

Vorlesung

- Einführung in die Aktorik
- Mechatronische Systeme

Zeitplan

1. Arbeitspaketstrukturierung, Teambildung	13.04.21	✓
2. Info zu Matlab, Simulink, und Handhabung und Erstellung des mathematischen Modells der Mechanik	20.04. und 27.04.21	✓
3. Simulink Modell der Mechanik	04.05.21	✓
4. Erstellung des mathematischen Modells des Elektromotors	11.05.21	✓
5. Simulink Modell des Elektromotors ohne Regelung	18.05.21	✓
6. Zusammenführen der beiden Simulink Modelle und einfache Drehzahlregelung	25.05.21	✓
7. Erweiterung mit kaskadierter Drehzahlregelung und empirischer Reglerparametrierung	01.06.21	✓
8. Erweiterung mit kaskadierter Drehzahlregelung und modellbasierter Reglerparametrierung	08.06.21	✓
9. Mathematisches Modell für Drehzahlsensor	15.06.21	✓
10. Simulink Modell für Drehzahlsensor im Gesamtmodell	22.06.21	
11. Implementierung der Grenzwertabfragen in Simulink Model (Endstellungen und Einklemmschutz), Evaluation	29.06.21	
12. wie 11. und Durchsprache der Evaluation	06.07.21	
13. Vorstellung der Simulationsergebnisse der Modelle, Diskussion der Effekte, Infos zur Klausur	13.07.21	
14. Probeklausur zum Handling E-Klausur (E-Learning Center), Bestätigung noch offen	13.09.21, Zeit 9:35	
15. Klausur 120 min., Ort E-Learning Center (siehe HISPOS)	29.09.21, Zeit 9:35	