 90 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	36851 Elektrochemische Energiespeicherung in Batterien (BSL), schriftliche Prüfung, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	Tafelanschrieb und Powerpoint-Präsentation
20. Angeboten von:	

Modul: 30030 Fahrzeugdynamik

2. Modulkürzel:	072810009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	• Pascal Ziegler • Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen in Technischer Mechanik
12. Lernziele:	Kenntnis und Verständnis fahrzeugdynamischerGrundlagen; selbständige, sichere, kritische und kreative Anwendung mechanischer Methoden in der Fahrzeugdynamik
13. Inhalt:	O Systembeschreibung und Modellbildung O Fahrzeugmodelle O Modelle für Trag- und Führsysteme O Fahrwegmodelle O Modelle für Fahrzeug-Fahrweg-Systeme O Beurteilungskriterien O Berechnungsmethoden O Longitudinalbewegungen O Lateralbewegungen O Vertikalbewegungen
14. Literatur:	O Vorlesungsmitschrieb O Vorlesungsunterlagen des ITM

	O Popp, K. und Schiehlen, W.: Ground Vehicle Dynamics. Berlin: Springer, 2010.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300301 Vorlesung Fahrzeugdynamik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30031 Fahrzeugdynamik (BSL), mündliche Prüfung, 20 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 11860 Höhere Analysis

2. Modulkürzel:	080200004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Jürgen Pöschel
9. Dozenten:	Dozenten der Mathematik
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Analysis 3*
12. Lernziele:	• Kenntnis und Umgang mit den Grundlagen der Integrationstheorie, Integraltransformationen und den Grundlagen der Fourier-Analysis. • Befähigung zur Spezialisierung in weiterführenden Kursen der Analysis.
13. Inhalt:	Integrationstheorie: Maß, Konstruktion des Lebesgue-Maßes, das Lebesgue-Integral und dessen Eigenschaften, Vertauschen von Grenzwert und Integral, der Satz von Fubini, der Zusammenhang verschiedener wichtiger Konvergenzbegriffe, L_p-Räume und deren Eigenschaften, der Satz von Radon-Nikodym. Fourier-Analysis: Fourier-Integrale und -Transformationen, Hilbert-Räume und L_2-Eigenschaften der Fourier-Transformation, Konvergenz von Fourier-Reihen, der Satz von Fejér, die Schwartzsche Funktionenklasse. Distributionen: Testfunktionen, Eigenschaften von Distributionen, Ableitungen und Stammfunktionen, Tensorprodukte Faltungen, Temperierte Distributionen, Fundamentallösungen für PDE und deren Berechnung mittels Fourier-Transformationen.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 118601 Vorlesung Höhere Analysis • 118602 Übungen zur Vorlesung Höhere Analysis
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 11861 Höhere Analysis (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0, Übungsschein • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 35000 Linear Matrix Inequalities in Control

2. Modulkürzel:	080520803	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Linear Control Theory, Robust Control
12. Lernziele:	The student is able to reproduce the theory and apply convex optimization in controller analysis and synthesis. More specifically, the student must be able to: 1. summarize essential ingredients from convex optimization 2. discuss dissipation theory for dynamical system and its implication for performance specifications 3. reproduce nominal and robust LMI characterizations of H-infinity, H2, quadratic-performance, and energy-to-peak performance 4. sketch derivation of generic convexifying transformation for state- and output-feedback controller synthesis 5. master derivation of synthesis inequalities for single- and multi-objective controller design 6. construct LMI regions and understand synthesis with constraints on pole-locations 7. explain quadratic stability and its inherent conservatism 8. apply robust stability tests with parameter-dependent Lyapunov functions 9. describe multiplier relaxation for robust LMI problems and sketch theory of integral quadratic constraints 10. understand the difficulties of robust control design and 11. discuss design of gain-scheduling controllers by linear-parameter-varying controller synthesis

