

Lehrveranstaltung

DMC - Digital Motion Control

Version: 2 | Letzte Änderung: 16.09.2019 10:06 | Entwurf: 0 | Status: vom verantwortlichen Dozent freigegeben

^ Allgemeine Informationen

Langname	Digital Motion Control
Anerkennende LModule	DMC MaET , DMC MaTIN
Verantwortlich	Prof. Dr. Jens Onno Krahl Professor Fakultät IME
Niveau	Master
Semester im Jahr	Sommersemester
Dauer	Semester
Stunden im Selbststudium	60
ECTS	5
Dozenten	Prof. Dr. Jens Onno Krahl Professor Fakultät IME
Voraussetzungen	RT, DSS
Unterrichtssprache	deutsch
separate Abschlussprüfung	Ja

Abschlussprüfung

Details

Schriftliche Modulprüfung - ähnlich den Übungsaufgaben

Mindeststandard

-

Prüfungstyp

Schriftliche Modulprüfung - ähnlich den Übungsaufgaben

^ Vorlesung / Übungen

Lernziele

Fertigkeiten

Aufbau von Servomotoren
Aufbau von Servoumrichtern
Digitale Regelalgorithmen
Prozessidentifikation
Auslegung von Antriebssystemen

Aufwand Präsenzlehre

Typ	Präsenzzeit (h/Wo.)
Vorlesung	2
Übungen (ganzer Kurs)	2
Übungen (geteilter Kurs)	0
Tutorium (freiwillig)	0

Separate Prüfung

keine

^ Praktikum

Lernziele

Fertigkeiten

Direct Digital Control
Quasi-Stetige Regelung
Prädiktor / Beobachter
Parametrierung einer Regelung
Auswertung von Bode Diagrammen
Handlungskompetenz demonstrieren

Aufwand Präsenzlehre

Typ	Präsenzzeit (h/Wo.)
Praktikum	1
Tutorium (freiwillig)	0

Separate Prüfung

keine