

Modulhandbuch des Studiengangs

**Luft- und Raumfahrttechnik
(Master of Science)**

**an der
Universität der Bundeswehr München**

(Version 2019)

Stand: 14. Februar 2019

**Modulhandbuch gültig ab
Studiengang 2019**

Master-Studiengang Luft- und Raumfahrttechnik

Das Master-Studium der Luft- und Raumfahrttechnik vermittelt die Fähigkeit, die wissenschaftlichen Methoden der Luft- und Raumfahrttechnik anzuwenden, sie in ausgewählten Bereichen weiter zu entwickeln und im Hinblick auf die Auswirkungen des technologischen Wandels verantwortlich zu handeln. Der Master-Studiengang ist zugleich ein auf die Promotion vorbereitendes wissenschaftliches Studium für besonders qualifizierte Studierende.

Ziele des Master-Studiengangs Luft- und Raumfahrttechnik

Der Master-Studiengang Luft- und Raumfahrttechnik zielt inhaltlich auf die gleichen berufspraktisch relevanten Grundfähigkeiten wie der Bachelor-Studiengang, wobei tiefere Kenntnisse und größere Reife erreicht werden. Insbesondere bzgl. Problemlösungs- und Leitungskompetenz ergibt sich ein deutlicher Unterschied. Der Master-Studiengang ist forschungsorientiert. Er verbreitert und vertieft die Fachkenntnisse, befähigt zum selbstständigen wissenschaftlichen Arbeiten, legt die Voraussetzungen zur Weiterentwicklung des Faches und bereitet auf eine Promotion vor.

Dieser Studiengang qualifiziert insbesondere für eigenverantwortliche und leitende Tätigkeiten; er zeichnet sich durch Wissenschaftlichkeit, Förderung von Selbstständigkeit, Urteils- und Entscheidungsfähigkeit und durch Forschungsnähe aus. Er ist darauf ausgelegt, dass seine Absolventen von Anfang an selbstständige Tätigkeiten und anspruchsvolle Aufgaben in Industrie, Verwaltung und Wissenschaft übernehmen können. Insbesondere sollen die Absolventen später in der Lage sein, leitende Funktionen auszufüllen.

Neben einer Verbreiterung der im vorausgegangenen Bachelorstudium erworbenen Kenntnisse zielt der Master-Studiengang auch auf eine Vertiefung und Spezialisierung. Dabei lässt er weitgehende Wahlmöglichkeiten zu. Durch die konsekutive Anlage, die auf einem Bachelor-Studium der Luft- und Raumfahrttechnik aufbaut, wird die angemessene fachliche Tiefe erreicht. Der Studiengang ist so ausgelegt, dass die Absolventen für anspruchsvolle Entwicklungsaufgaben das notwendige Rüstzeug erlangen. Die Vertiefung in einem Spezialgebiet der Luft- und Raumfahrttechnik ist ein wesentlicher Kern des Studiengangs. Diese Ausbildung findet ihren Abschluss in der selbständig angefertigten, wissenschaftlichen Master-Arbeit.

Absolventen des Studiengangs haben ein Qualifikationsprofil mit folgenden Attributen:

- Sie haben die Ausbildungsziele des Bachelor-Studiums in einem fachlichen Reifeprozess weiter verarbeitet und eine größere Sicherheit in der Anwendung und Umsetzung der fachlichen und außerfachlichen Kompetenzen erworben.
- Sie haben tiefgehende Fachkenntnisse in einem ausgewählten Schwerpunktgebiet der Luft- und Raumfahrttechnik erworben.
- Sie verfügen über „Tiefe und Breite“, um sich sowohl in die zukünftigen Techniken im eigenen Fachgebiet als auch in die Randgebiete des eigenen Fachgebietes rasch einarbeiten zu können.
- Sie sind fähig, die erworbenen Methoden der Luft- und Raumfahrttechnik zur Formulierung und Lösung komplexer Aufgabenstellungen in Forschung und Entwicklung in der Industrie oder in Forschungseinrichtungen erfolgreich einzusetzen, sie kritisch zu hinterfragen und sie bei Bedarf auch weiterzuentwickeln.

- Sie haben sich verschiedene technische und soziale Kompetenzen (Abstraktionsvermögen, systemanalytisches Denken, Team- und Kommunikationsfähigkeit) erworben, die auf Führungsaufgaben vorbereiten.
- Sie sind nicht nur für Aufgaben im Bereich Forschung und Entwicklung, sondern auch für andere anspruchsvolle Aufgaben und insbesondere auch für Führungsaufgaben in Wirtschaft und Verwaltung sehr gut ausgebildet.

Für Absolventen des Masterstudienganges Luft- und Raumfahrttechnik besteht ein großer Bedarf in der Wirtschaft. Sie sind sehr gefragt in der

- nationalen wie internationalen Luft- und Raumfahrtindustrie sowie bei den
- Betreibern von Luftfahrtgerät (Flug- bzw. Luftfahrtgesellschaften) und den
- zuständigen Bundesbehörden (u.a.: Luftfahrtbundesamt LBA, Bundesstelle für Flugunfalluntersuchung BFU, Bundesministerien für Verkehr und Verteidigung).
- Auch in europäischen Behörden, wie der European Space Agency (ESA) oder der European Organization for the Safety of Air Navigation (EUROCONTROL) findet der Masterabsolvent Anstellung.

