Entwicklung einer Regelung mit neuronalen Netzen für die 3D-Servo-Presse

Tajinder Singh DhaliwalMaster-Thesis – 31.01.2019
Betreuer: Florian Hoppe





Aufgabenstellung

Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

Beginn: 27. April 2015Ende: 28. April 2015Kolloquium: 29. April 2015

Technische Universitaet Darmstadt Ptu

Otto-Berndt-Strass 2 64287 Darmstadt Telefon



 -

Frklärung zur	Abschlussarheit	gemäß § 22 Ahs	7 und 8 23 Ahs	7 APB TU Darmsta	dŧ
Elkialuliu Zul	Abstillussaibeit	ueman Q ZZ ADS.	, / ullu Q Z3 ADS	. / APD IU Daliiistai	uι

Hiermit versichere ich, Tajinder Singh Dhaliwal, die vorliegende Master-Thesis gemäß § 22 Abs. 7 APB der TU Darmstadt ohne Hilfe Dritter und nur mit den angegebenen Quellen und Hilfsmitteln angefertigt zu haben. Alle Stellen, die Quellen entnommen wurden, sind als solche kenntlich gemacht worden. Diese Arbeit hat in gleicher oder ähnlicher Form noch keiner Prüfungsbehörde vorgelegen.

Mir ist bekannt, dass im Falle eines Plagiats (§ 38 Abs. 2 APB) ein Täuschungsversuch vorliegt, der dazu führt, dass die Arbeit mit 5,0 bewertet und damit ein Prüfungsversuch verbraucht wird. Abschlussarbeiten dürfen nur einmal wiederholt werden.

Bei der abgegebenen Thesis stimmen die schriftliche und die zur Archivierung eingereichte elektronische Fassung gemäß § 23 Abs. 7 ABP überein.

Bei einer Thesis des Fachbereichs Architektur entspricht die eingereichte elektronische Fassung dem vorgestellten Modell und den vorgelegten Plänen.

Datum:	Unterschrift:	

Kurzfassung

Diese Arbeit befasst sich mit der Entwicklung eines Verfahrens zur Beherrschung von Unsicherheiten in Drei-Punkt-Richtprozessen. Beim Richten ist sowohl fue Prozessgeschwindigkeit als auch Prozessgenauigkeit die genaue Praktion der kfederung des Bauteils von entscheidender Rolle. Dabei stellen oftmals schwankende Bauteileigenschaften eine Herausforderung dar, die eine Regelstrategie benwird, die diese Schwankungen erkennen und kompensieren kann. Hierzu wird in dieser Arbeit ein Verfahren entwickelt, welches es erlicht, parallel zu einem Biegeprozess in Echtzeit alle relevanten Bauteilinformation aus der Kraft-Weg-Messung des Bauteils zu identifizieren und damit zu jedem Zeitpunkt die Rderung zu prktieren.

Anhand der Ergebnisse an einer Drei-Punkt-Richtmaschine wird gezeigt, dass mit diesem Verfahren auch ohne Kenntnis der Materialeigenschaften mit nur einem Richthub eine hohe Genauigkeit erzielt werden kann. Daer hinaus werden in Versuchen auch die Grenzen der Robustheit gegener Schwankungen in der Bauteilgeometrie getestet. Als Ausblick zu diesem Verfahren wird ein Lungsansatz geliefert, mit dem ein hes Man vertrauenswiger Information gewonnen werden kann und durch eine stochastische Modellierung der Unsicherheiten eine weitere Optimierunist.

Schter: Drei-Punkt-Richten, Unsicherheit, Unwissen, Materialeigenschaft, Bauteileigenschaften, Robustheit

Abstract

This thesis deals with the development of a method to control uncertainties in three-point straightening processes. Speed and accuracy in straightening processes are determined by its quality of springback prediction. Alternating material and part properties are a challenging task for springback prediction and require a control strategy which is able to detect and compensate those uncertainties. Therefore this thesis presents a method which is able to extract all essential information from the online force-displacement curvature during the straightening process and provides a real-time springback prediction.

Results from real processes on a three-point straightening machine have shown that this method is able to handle unknown uncertainties in material properties and achieve a high accuracy within one stroke. Additional results show the robustness of this method and its limits regarding uncertainties in part properties. A further solution is provided which gives an outlook on how to increase the amount of available, reliable information and therefore optimize the method with a stochastic uncertainty.