13. Inhalt:	• Brief introduction to optimization theory (convexity, linear matrix inequalities) • Dissipation theory and nominal performance analysis for various criteria • From analysis in terms of linear matrix inequalities to controller synthesis: a general procedure • Design of multi-objective controllers (Youla Parametrization) • Robustness tests for time-varying parametric uncertainties • The multiplier approach to robustness analysis and integral quadratic constraints • Design of robust controllers: state-feedback, estimator design and output-feedback control • Linear-parametrically-varying systems and the design of linear parametrically-varying controllers
14. Literatur:	• Folien und Skript • S.P. Boyd, G.H. Barratt, Linear Controller Design - Limits of Performance, Prentice-Hall, Englewood Cliffs, New Jersey (1991) • S.P. Boyd, L. El Ghaoui et al., Linear matrix inequalities in system and control theory, Philadelphia, SIAM (1994). • L. El Ghaoui, S.I. Niculescu, Eds., Advances in Linear Matrix Inequality Methods in Control, Philadelphia, SIAM (2000)
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 350001 Vorlesung Linear Matrix Inequalities in Control • 350002 Übung Linear Matrix Inequalities in Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 Stunden Selbststudium: 207 Stunden Summe: 270 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	• 35001 Linear Matrix Inequalities in Control (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0 • V Vorleistung (USL-V), schriftlich, eventuell mündlich
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 59950 Mechanik nichtlinearer Kontinua

2. Modulkürzel:	074010910	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Simon Raphael Eugster
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis für das Modellieren nichtlinearer Kontinua.
13. Inhalt:	Tensoranalysis: Multilinear forms and tensors Index notation Tensor product Contraction operations Differentiation rules Integration theorem Nonlinear Continua: Nonlinear deformation Deformation gradient Strain measures Principle of virtual work Stress tensors Balance laws Material laws
14. Literatur:	

15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 599501 Vorlesung Mechanik nichtlinearer Kontinua • 599502 Übung Mechanik nichtlinearer Kontinua
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: 56 Stunden Selbststudium: 124 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	59951 Mechanik nichtlinearer Kontinua (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 67240 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung

2. Modulkürzel:	041210027	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Markus Blesl
9. Dozenten:	Markus Blesl
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Energiesysteme und Energiewirtschaft ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Grundlagen der Systemanalyse (Modul „Systemtechnische Planungsmethoden in der Energiewirtschaft“)
12. Lernziele:	Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis hinsichtlich der Methoden und Anwendung der Energiesystemmodellierung. Hierbei wird auf die verwendeten Modellierungsansätze, deren methodischen Umsetzung sowie deren energiewirtschaftlichen Motivation und Anwendung eingegangen. Die Hauptziele sind hierbei die Erlangung von Kenntnissen: • der Grundansätze der mathematischen Optimierung • der Modellierung von Netzen • der Methoden von agentenbasierten Systemen • Lernkurven • der Modellierung lokaler Energiesysteme (einschließlich Bilanzgrenzen, Energieautarkie)
13. Inhalt:	Grundlagen, Übersicht über Arten von Modellierungsansätzen, die im Bereich der Energiewirtschaft und Systemanalyse eingesetzt werden, Unterschiede zwischen Energiesystemmodellen und Partialmodellen, Optimierungsprobleme in Energiesystemmodellen und deren Einsatzbereiche: • Energiesystemanalyse und -design • Auslegung von Energiesystemen einschließlich Netzen (Versorgungsaufgabe)

	• Optimaler Betrieb von Energiesystemen und Energienetzen (Versorgungsaufg.) Dabei werden konkret folgende Methoden und Lösungsansätze in der Anwendung auf o. a. Probleme vermittelt: • Definition Versorgungsaufgabe und Systemabgrenzung • Kapazitätsbilanz • Speicher • Preisbildung (Schattenpreise) • Parametrische Optimierung als Option der Sensititvitätsanalyse • Auslegung von Wärmeversorgungssystemen • Umgang mit Unsicherheiten einschließlich stochastischer Optimierungsansätze • Netzmodellierung • Modellierung von Politikinstrumenten • Agenten und multikriterielle Entscheidungsoptionen • Lernkurven • Lokale Energiesystemmodelle und räumlich detaillierte Modellierung
14. Literatur:	Online-Manuskript Josef Kallrath, Gemischt-ganzzahlige Optimierung: Modellierung in der Praxis, Springer Spectrum Verlag, 2. Auflage, Heidelberg, 2013 Markos Papageorgiou, Optimierung: Statische, Dynamische, Stochastische Verfahren für die Anwendung, Springer Vieweg, 2012
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 672401 Vorlesung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672402 Übung Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung • 672403 Planspiel Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 56 h Selbststudium / Nacharbeitszeit: 124 h Gesamt: 180 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	67241 Methoden und Anwendungen der Energiesystemmodellierung (PL), mündliche Prüfung, 40 Min., Gewichtung: 1.0,
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 58280 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme

2. Modulkürzel:	074010800	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Remco Ingmar Leine
9. Dozenten:	Remco Ingmar Leine
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Nichtlineare Mechanik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	TM II+III
12. Lernziele:	Verständnis des Verhaltens nichtlinearer mechanischer Systeme
13. Inhalt:	Dynamische Systeme: Zustandsraum, autonome und nichtautonome Systeme, zeitkontinuierliche und diskrete Systeme, Lyapunov Stabilität Gleichgewichtspunkte: Zentrumsmannigfaltigkeit, Reduktion auf der Zentrumsmannigfaltigkeit, Normalformen der Verzweigungen Fixpunkte: Linearization, Stabilität, Verzweigungen bei Eigenwert +1, Flip-Bifurkation, Naimark-Sacker-Bifurkation, Logistische Abbildung, Hufeisen-Abbildung Periodische Lösungen: Fundamentalmatrix, Poincaré-Abbildung, Verzweigungen
14. Literatur:	S. Strogatz, Nonlinear Dynamics and Chaos, Perseus Books, 1994 H. Khalil, Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2002 T.S. Parker and L.O. Chua, Practical Numerical Algorithms for Chaotic Systems, Springer, 1989
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 582801 Vorlesung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme • 582802 Übung Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenz: (2 x 1,5 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 42 Stunden Nacharbeit: (4 Stunden pro Woche) x 14 Wochen = 56 Stunden

	Prüfungsvorbereitung: 82 Stunden Gesamt: 180 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	58281 Nichtlineare Dynamik mechanischer Systeme (PL), schriftliche Prüfung, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33330 Nichtlineare Schwingungen

2. Modulkürzel:	072810018	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Apl. Prof. Michael Hanss
9. Dozenten:	Michael Hanss
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Technische Mechanik II+III oder Technische Schwingungslehre
12. Lernziele:	Der Studierende ist vertraut mit den Grundlagen von parametererregten und nichtlinearen Schwingungen, ihrer mathematischen Beschreibung, ihrer analytischen und näherungsweisen Lösung sowie ihrer Bedeutung für die ingenieurwissenschaftliche Praxis.
13. Inhalt:	Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen der parametererregten und nichtlinearen Schwingungen in folgender Gliederung: Parametererregte Schwingungen, nichtlineare Schwingungen mit einem Freiheitsgrad: konservative und gedämpfte Eigenschwingungen, selbsterregte Schwingungen, erzwungene Schwingungen; Näherungsverfahren und numerische Verfahren zur Behandlung nichtlinearer Schwingungen.
14. Literatur:	Skript "Höhere Schwingungslehre"
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	333301 Vorlesung Nichtlineare Schwingungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 28 Stunden Selbststudium: 62 Stunden Summe: 90 Stunden

17. Prüfungsnummer/n und -name:	33331	Nichtlineare Schwingungen (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 90 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:	Institut für Technische und Numerische Mechanik	

Modul: 34810 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen

2. Modulkürzel:	080802804	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Guido Schneider
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	empfohlen: Analysis 1-3, Höhere Analysis, Funktionalanalysis
12. Lernziele:	Die Studenten verfügen über Kenntnis und Umgang mit den Strukturen unendlich-dimensionaler Räume bei nicht linearen partiellen Differentialgleichungen.
13. Inhalt:	Die Burgers-Gleichung, die KdV-Gleichung, die NLS-Gleichung, die Ginzburg-Landau-Gleichung, Reaktions-Diffusions-Systeme, Nichtlineare Optik, Musterbildende Systeme, Wasserwellen.
14. Literatur:	D.Henry, Geometric Theory of Semilinear Parabolic Equations, Lecture Notes in Mathematics 840, Springer 1981, P.G.Drazin, R.S.Johnson, Solitons: An Introduction, Cambridge Texts in Applied Mathematics 1989.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 348101 Vorlesung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen • 348102 Übung Nichtlineare Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Insgesamt 270 h, wie folgt: Präsenzzeit: 42 h (V), 21 h (Ü) Selbststudium: 207 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	34811 Nichtlineare partielle Differentialgleichungen (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 33860 Objektorientierte Modellierung und Simulation