Im wissenschaftlichen Bereich finden Masterabsolventen als wissenschaftliche Mitarbeiter auf Zeit (für eine Promotion) oder als Dauermitarbeiter ein breites Betätigungsfeld an

- wissenschaftlichen Universitäten,
- Fachhochschulen,
- Forschungseinrichtungen (u.a.: Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrttechnik DLR, Institute der Fraunhofer Gesellschaft FhG).

Auch abseits der eigentlichen Luft- und Raumfahrtindustrie können die Masterabsolventen des Studienganges Luft- und Raumfahrttechnik eingesetzt werden in den

- Industriezweigen des Kraftfahrzeug- und Schienenfahrzeugbaus, der Schiffstechnik und des allgemeinen Maschinenbaus. Auch Unternehmen aus der Windenergie- und Medizintechnik kommen in Frage.
- Software-, System- und Beratungshäuser bieten ebenfalls geeignete Beschäftigungsstellen an.

		<div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="width: 15px; height: 10px; background-color: #8B4513; margin-right: 5px;"></div> Pflichtfach </div> <div style="display: flex; align-items: center;"> <div style="width: 15px; height: 10px; background-color: #A9A9A9; margin-right: 5px;"></div> Wahlpflichtfach </div>		ECTS	Luftfahrt- system- technik	Bauweisen & Werkstoffe	Aerothermo- dynamik	Flug- führungs- systeme	Antriebe	Raumfahrt- technik	Weltraum- nutzung	Autonome Systeme	Regelungs- technik	CAE- Methoden
3	Herbstsemester	Studium plus	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2	2 p 2		
	Wahlmodul 1	3												
	Wahlmodul 2	4												
	Methoden der Produktentwicklung	5	wp 5	p 5										
	Flugsystemtechnik I	5	p 5			p 5	wp 5				wp 5			
	Moderne Strukturwerkstoffe	5		p 5					wp 5					
	Betriebsfestigkeit von Strukturwerkstoffen	3		wp 3										
	Strukturmechanik	5		p 5					wp 5			p 5		
	Antriebskomponenten	5					p 5							
	Computational Fluid Dynamics	5			p 5		p 5					p 5		
	Wärme- & Stofftransport	5			p 5		p 5					p 5		
	Chemische Thermodynamik	5			p 5									
	Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum	5				p 5								
	Regelungstechnisches Rechnerpraktikum	5								wp 5	p 5			
	Moderne Methoden der Regelungstechnik	5				wp 5				wp 5	p 5	wp 5		
	Filter- und Schätzverfahren	5							wp 5	p 5	wp 5			
	SatNav. I (int. Nav., DGNSS)	2				wp 2		p 2	p 2					
	SatNav. II (Weltraumwetter)	4							p 4					
	Forschungsmethoden													
	Sensortechnik	5							wp 5	p 5				
Punktezah 3. Trimester Pflicht			7	17	17	12	17	4	8	12	12	17		
Punktezah 3. Trimester Wahlpflicht			5	3	0	7	5	10	10	10	10	5		
Punktezah 3. Trimester Pflicht + Wahlpflicht			12	20	17	19	22	14	18	22	22	22		
Punktezah 1. Studienjahr insgesamt (nur p + wp)			66	72	69	67	64	60	59	69	69	79		
4	Wintersemester	Wahlmodul 3	3											
	Wahlmodul 4	4												
	Projektmanagement	5	wp 5					wp 5	wp 5					
	Dynamik & Regelung von Satelliten	5						p 5	wp 5		p 5			
	Raumfahrtantriebe	5			wp 5		p 5	p 5	wp 5					
	FVV-Strukturen	5		wp 5										
	Flugsystemtechnik II	5	p 5			wp 5	wp 5							
	Aerothermodynamik	5			p 5			wp 5						
	Flugführung & Automation	5				p 5								
	SatNav. II (GNSS i.d. Luftfahrt, SatCom)	3							p 3					
	Autonome Systeme	5								p 5				
	apparatives Praktikum		p 5	p 5	p 5	p 5	p 5	p 5	p 5	p 5	p 5	p 5		
	Punktezah 4. Trimester Pflicht (inkl. app. Prakt.)			10	5	10	10	10	15	8	10	10	5	
	Punktezah 4. Trimester Wahlpflicht			5	5	5	5	5	10	15	0	0	0	
Punktezah 4. Trimester Masterstudium			15	10	15	15	15	25	23	10	10	5		
5	FT	Masterarbeit (30 CP, 5 Monate)		30	30	30	30	30	30	30	30	30		
	VFZ													
Gesamtpunktezah Pflicht + Wahlpflicht			111	112	114	112	109	115	112	109	109	114		
Verbleiben für Wahlmodule			9	8	6	8	11	5	8	11	11	6		
CP Pflicht (ohne Studium plus u. app. Praktikum)			37	40	40	37	40	41	38	40	40	40		
CP Wahlpflicht			25	23	25	26	20	25	25	20	20	25		

