

**Modulbezeichnung:** **Dynamisches Praktikum - Modellierung, Simulation und Experiment (DP-MSE)** **2.5 ECTS**

(Dynamical laboratory - Modeling, simulation and experiment)

Modulverantwortliche/r: Holger Lang

Lehrende: Holger Lang, , Dominik Budday, Thomas Leitz, Tristan Schlögl, Tobias Gail

Startsemester: WS 2016/2017

Dauer: 1 Semester

Turnus: jährlich (WS)

Präsenzzeit: 48 Std.

Eigenstudium: 27 Std.

Sprache: Deutsch

**Lehrveranstaltungen:**

Dynamisches Praktikum - Modellierung, Simulation und Experiment (WS 2016/2017, Praktikum, 4 SWS, Anwesenheitspflicht, Sigrid Leyendecker)

**Es wird empfohlen, folgende Module zu absolvieren, bevor dieses Modul belegt wird:**

Geometrische numerische Integration

Statik und Festigkeitslehre (3V+2Ü+2T)

Theoretische Dynamik (2V + 2Ü)

Mehrkörperdynamik (2V+2Ü)

Numerische Methoden in der Mechanik (3V + 1Ü)

Dynamik starrer Körper (3V+2Ü+2T)

Biomechanik der Bewegung (3V+1Ü)

**Inhalt:**

Die Versuche umfassen numerische Simulationen mit Matlab, gekoppelte Pendel (und Schwebung), ein Gyroskop (Lagrange-Kreisel), einen balancierenden Roboter auf zwei Rädern, sowie einen Knickarmroboter

**Lernziele und Kompetenzen:**

*Fachkompetenz*

*Wissen*

Die Studenten kennen grundlegende reale mechanische Systeme und Möglichkeiten, diese mit Hilfe mathematischer Modelle zu simulieren.

*Verstehen*

Die Studenten verstehen, warum ein mathematisches Modell nie die Realität exakt abbilden kann.

*Anwenden*

Die Studenten können für ein gegebenes dynamisches System ein mathematisches Modell entwerfen und dieses mit Hilfe numerischer Methoden anwenden.

*Analysieren*

Die Studenten können Abweichungen der Messdaten von den numerischen Simulationsergebnissen analysieren.

*Evaluiieren (Beurteilen)*

Die Studenten können numerische Simulationsergebnisse validieren und Modellparameter identifizieren.

*Erschaffen*

Die Studenten können zu einem neuen, komplexen dynamischen System ein hinreichend genaues mathematisches Modell bilden, dieses durch numerische Simulation mit realen Messdaten vergleichen und ggf. verbessern.

**Verwendbarkeit des Moduls / Einpassung in den Musterstudienplan:**

Das Modul ist im Kontext der folgenden Studienfächer/Vertiefungsrichtungen verwendbar:

**[1] Mechatronik (Master of Science)**

(Po-Vers. 2012 | TechFak | Mechatronik (Master of Science) | M5 Hochschulpraktika | M5 Hochschulpraktika)

Dieses Modul ist daneben auch in den Studienfächern "Maschinenbau (Bachelor of Science)", "Maschinenbau (Master of Science)", "Wirtschaftsingenieurwesen (Bachelor of Science)", "Wirtschaftsingenieurwesen (Master of Science)" verwendbar.

---

### Studien-/Prüfungsleistungen:

Dynamisches Praktikum (Prüfungsnummer: 48601)

(englische Bezeichnung: Dynamical laboratory)

Untertitel: Modellierung, Simulation und Experiment

(englischer Untertitel Modeling, simulation and experiment)

Studienleistung, Praktikumsleistung, Dauer (in Minuten): 60

weitere Erläuterungen:

Es gibt einen zentralen Programmierversuch, sowie fünf Versuche am realen Experiment, einschließlich numerischer Modellierung. Zum Scheinerwerb müssen alle sechs Versuche bestanden sein.

Prüfungssprache: Deutsch

Erstablingung: WS 2016/2017, 1. Wdh.: keine Wdh.

1. Prüfer: Holger Lang

---

### Organisatorisches:

- Obligatorisch: Module 'Statik und Festigkeitslehre', 'Dynamik starrer Körper'
- Wünschenswert: Mindestens eines der Module 'Mehrkörperdynamik', 'Theoretische Dynamik I', 'Theoretische Dynamik II', 'Numerische Methoden in der Mechanik', 'Geometrische numerische Integration', Kenntnisse in Matlab und Simulink

Die Anmeldung zum Praktikum erfolgt vom 1. September bis 5. Oktober über StudOn. Die Einführungsveranstaltung findet am 12. Oktober ab 14:15 Uhr in H17 statt. Die An- und Abtestate zu den Versuchen sind jeweils mündlich. Es gibt einen zentralen Programmierversuch, sowie fünf Versuche am realen Experiment. Zum Scheinerwerb müssen alle sechs Versuche bestanden sein.