2. Modulkürzel:	074730002	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Eckhard Arnold
9. Dozenten:	Eckhard Arnold
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Systemdynamik/ Automatisierungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Einführung in die Regelungstechnik; Systemdynamik; Simulationstechnik
12. Lernziele:	Die Studierenden sind in der Lage, Grundprinzipien der objektorientierten Modellierung anzuwenden und physikalische Systeme mittels Potential- und Flussvariablen in Objektdiagrammen zu beschreiben. Der praktische Umgang mit entsprechenden Softwarewerkzeugen wird anhand von Übungsaufgaben vermittelt.
13. Inhalt:	Inhalt der Vorlesung sind Ansätze und Verfahren zur physikalischen objektorientierten Modellierung und multidisziplinären Systemsimulation. Wesentliche Softwarepakete werden vorgestellt und an Beispielen deren Anwendung demonstriert.
14. Literatur:	• Vorlesungsumdrucke • Cellier, F. and Kofman, E.: Continuous system simulation. Springer, 2006. • Fritzson, P.: Introduction to Modeling and Simulation of Technical and Physical Systems with Modelica. Wiley, 2011. • Tiller, M.: Introduction to physical modelling with Modelica. Kluwer Academic Publishers, 2001.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	338601 Vorlesung Objektorientierte Modellierung und Simulation
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden

	Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	33861 Objektorientierte Modellierung und Simulation (BSL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Institut für Systemdynamik

Modul: 30060 Optimization of Mechanical Systems

2. Modulkürzel:	072810007	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, WiSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Peter Eberhard
9. Dozenten:	Peter Eberhard
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Technische Dynamik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Basics in Applied Mechanics and Mathematics
12. Lernziele:	Knowledge of the basics of optimization in engineering systems; Independent, confident, critical and creative application of optimization techniques to mechanical systems
13. Inhalt:	O **Formulation of the optimization problem:** optimization criteria, scalar optimization problem, multicriteria optimization O **Sensitivity Analysis:** Numerical differentiation, semianalytical methods, automatic differentiation O **Unconstrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Quasi-Newton methods, stochastic methods O **Constrained parameter optimization:** theoretical basics, strategies, Lagrange- Newton methods
14. Literatur:	O Lecture notes O Lecture materials of the ITM

	O D. Bestle: Analyse und Optimierung von Mehrkörpersystemen, Berlin: Springer, 1994 O R. Haftka and Z. Gurdal: Elements of Structural Optimization. Dordrecht: Kluwer Academic Publishers, 1992 O L. Harzheim: Strukturoptimierung. Frankfurt, Verlag Harry Deutsch, 2007
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	300601 Lecture Optimization of Mechanical Systems
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden Summe: 90 Stunden
17. Prüfungsnummer/n und -name:	30061 Optimization of Mechanical Systems (BSL), schriftlich oder mündlich, Gewichtung: 1.0, schriftlich 90min oder mündlich 20min
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 39050 Optische Messtechnik

2. Modulkürzel:	073100 009	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	3.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	2.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Wolfgang Osten
9. Dozenten:	• Wolfgang Osten • Klaus Körner • Erich Steinbeißer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 4. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 4. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	
12. Lernziele:	Die Studierenden kennen wichtige Verfahren und Anwendungen der modernen optischen Messtechnik, sie verstehen die Grundlagen der geometrischen Optik und der Wellenoptik, sie beherrschen deren Methoden und können diese Methoden auf praktische Messprobleme anwenden.
13. Inhalt:	Geometrisch- und wellenoptische Grundlagen, Verfahren und Sensoren auf Grundlage geometrisch- und wellenoptischer Prinzipien.
14. Literatur:	Vorlesungsumdrucke und Übungsaufgaben. Ergänzende Literatur: • Pedrotti: Optik für Ingenieure. 2005. • Malacara: Optical shop testing. 2007. • Hecht: Optik. 2014.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	390501 Vorlesung: Optische Messtechnik
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 21 Stunden Selbststudium: 69 Stunden **Summe: 90 Stunden**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	39051 Optische Messtechnik (BSL), schriftlich, eventuell mündlich, 60 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	Technische Optik

Modul: 14740 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation)