Wahlmodule im Masterstudium

	ModNr neu	wählbar im	verantwortl.	
WT				
	3689	1. od. 4. Trim.	Eibl	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen
	1356	nur 4. Trimester	Johlitz	Experimentelle Mechanik und Materialmodellierung
	1194	nur 4. Trimester	Lion	Nichtlineare Finite-Elemente-Methode
	1200	nur 4. Trimester	Stütz	Praktische Flugversuchstechnik
	1206	nur 4. Trimester	Huber	Satellitenbetrieb Praxis
	1208	nur 4. Trimester	Breuer	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis
	1352	4. Trim.	Reißig	Nichtlineare Regelungstechnik
	1353	nur 4. Trimester	Bär	Betriebsfestigkeit
	1424	1. Trimester	Paetzold	Produkt- und Innovationsmanagement
FT				
	1172	2. Trimester	Gerdts	Flugbahnoptimierung
	1355	2. Trimester	Gerdts	Praktikum Optimale Steuerung
HT				
	1154	3. Trimester	Holtmannspötter	Einführung in die Klebtechnik
	1161	3. Trimester	Lion	Fahrzeugdynamik
	1176	3. Trimester	Ledderhos	Luft- und Raumfahrtmedizin für Ingenieure
	3506	3. Trimester	Pany	GNSS in der Raumfahrt
	1205	3. Trimester	Huber	Satellitenbetrieb
	1207	3. Trimester	Lion	Stochastische Finite-Elemente-Methode
	1209	3. Trimester	Brandl	Thermalhaushalt bei Satelliten

Inhaltsverzeichnis

Pflicht- und Wahlpflichtmodule schwerpunktübergreifend 2019

1048	Aerothermodynamik.....	5
1049	Antriebskomponenten.....	7
1050	Autonome Systeme.....	9
1051	Betriebsfestigkeit von Strukturwerkstoffen.....	11
1052	Chemische Thermodynamik.....	14
1053	Computational Fluid Dynamics.....	16
1054	Dynamik und Regelung von Satelliten.....	18
1055	Erdbeobachtung.....	20
1056	Filter- und Schätzverfahren.....	23
1057	Finite Elemente.....	25
1058	Flugführungssysteme.....	27
1059	Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum.....	31
1060	Flugführung und Automation.....	33
1061	Flugsystemtechnik I.....	35
1062	Flugsystemtechnik II.....	37
1063	Flugzeugaerodynamik.....	39
1064	Flugzeugentwurf.....	41
1065	FVW- Strukturen.....	44
1066	Gasdynamik.....	46
1067	Höhere Technische Mechanik.....	48
1068	Leichtbaustrukturen.....	50
1069	Luftfahrtantriebe.....	52
1070	Kontinuierliche und Digitale Regelung.....	54
1071	Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften.....	57
1072	Messmethoden in der Strömungsmechanik.....	59
1073	Messtechnik.....	61
1075	Moderne Methoden der Regelungstechnik.....	63
1076	Moderne Strukturwerkstoffe.....	65
1077	Nichtgleichgewichts -Thermodynamik.....	67
1078	Numerische Mathematik.....	69
1079	Projektmanagement.....	71
1080	Prozessrechentechnik.....	73
1081	Raumfahrtantriebe.....	75
1082	Regelungstechnik.....	77
1083	Regelungstechnisches Rechnerpraktikum.....	80

1084	Satellitennavigation I.....	82
1085	Satellitennavigation II.....	85
1086	Satellitensysteme.....	88
1087	Sensortechnik.....	90
1088	Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen.....	92
1089	Strukturdynamik.....	94
1090	Wärme- und Stofftransport.....	96
1091	Weltraumphysik.....	98
1423	Methoden in der Produktentwicklung.....	100

Wahlmodule alle - LRT 2019

1048	Aerothermodynamik.....	103
1154	Einführung in die Klebtechnik.....	105
1161	Fahrzeugdynamik.....	107
1172	Flugbahnoptimierung.....	109
1176	Luft- und Raumfahrtmedizin für Ingenieure.....	111
1191	Maschinendynamik.....	113
1194	Nichtlineare Finite-Elemente-Methode.....	115
1200	Praktische Flugversuchstechnik.....	117
1205	Satellitenbetrieb.....	119
1206	Satellitenbetrieb Praxis.....	121
1207	Stochastische Finite-Elemente-Methode.....	123
1208	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis.....	125
1209	Thermalhaushalt bei Satelliten.....	127
1298	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik.....	129
1352	Nichtlineare Regelungstechnik.....	131
1353	Betriebsfestigkeit.....	133
1355	Praktikum Optimale Steuerung.....	135
1356	Experimentelle Mechanik und Materialmodellierung.....	137
1390	Mess- und Prüfverfahren in der Entwicklung, Erprobung und Zulassung von Turbomaschinen und Flugantrieben.....	139
1424	Produkt- und Innovationsmanagement.....	141
1481	Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme.....	143
1491	Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken.....	145
1492	Optische Messmethoden in der Aerothermodynamik/Thermofluidynamik..	147
1516	Fernflugkörper.....	149
1519	Auslandsaufenthalt.....	151
1520	Munich Aerospace.....	152
1808	Strömungen auf kleinen Skalen.....	153
3506	GNSS in der Raumfahrt.....	155
3507	Navigationssignalverarbeitung.....	157
3508	Die deutsche Raumfahrt - Bedeutung, Politik, Struktur.....	159