Keywords: three-point straightening, stochastic uncertainty, unknown uncertainty, material properties, part properties, robustness

Inhaltsverzeichnis

Sy	Symbole und Abkungen	
Αl	bbildungsverzeichnis	xi
Ta	abellen verzeich nis	xiii
1	Einleitung - Git Test	1
2	Grundlagen	3
3	Ausblick	5
Lit	teraturverzeichnis	7

v

 -

Symbole und Abkzungen

Operatoren und Funktionen

Symbol	Beschreibung
*	Faltung
*	Kreuzkorrelation
$\delta(\cdot)$	Dirac-Funktion
$\frac{\partial f}{\partial x}$	partielles Differential
$ \frac{\partial f}{\partial x} \\ \frac{\mathrm{d}f}{\mathrm{d}t} $	totales Differential
$\Theta(\cdot)$	Heaviside-/Sprung-Funktion

Lateinische Symbole und Formelzeichen

Symbol	Beschreibung	Einheit
\overline{A}	Bauteilfl in der x - z -Ebene	mm^2
a_{f}	Parameter der Kaltflieurve	$\frac{N}{mm^2}$
b	Integrationskonstante	N
$b_{ m f}$	Parameter der Kaltflieve	$\frac{N}{mm^2}$
E	Elastizitsmodul	$\frac{N}{mm^2}$
F	aktuelle Reaktionskraft des Bauteils	N
F_m	Reaktionskraft des Bauteils zu Beginn der m -ten Entlastung	N
$ar{F}_m$	Reaktionskraft des Bauteils nach der m-ten Entlastung	N
F_n	Reaktionskraft des Bauteils im n-ten Abtastschritt	N
$\mathbf{F}_{1:n}$	Vektor der Reaktionskre vom ersten bis n -ten Abtastschritt	N
$F_{ m Y}$	Bauteilflieenze	N
h	Bauteilhe	mm
$I_{ m y}$	Flentrsmoment um die y-Achse	mm^4
k	Bauteilsteifigkeit	N mm
ĥ	gescte Bauteilsteifigkeit	$\frac{N}{mm}$
$\hat{k}_{ m el}$	verbesserte Scung der Bauteilsteifigkeit	$\frac{N}{mm}$
$\hat{k}_{ m pl}$	geschtes Tangentenmodul im plastischen Bereich	$\frac{N}{mm}$
$\hat{k}_{\mathrm{el},m}$	verbesserte Schng der Bauteilsteifigkeit nach der m -ten Rderung	$\frac{N}{mm}$
$k_{ m f}$	Fliepannung der Kaltfliee	$\frac{N}{mm^2}$
1	Bauteille	mm
$l_{ m eff}$	effektive Bauteillge zwischen den Auflagern	mm

Symbol	Beschreibung	Einheit
	•	
$M_{ m y}$	Biegemoment um die <i>y</i> -Achse	Nmm
t	Zeit	S
$T_{ m abt}$	Abtastzeit der Ein- und Ausge	S
U	Steuerspannung des Proportionalventils	V
\dot{V}	Volumenstrom durch das Proportionalventil	$\frac{\text{mm}^3}{\text{s}}$
w	aktuelle Bauteildurchbiegung	mm
w_n	Bauteildurchbiegung im n -ten Abtastschritt	mm
w_m	Bauteildurchbiegung zu Beginn der m-ten Entlastung	mm
$\mathbf{w}_{1:n}$	Vektor der Bauteildurchbiegungen vom ersten bis n -ten Abtastschritt	mm
w	aktuelle Biegegeschwindigkeit	mm s
$ ilde{w}$	geschte Bauteildurchbiegung nach Entlastung	mm
\bar{w}	Bauteildurchbiegung nach Entlastung	mm
${ar w}_m$	Bauteildurchbiegung nach der m -ten Entlastung	mm
$ar{w}_{ m soll}$	Solldurchbiegung des Bauteils nach Entlastung	mm
w_0	Anfangsbauteildurchbiegung	mm

Griechische Symbole und Formelzeichen

Symbol	Beschreibung	Einheit
ϵ	Rauschprozesses der Kraftmessung	N
ε	mechanische Dehnung	
$arepsilon_{ m el}$	elastische Dehnung	
$arepsilon_{ m pl}$	plastische Dehnung	
η	Verfestigungsexponent des Bauteils	
$\eta_{ m f}$	Verfestigungsexponent der Kaltflieve	
λ	Vergessensfaktor	
$\mu_{ ext{R}}$	Reibungskoeffizient	
μ	Mittelwertvektor der Zufallsvariablen k und b	
ν	Rauschprozess der Wegmessung	
$ ho_0$	Krgsradius des Balkens	
Σ	Kovarianzmatrix der Zufallsvariablen k und b	
σ	mechanische Spannung	$\frac{N}{mm}$
σ_{ϵ}^2	Varianz der Kraftmessung	N^2
$\sigma_{\epsilon}^2 \ \sigma_{\nu}^2$	Varianz der Wegmessung	mm^2
$\sigma_{\scriptscriptstyle m F}^2$	Varianz der Zufallsvariable F	N^2
$\sigma_{ m Y}$	Materialflierenze	$\frac{N}{mm}$
φ	Umformgrad	