2. Modulkürzel:	080300006	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Rohde
9. Dozenten:	• Christian Rohde • Bernard Haasdonk • Kunibert Gregor Siebert • Dominik Göddeke
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011, 5. Semester ➞ Chalmers -->Outgoing -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Höhere Analysis, Numerische Mathematik 2*
12. Lernziele:	• Grundlagen zur Behandlung von partiellen Differentialgleichungen. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Analysis bzw. Numerik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsthemen dienen.
13. Inhalt:	**Modellierung:** • Herleitung elementarer Typen aus Anwendungen. **Analysis:** • Klassifizierung linearer partieller Differentialgleichungen, elementare Lösungstechniken (Fundamentallösungen, Wellen,...), klassische Existenztheorie in Hölderräumen, schwache Existenztheorie in Sobolevräumen, Asymptotik und qualitatives Verhalten. **Numerik:**

	• Finite-Differenzen Verfahren, Finite-Elemente Verfahren, effiziente Gleichungslöser. Datenstrukturen,Gittererzeugung.
14. Literatur:	*Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147401 Vorlesung Partielle Differentialgleichungen • 147402 Übungen zur Vorlesung Partielle Differentialgleichungen
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14741 Partielle Differentialgleichungen (Modellierung, Analysis, Simulation) (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 18630 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520806	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Chalmers -->Outgoing -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 → Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 → Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik → DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014

	➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung Konzepte der Regelungstechnik oder Vorlesung Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and are able to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge on a specified project.
13. Inhalt:	• *Selected mathematical background for robust control* • *Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties, parametric uncertainties, ...)* • *The generalized plant framework* • *Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems* • *Structured singular value theory* • *Theory of optimal H-infinity controller design* • *Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples*
14. Literatur:	• *C.W. Scherer, Theory of Robust Control, Lecture Notes.* • *G.E. Dullerud, F. Paganini, A Course in Robust Control, Springer-Verlag 1999.* • *S. Skogestad, I. Postlethwaite, Multivariable Feedback Control: Analysis & Design, Wiley 2005.*
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186301 Vorlesung mit Übung und Miniprojekt Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18631 Robust Control (PL), schriftliche Prüfung, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 50400 Robust Control

2. Modulkürzel:	080520805	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Carsten Scherer
9. Dozenten:	Carsten Scherer
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Lineare Kontrolltheorie
12. Lernziele:	The students are able to mathematically describe uncertainties in dynamical systems and to analyze stability and performance of uncertain systems. The students are familiar with different modern robust controller design methods for uncertain systems and can apply their knowledge to a specified project.
13. Inhalt:	• Selected mathematical background for robust control • Introduction to uncertainty descriptions (unstructured uncertainties, structured uncertainties and uncertainties, ...) • The generalized plant framework • Robust stability and performance analysis of uncertain dynamical systems • Structured singular value theory • Theory of optimal H-infinity controller design • Application of modern controller design methods (H-infinity control and mu-synthesis) to concrete examples • Algebraic approach to robust control • Youla parameterization • Structured controller synthesis
14. Literatur:	wird in der Vorlesung bekannt gegeben
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 504001 Vorlesung Robust Control • 504002 Übung Robust Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63 h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 207 h Summe: 270 h

17. Prüfungsnummer/n und -name:	50401	Robust Control (PL), schriftlich oder mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :		
19. Medienform:		
20. Angeboten von:		

Modul: 14780 Stochastische Prozesse

2. Modulkürzel:	080600004	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	9.0 LP	6. Turnus:	unregelmäßig
4. SWS:	6.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Christian Hesse
9. Dozenten:	• Jürgen Dippon • Christian Hesse • Ingo Steinwart
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Chalmers -->Incoming -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Wahlfach Technische Kybernetik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014, 5. Semester ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Mathematische Methoden der Kybernetik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	*Zulassungsvoraussetzung: Orientierungsprüfung* *Inhaltliche Voraussetzung: Wahrscheinlichkeitstheorie*
12. Lernziele:	• Kenntnisse in Theorie und Anwendung stochastischer Prozesse. • Fähigkeit zur Modellierung zeitabhängiger zufälliger Vorgänge. • Erwerb von vertieften Fähigkeiten in einem modernen Teilgebiet der Stochastik, die als Grundlage des Verständnisses aktueller Forschungsfragen dienen.
13. Inhalt:	Markov-Ketten mit Anwendungen, Irrfahrten, Erneuerungstheorie, Warteschlangen, Markov-Prozesse (Diffusions-, Wiener-, Markovsche Sprung-, Poisson-, Verzweigungs-, Geburts- und Todesprozesse), Stationäre Prozesse, Gauß-Prozesse.
14. Literatur:	Wird in der Vorlesung bekannt gegeben.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	• 147801 Vorlesung Stochastische Prozesse • 147802 Übung Stochastische Prozesse
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 63h Selbststudium/Nacharbeitszeit: 187h Prüfungsvorbereitung: 20h **Gesamt: 270h**
17. Prüfungsnummer/n und -name:	14781 Stochastische Prozesse (PL), mündliche Prüfung, 30 Min., Gewichtung: 1.0, Prüfungsvorleistung: Übungsschein
18. Grundlage für ... :	