3689	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen.....	161
3699	Mehrkörperdynamik.....	163
5000	Mathematische Modellierung.....	165
Masterarbeit - LRT 2019		
1096	Masterarbeit LRT.....	167
Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019		
1178	Apparatives Praktikum Antriebstechnik.....	169
1179	Apparatives Praktikum Autonome Systeme.....	171
1180	Apparatives Praktikum Flugführungssysteme.....	174
1181	Apparatives Praktikum Fluiddynamik.....	176
1182	Apparatives Praktikum Leichtbau.....	178
1183	Apparatives Praktikum Luftfahrttechnik.....	180
1184	Apparatives Praktikum Raumfahrttechnik.....	182
1185	Apparatives Praktikum Regelungstechnik.....	184
1186	Apparatives Praktikum Satellitennavigation, Erdbeobachtung.....	186
1187	Apparatives Praktikum Thermodynamik.....	188
1188	Projekt.....	190
1804	Apparatives Praktikum Forschungsmethoden.....	192
Verpflichtendes Begleitstudium plus		
1008	Seminar studium plus, Training.....	194
Übersicht des Studiengangs: Konten und Module.....		197
Übersicht des Studiengangs: Lehrveranstaltungen.....		200

Modulname	Modulnummer
Aerothermodynamik	1048

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Christian Mundt	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10481	VÜ	Aerothermodynamik	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Der Besuch der Vorlesung Aerodynamik und/oder Gasdynamik wird empfohlen.

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden können die Bedeutung der Aerothermodynamik bei technischen Problemstellungen hinsichtlich Machbarkeit, Technologie und zukünftigen Trends einordnen. 2. Die Studierenden können für einfache Fälle mechanische und thermische Lasten abschätzen. 3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, für die jeweiligen Anwendungen sinnvolle Konfigurationen vorschlagen zu können. 4. Die Studenten bekommen Einblick in einige Phänomene, die nicht direkt LRT zuzuordnen sind.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Aerothermodynamik das Grundwissen zu und das Verständnis der Aerothermodynamik mit den vielfältigen gekoppelten Wechselwirkungen die bei heißen und/oder sehr schnellen Strömungen auftreten.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden erhalten eine Einführung in die Bedeutung der Aerothermodynamik bei Problemstellungen aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik. Insbesondere werden Anwendungen zum Atmosphäreneintritt und zu Raketen-/Staustrahlerströmungen vermittelt. 2. Ausgehend von einer Betrachtung von reibungsfreien Über-/Hyperschallströmungen unter Idealgasannahme werden schrittweise zusätzliche Kopplungen wie z.B. <ul style="list-style-type: none"> • Reibungseffekte, • Effekte von einfachen chemischen Reaktionen im Gleichgewicht und Nichtgleichgewicht

eingeführt und um Ansätze zur Beschreibung von Hochtemperaturgaseigenschaften erweitert. 3. Das erworbene Wissen wird durch die Anwendung auf insbesondere Erdwiedereintritt sowie Reichweitenflug von Flugkörpern erweitert.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet insbesondere von Wiedereintrittsfluggeräten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Antriebskomponenten	1049

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Reinhard Niehuis	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10491	VL	Antriebskomponenten	Pflicht	2
10492	UE	Antriebskomponenten	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse aus den Modulen "Strömungsmechanik", "Gasdynamik", "Thermodynamik" und "Antriebssysteme".

Qualifikationsziele

- Die Studierenden sollen ein vertieftes Verständnis der komplizierten Strömungsvorgänge in Turbomaschinen erwerben und die vielfältigen Auslegungsaspekte kennen lernen.
- Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, mithilfe des vermittelten Grundwissens verschiedene Bauweisen von Turbomaschinen und deren unterschiedlicher Anwendungsbereiche richtig einzuordnen und zu bewerten. Sie werden in die Lage versetzt, einfache Entwürfe und Vorprojektierungen selbst vorzunehmen.
- Die Studierenden erhalten einen Überblick über Turbokomponenten in Flugtriebwerken, aber auch Turbokomponenten für andere Anwendungsbereiche wie zum Beispiel die Energietechnik oder die Verfahrenstechnik.
- Die Studierenden sind in der Lage, das Betriebsverhalten von Turbokomponenten sowie deren Zusammenwirken mit anderen Komponenten bzw. Anlagen zu verstehen. Sie lernen dabei auch verschiedene Möglichkeiten zur Regelung von Turbomaschinen und die Auswirkungen von Betriebseinflüssen kennen.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Antriebskomponenten ein vertieftes Grundlagenwissen über Turbomaschinen für den Einsatz in Luftfahrzeugen und anderen Bereichen wie z.B. der Energietechnik:

- Die Studierenden erhalten eine Einführung in die verschiedenen Arten und Typen von Turbomaschinen sowie deren Anwendungsgebiete.
- Ausgehend von der zweidimensionalen, inkompressiblen und reibungsfreien Gitterströmung und der Beschreibung der Profil- und Gittergeometrie werden