Abkungen

AI Analog Input AO Analog Output BNF Beobachter-Normalform BIBO Bounded Input Bounded Output CAD Computer-Aided Design DAQ Data Aquisition DCOM Distributed Component Object Model DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IWDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung SSI Synchronous Serial Interface	Kel	vollstige Bezeichnung
BNF Beobachter-Normalform BIBO Bounded Input Bounded Output CAD Computer-Aided Design DAQ Data Aquisition DCOM Distributed Component Object Model DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	AI	Analog Input
BIBO Computer-Aided Design DAQ Data Aquisition DCOM Distributed Component Object Model DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	AO	Analog Output
CAD Computer-Aided Design DAQ Data Aquisition DCOM Distributed Component Object Model DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	BNF	Beobachter-Normalform
DAQ Data Aquisition DCOM Distributed Component Object Model DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	BIBO	Bounded Input Bounded Output
DCOM Distributed Component Object Model DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	CAD	Computer-Aided Design
DGL Differenzialgleichung DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	DAQ	Data Aquisition
DI Digital Input DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	DCOM	Distributed Component Object Model
DO Digital Output FE Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	DGL	Differenzialgleichung
FEA Finite Elemente FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	DI	Digital Input
FEA Finite Elemente Analyse FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	DO	Digital Output
FEM Finite Elemente Methode I/O Input/Output LS Least Squares IVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	FE	Finite Elemente
I/O Input/Output LS Least Squares LVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	FEA	Finite Elemente Analyse
LS Least Squares LVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	FEM	Finite Elemente Methode
LVDT Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor) OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	I/O	Input/Output
OLE Object Linking and Embedding OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	LS	Least Squares
OPC Object Linking and Embedding for Process Control OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	LVDT	Linear Variable Differential Transformer (Wegsensor)
OPC-DA OPC Data Access OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	OLE	Object Linking and Embedding
OPC-UA OPC Unified Architecture pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	OPC	Object Linking and Embedding for Process Control
pdf probability density function RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	OPC-DA	OPC Data Access
RLS Recursive Least Squares RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	OPC-UA	OPC Unified Architecture
RMS Root Mean Square RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	pdf	probability density function
RT Real-Time SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	RLS	Recursive Least Squares
SPS Speicherprogrammierbare Steuerung	RMS	Root Mean Square
	RT	Real-Time
SSI Synchronous Serial Interface	SPS	Speicherprogrammierbare Steuerung
	SSI	Synchronous Serial Interface

iх

 -

Abbildungsverzeichnis

Tabellenverzeichnis

1 Einleitung - Git Test

Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet.

According to [1], there are a lot of people...

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

2 Grundlagen

Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

Nam liber tempor cum soluta nobis eleifend option congue nihil imperdiet doming id quod mazim placerat facer possim assum. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat. Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

4 2 Grundlagen

3 Ausblick

Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet. Lorem ipsum dolor sit amet, consetetur sadipscing elitr, sed diam nonumy eirmod tempor invidunt ut labore et dolore magna aliquyam erat, sed diam voluptua. At vero eos et accusam et justo duo dolores et ea rebum. Stet clita kasd gubergren, no sea takimata sanctus est Lorem ipsum dolor sit amet.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

Nam liber tempor cum soluta nobis eleifend option congue nihil imperdiet doming id quod mazim placerat facer possim assum. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat. Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi. Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit, sed diam nonummy nibh euismod tincidunt ut laoreet dolore magna aliquam erat volutpat.

Ut wisi enim ad minim veniam, quis nostrud exerci tation ullamcorper suscipit lobortis nisl ut aliquip ex ea commodo consequat. Duis autem vel eum iriure dolor in hendrerit in vulputate velit esse molestie consequat, vel illum dolore eu feugiat nulla facilisis at vero eros et accumsan et iusto odio dignissim qui blandit praesent luptatum zzril delenit augue duis dolore te feugait nulla facilisi.

6 3 Ausblick

Literaturverzeichnis

[1] ISERMANN, R. und M. MÜNCHHOF: *Identification of Dynamic Systems: An Introduction with Applications*. Advanced Textbooks in Control and Signal Processing. Springer-Verlag Berlin Heidelberg, Berlin, Heidelberg, 2011.