19. Medienform:

20. Angeboten von:

Modul: 18640 Nonlinear Control

2. Modulkürzel:	074810140	5. Moduldauer:	1 Semester
3. Leistungspunkte:	6.0 LP	6. Turnus:	jedes 2. Semester, SoSe
4. SWS:	4.0	7. Sprache:	Englisch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	• Frank Allgöwer • Rainer Blind
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Outgoing -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Outgoing -->Wahlpflichtmodule ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Incoming -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Outgoing -->Wahlpflichtmodule -->Advanced Control ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Wahlpflichtmodule -->Spezialisierungsfach -->Autonome Systeme und Regelungstechnik ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Vorlesung: Konzepte der Regelungstechnik
12. Lernziele:	The student • knows the mathematical foundations of nonlinear control • has an overview of the properties and characteristics of nonlinear control systems, • is trained in the analysis of nonlinear systems with respect to system-theoretical properties, • knows modern nonlinear control design principles, • is able to apply modern control design methods to practical problems, • has deepened knowledge, enabling him to write a scientific thesis in the area of nonlinear control and systems-theory.

13. Inhalt:	Course "Nonlinear Control": Mathematical foundations of nonlinear systems, properties of nonlinear systems, non-autonomous systems, Lyapunov stability, ISS, Input/ Output stability, Control Lyapunov Functions, Backstepping, Dissipativity, Passivity, and Passivity based control design
14. Literatur:	Khalil, H.: Nonlinear Systems, Prentice Hall, 2000
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	186401 Vorlesung Nonlinear Control
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	Präsenzzeit: 42h Selbststudiumszeit / Nacharbeitszeit: 138h Gesamt: 180h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	18641 Nonlinear Control (PL), schriftlich, eventuell mündlich, 120 Min., Gewichtung: 1.0
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	

Modul: 80530 Masterarbeit Technische Kybernetik

2. Modulkürzel:	-	5. Moduldauer:	2 Semester
3. Leistungspunkte:	30.0 LP	6. Turnus:	jedes Semester
4. SWS:	0.0	7. Sprache:	Deutsch

8. Modulverantwortlicher:	Univ.-Prof. Frank Allgöwer
9. Dozenten:	
10. Zuordnung zum Curriculum in diesem Studiengang:	DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2011 ➞ Chalmers -->Incoming ➞ DoubleM.D. Technische Kybernetik, PO 2014 ➞ Chalmers -->Incoming ➞
11. Empfohlene Voraussetzungen:	Das Thema der Masterarbeit kann frühestens nach Erwerb von 72 Leistungspunkten ausgegeben werden.
12. Lernziele:	Die Masterarbeit soll zeigen, dass die zu prüfende Person in der Lage ist, innerhalb einer vorgegebenen Frist eine aktuelle Aufgabenstellung aus dem Bereich der technischen Kybernetik selbständig nach wissenschaftlichen Methoden zu bearbeiten und die Ergebnisse sachgerecht darzustellen.
13. Inhalt:	Innerhalb der Bearbeitungsfrist von 6 Monaten ist die fertige Masterarbeit in schriftlicher Form anzufertigen. Des Weiteren werden die Ergebnisse der Masterarbeit in einem abschließenden Vortrag präsentiert.
14. Literatur:	Die Literatur richtet sich individuell nach dem zu bearbeitenden Thema.
15. Lehrveranstaltungen und -formen:	
16. Abschätzung Arbeitsaufwand:	900 h
17. Prüfungsnummer/n und -name:	
18. Grundlage für ... :	
19. Medienform:	
20. Angeboten von:	