<p>Methoden zur Gitterauslegung vermittelt. Darauf aufbauend wird die Betrachtung der reibungsbehafteten Gitterströmung, der transsonischen Gitterströmung sowie das Zusammenwirken von Gittern und Stufen und die dadurch verursachten Strömungsverluste behandelt.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Darauf aufbauend wird auf die dreidimensionale Strömung in Turbomaschinen eingegangen. Ausgehend vom charakteristischen Strömungsbild werden Sekundärströmungsphänomene sowie die dreidimensionalen Schaufelgitterinteraktionen umfassend behandelt. • Die Studierenden werden mit der Auslegungsmethodik für Turbomaschinen vertraut gemacht, und es werden einfache Verfahren für den ersten Entwurf von Turbomaschinen vorgestellt. Darüber hinaus werden einige Auslegungsaspekte im Zusammenhang mit den speziellen strömungstechnischen Anforderungen erläutert und auf die besonderen Festigkeitsfragen für Bauteile in Turbomaschinen eingegangen. • Das Modul schließt mit einer ausführlichen Darstellung der Betriebsbereiche und des Betriebsverhaltens abseits vom Auslegungspunkt, insbesondere bei Verdichtern und dessen Darstellung in Kennfeldern. Nach der Diskussion verschiedener grundsätzlicher Anlagencharakteristiken wird detailliert auf das Zusammenwirken von Turbomaschinen und Anlagen, die Regelung von Turbomaschinen sowie möglicher Betriebseinflüsse eingegangen.
<p>Literatur</p> <ul style="list-style-type: none"> • Cumpsty N.A.: Compressor Aerodynamics. Krieger Publishing Company, 2004 (engl.). • Fister W.: Fluidenergiemaschinen, Band 1 und 2. Berlin: Verlag Springer, 1984, 1986. • Scholz N.: Aerodynamik der Schaufelgitter. Karlsruhe: Verlag G. Braun, 1965. • Traupel W.: Thermische Turbomaschinen, Band 1 und 2. Berlin: Verlag Springer, 1977, 1982.
<p>Leistungsnachweis</p>
<p>Schriftliche Prüfung 90 Minuten</p>
<p>Verwendbarkeit</p>
<p>Voraussetzung für Auswahl und Projektierung von Antriebskomponenten für unterschiedliche Anwendungsbereiche, für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet der Flugantriebe und Turbomaschinen.</p>
<p>Dauer und Häufigkeit</p>
<p>Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master- Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Autonome Systeme	1050

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Hans-Joachim Wünsche	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10501	VÜ	Autonome Systeme	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Notwendig sind gute Kenntnisse in Digitaler Regelungstechnik und Modernen Methoden der Regelungstechnik (vor allem Zustandsraumdarstellung und Zustandsregler). Vorausgesetzt werden ferner die im Modul „Sensortechnik“ vermittelten Kenntnisse sowie die des Moduls „Filter- und Schätzverfahren“. Sinnvoll ist die Kenntnis der im Modul „Prozessrechentchnik“ vermittelten Inhalte.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden
1. wissen aus welchen wesentlichen Elementen ein autonomes System besteht und wie sich dieses von normalen (fern-)gesteuerten oder geregelten Systemen unterscheidet.
 2. verstehen die wesentlichen Schwierigkeiten beim Aufbau autonomer Systeme, und
 3. können die erlernten Kenntnisse im parallel stattfindenden Praktikum "Autonome Systeme" beim Aufbau eines autonomen Modell-Fahrzeugs anwenden: eine einfache "Fahrbahn" wird über eine ins Fahrzeug eingebaute Kamera ausgewertet. Im Wettbewerb optimieren Studenten-Teams ihre entwickelten Zustandsschätzer und -Regler zur Erzielung optimaler Rundenzeiten.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Autonome Systeme einen detaillierten Einblick in den Aufbau eines autonomen Systems am Beispiel eines sich durch visuelle Information in seiner Umgebung autonom bewegenden Roboter-Fahrzeugs. Was ist der Unterschied zwischen einem geregelten System und einem (teil-)autonomen, kognitiven System? Warum sind Roboter heute noch "blind" und "dumm", was bedeutet Kognition für technische Systeme und was sind die wesentlichen technischen Herausforderungen? Ausgehend von einem Überblick über die Entwicklung und den derzeitigen Stand autonomer kognitiver Systeme werden die folgenden Themenkreise behandelt:

<ol style="list-style-type: none"> 1. Weltmodelle und Koordinatensysteme. Die Fähigkeit zur Bewegung als Bestandteil kognitiver Systeme. Dynamische Modelle der zugrundeliegenden Bewegungen, Steuergrößen, einfache Bewegungsfähigkeiten. 2. Perzeption: Wahrnehmung der Umgebung durch maschinelles Echtzeit-Sehen. Verfahren zur Extraktion von Merkmalen aus den Bildern einer Videokamera. Wahrnehmung mittels moderner 360° Laserscanner. 3. Dynamische Szenen aufgrund eigener und fremder Bewegungen. Rekursive Zustandschätzer als Grundlage des 4D-Ansatzes zur modellgestützten Interpretation dynamischer Szenen. 4. Wahrnehmung der Strasse und des Relativzustands des eigenen Fahrzeugs relativ zur Strasse. Fahrzeugführung entlang von Strassen. Anwendung Spurverlassens und Spurhalteassistent. 5. Objekterkennung. Aggregation von Merkmalen zu Objekthypothesen. Methoden zur Modellierung von Objekten. Aufstellung von (adaptiven) Formmodellen ruhender Objekte und zusätzlicher Bewegungsmodelle beobachteter, sich bewogender Objekte der Szene (wie z.B. anderer Fahrzeuge). Anwendung Staufahrassistent. 6. Situationsanalyse und Verhaltensentscheidung. Aggregation von Objekten zu Situationen. Was sind Manöver und Missionen. Generieren situations- und missionsgerechter Verhaltensentscheidungen. Zustandsautomaten zur Verhaltensentscheidung. Überholvorgänge und Abbiegen auf Querstrassen als einfache Ausprägungen Situationsgerechten Verhaltens. Sakkaden zur aktiven Steuerung der Blickrichtung, relevante Objekte.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Autonome, kognitive Systeme werden zukünftig immer stärker in unser Leben vordringen. Fahr- und Flugzeuge werden nicht nur im militärischen Bereich um Assistenzsysteme erweitert, die einen zunehmend autonomen Betrieb ermöglichen. Roboter, die ihre Umgebung wahrnehmen und sich in ihr situationsgerecht verhalten, werden nicht nur Soldaten zur Hand gehen, sondern auch in Fabriken sowie im häuslichen Umfeld schwere, monotone, gefährliche oder ermüdende Aufgaben übernehmen.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Betriebsfestigkeit von Strukturwerkstoffen	1051

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. , habil. rer. nat. Hans-Joachim Gudladt	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
240	84	156	8

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10511	VL	Moderne Strukturwerkstoffe	Pflicht	2
10512	SÜ	Moderne Strukturwerkstoffe	Pflicht	2
10513	VL	Betriebsfestigkeit	Pflicht	2
10514	UE	Betriebsfestigkeit	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				7

Empfohlene Voraussetzungen
Es wird das Bachelor-Studium von LRT sowie das Modul statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen vorausgesetzt.
Qualifikationsziele
<p>Dem Student werden ingenieurwissenschaftliche Inhalte vermittelt, die sich auf das mechanische Verhalten von Werkstoffen beziehen, die im Bereich der Luft- und Raumfahrt eingesetzt werden. Dazu gehören faserverstärkte Kunststoffe (CFK), Metall-Kunststoffverbunde, z.B. Glare, hochfeste Aluminiumwerkstoffe sowie Titan- und Nickelbasislegierungen sowie Keramikverbundwerkstoffe. Das Augenmerk richtet sich dabei primär auf das mechanische Verhalten, auch unter korrosiver Beanspruchung und bei hohen Temperaturen.</p> <p>Im 2. Teil des Moduls werden die Studierenden befähigt, einfache Bauteile in Bezug auf ihr Schädigungsverhalten zu beurteilen und Lebensdauervorhersagen für betriebsnah beanspruchte Bauteile, die auch vorgeschädigt sein können, zu bestimmen. Die Studenten werden damit in die Lage versetzt, Vorgaben für die Kontrolle und Einsatzbewertung betriebsnah beanspruchter bauteilnaher Proben durchzuführen. Diese Fertigkeiten sind unabdingbar, um geeignete Sicherheitskonzepte in der Luft- und Raumfahrt und dem Fahrzeugbau umzusetzen.</p>
Inhalt
Im ersten Abschnitt lernt der Student das mechanische Verhalten von Polymeren und Faserverbundwerkstoffen bevorzugt auf Epoxid-Basis kennen. Darüber hinaus werden dem Studenten die Grundlagen des Schädigungsverhaltens von Verbundwerkstoffen unter schwingender Beanspruchung vermittelt und das korrosionsverhalten von metallischen und polymeren Werkstoffen im Hinblick auf Spannungs- und

Schwingungsrisskorrosion angesprochen. Der Student gewinnt dadurch Einblick in das mechanische Verhalten von Werkstoffen bei hohen Temperaturen, insbesondere im Bereich des Kriechens und der Kriechschädigung.

Im zweiten Abschnitt wird den Studenten eine Übersicht über das spannungsinduzierte Schädigungsverhalten von Strukturwerkstoffen in der Luft- und Raumfahrt vermittelt. Dabei werden sogen. Lastkollektive generiert, die eine betriebsnahe Beanspruchung simulieren, der das Bauteil ausgesetzt ist. Die Lastkollektive werden in Bezug auf ihren Schädigungsgrad quantifiziert. In vielen Fällen wird als Schädigungsgröße der Schwingungsriss im Material charakterisiert. Mit Hilfe geeigneter Detektionsverfahren werden diese Risse im Bauteil erkannt und ihre weitere Entwicklung beobachtet. Geeignete, z. T. lineare Schadensakkumulationsverfahren (z.B. Palmgren/Miner) ermöglichen es, das Schädigungsverhalten rechnerisch zu erfassen und entsprechende Restlebensdauer-Werte bestimmen. Mit Hilfe des „örtlichen Konzeptes“ und unter Verwendung des Spannungsintegral-Konzeptes lassen sich letztendlich Lebensdauervorhersagen für beliebige Bauteilgeometrien durchführen. Die Bewertung beruht auf statistischen Grundlagen, die im Rahmen der Vorlesung unter dem Aspekt der Lebensdauervorhersage vermittelt werden.

Literatur

- Hornbogen E.: Metallische Werkstoffe, Springer Verlag, 2002.
- Easterling K.: Tomorrow's Materials. Dorchester, London: The Institute of Metals, the Dorset Press, 1988.
- Ashby M, F., Jones R.H.: International Science and Technology. Vol. 34&39. Oxford, New York: Peergamon Press.
- Bd. I: An introduction to their properties and application, 1980.
- Bd. II: An introduction of microstructure and design. 1986.
- Courtney T.H.: Mechanical Behaviour of Materials. Series in Materials Science and Engineering. McGraw-Hill, 1990.
- Schwalbe K.-H.: Bruchmechanik metallischer Werkstoffe. Carl Hanser Verlag, 1980.
- Haibach E.: "Betriebsfestigkeit - Verfahren und Daten zur Bauteilbewertung", VDI-Verlag GmbH, Düsseldorf, 1989
- Buxbaum O.: "Betriebsfestigkeit - Sichere und wirtschaftliche Bemessung schwingbruchgefährdeter Bauteile", Verlag Stahleisen mbH., Düsseldorf (1988)
- Schwalbe, K-H.: Bruchmechanik metallischer Werkstoffe, Carl Hanser-Verlag München/Wien (1980)

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 90 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Das erworbene Wissen befähigt den Studenten zum Verständnis von Strukturmaterialien im Bereich Zelle und Triebwerk in Bezug auf das mechanische Verhalten. Darüber hinaus ist das erworbene Wissen Voraussetzung für die Bewertung vorgeschädigter Bauteile im Hinblick auf ihre Verwertbarkeit. Es ist damit Voraussetzung für materialwissenschaftliche Untersuchungen und Entwicklungen neuer Werkstoffe auf sämtlichen Gebieten der Luft- und Raumfahrttechnik.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es beginnt im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres.

Modulname	Modulnummer
Chemische Thermodynamik	1052

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Christian Mundt	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10521	VÜ	Chemische Thermodynamik	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Der Besuch der Vorlesung „Grundlagen der chem. Thermodynamik“ (B.Sc.) wird empfohlen.

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden können die Bedeutung der Chemischen Thermodynamik bei technischen Prozessen mit chemischen Umsetzungen hinsichtlich Machbarkeit, effizienter Prozessführung und Ökologie/Ökonomie erkennen.
2. Die Studierenden können für einfache Fälle quantitative Aussagen machen und komplexere abschätzen.
3. Die Studierenden erkennen die Bedeutung realer und idealer Betrachtungsweisen.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Chemische Thermodynamik das Wissen zur Thermodynamik chemischer Reaktionen in unterschiedlicher Zusammensetzung im Wesentlichen bezogen auf Gleichgewichtszustände.

1. Die Studierenden erwerben Wissen über die Behandlung chemischer Umsetzungen sowohl in der Gasphase (homogen) als auch in mehrphasigen Gemischen (heterogen).
2. Ausgehend von einigen Grundlagenbetrachtungen (-> B.Sc. Vorlesung) werden beispielsweise folgende Gebiete behandelt:
 - Affinität,
 - Unterscheidung realer und idealer Systeme,
 - Exergie und
 - Mehrphasengleichgewichte.

3. Das erworbene Wissen wird durch die Anwendungen wie Verbrennungsvorgänge vertieft und durch kurze Betrachtungen zur Kinetik erweitert.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder Mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Computational Fluid Dynamics	1053

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. (habil) Markus Klein	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10531	VL	Computational Fluid Dynamics (CFD)	Pflicht	2
10532	UE	Computational Fluid Dynamics (CFD)	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Kenntnisse in numerischer Mathematik (entsprechend den Inhalten des Bachelor- und Master-Moduls "Numerische Mathematik"). Vorlesung Strömungsmechanik.

Qualifikationsziele
Die numerische Behandlung von strömungsmechanischen Problemstellungen ist für viele Bereiche der Luft- und Raumfahrt zu einem unentbehrlichen Standard-Werkzeug geworden. Die Vorlesung "Computational Fluid Dynamics (CFD)" macht die Studenten mit den Verfahren vertraut, mit denen sich der praktisch arbeitende Ingenieur konfrontiert sieht. Dazu gehören die eigentliche Berechnung inkompressibler und kompressibler Strömungen, sowie eine Einführung in die Theorie der Turbulenzmodellierung.

Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Beispiele von CFD Simulationen • Gittergenerierung, Gitter und ihre Eigenschaften • Behandlung inkompressibler Strömungen • Behandlung kompressibler Strömungen • Behandlung von turbulenten Strömungen (DNS, LES, DES, URANS, Turbulenzmodelle) • Grundgleichungen der Fluidodynamik, Näherungen und mathematischer Charakter • Finite Differenzen Methode • Finite Volumen Methode • Zeitintegrationsverfahren für instationäre Strömungen • Eigenschaften finiter Approximationen • Lösungsverfahren für lineare Gleichungssysteme • Lösungsverfahren für die Navier-Stokes-Gleichungen inkompressibler Strömungen

<ul style="list-style-type: none">• Randbedingungen
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Blazek J.: Computational Fluid Dynamics: Principles and Applications. Elsevier, Amsterdam, 2001.• Ferziger J.H., Peric M.: Numerische Strömungsmechanik. Springer-Verlag, Berlin Heidelberg, 2007.• Hirsch Charles: Numerical Computation of Internal and External Flows. Vol. I&II. Butterworth Heinemann, 2007.• LeVeque Randall J.: Finite Volume Methods for Hyperbolic Problems. Cambridge Texts in Applied Mathematics. Cambridge University Press, 2002.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten (Hilfsmittel: selbst angefertigte Mitschrift aus der Vorlesung (1xDINA4 beidseitig beschrieben), kein Taschenrechner) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)
Verwendbarkeit
Das Modul kann in allen technisch orientierten Bereichen des LRT-Studiums verwendet werden.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Dynamik und Regelung von Satelliten	1054

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Roger Förstner	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10541	VL	Dynamik und Regelung von Satelliten	Pflicht	2
10542	UE	Dynamik und Regelung von Satelliten	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse, wie sie in den Bachelor- und Master-Modulen der „Höheren Mathematik“, der „Technischen Mechanik“ sowie der „Werkstoffkunde“ vermittelt werden.
Qualifikationsziele
Die Studierenden: <ul style="list-style-type: none"> • können die Bedeutung der Dynamik und Lageregelung von Satelliten mit ihren Nutzungsmöglichkeiten zeitgemäß einordnen. • haben ein Verständnis der Lagekinematik und -dynamik von Satelliten • kennen die verschiedenen Lageregelungskonzepte für Satelliten sowie deren Besonderheiten und Einsatzbereiche.
Inhalt
In dieser Vorlesung wird das Gebiet der Dynamik und Regelung von Satelliten am Beispiel der gebräuchlichsten Methoden der Lageregelung (Spinstabilisierung, Gravitationsgradienten- und Dreiaachsenstabilisierung) vertieft. Drehbewegungen und kinematische Zusammenhänge werden mit Hilfe von Richtungskosinusmatrix, Eulerwinkel-Drehmatrix und Quaternionen mathematisch dargestellt. Die Darstellung in verschiedenen gegeneinander bewegten Referenzsystemen wird abgehandelt, um die Ausrichtung von Satelliten in Umlaufbahnen beschreiben zu können. Mit Hilfe der Eulergleichung werden dann die dynamischen Gesetze von Drehbewegungen abgeleitet, Stabilitätsuntersuchungen werden durchgeführt und die Auswirkungen von Störmomenten, wie sie im erdnahen und geostationären Orbit wirken, werden analysiert. Die Funktionsweise von Aktuatoren wie Drallräder, Reaktionsräder, Elektromagneten und Kaltgassysteme in Regelkreisen werden behandelt. Gliederung der Vorlesung: <ul style="list-style-type: none"> • Einführung • Lagekinematik

<ul style="list-style-type: none">• Lagedynamik• Kreiseldynamik• Spin-Stabilisierung• Gravitationsgradienten-Stabilisierung• Dreiachsen-Stabilisierung• Lagemanöver
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Steiner, Schagerl: Raumflugmechanik• Hughes P.C.: Spacecraft Attitude and Dynamics
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten <ul style="list-style-type: none">• 30 Minuten Frageteil: keine Hilfsmittel• 60 Minuten Aufgabenteil: Skript, Formelsammlung, Taschenrechner
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen, angewandte Forschung sowie Projektmanagement auf dem Gebiet der Raumfahrt.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Erdbeobachtung	1055

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Wahlpflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	84	66	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10552	VL	Interferometrische SAR-Methoden	Pflicht	1
10553	UE	Interferometrische SAR-Methoden	Pflicht	1
10554	VL	Radar- und Lasermethoden	Pflicht	2
11471	VÜ	Optische Fernerkundung	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				7

Empfohlene Voraussetzungen
Mathematik, Experimentalphysik, Messtechnik, Programmierkenntnisse.

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Absolventen besitzen grundlegende Kenntnisse über die Erdbeobachtung bzw. über moderne Fernerkundungsverfahren und -sensoren inkl. der synthetischen abbildenden Radarsysteme (SAR). • Sie kennen die Systemtechniken und die wesentlichen Auswerteverfahren unter Anwendung der digitalen Datenverarbeitung. • Ihnen sind die vielfältigen Anwendungen wie auch der militärischen Nutzung dieser Technologien (bspw. hyperspektrale Zielpunktidentifikation, militärische Radarfernerkundung) bekannt. • Sie haben einen Einblick in die innovativen Verfahren der Phasenauswertung bei SAR mit ihren Möglichkeiten zur Ableitung digitaler Höhenmodelle aus Bildpaaren und zur Detektion von Oberflächenänderungen (Deformationsanalyse) mit Hilfe von Bild-Stapeln (Stacks) erhalten. Damit verstehen sie die Voraussetzungen, die notwendigen Planungsschritte und die gesamte Auswertekette, die zur Ableitung hochwertiger Geo-Endprodukte notwendig sind. • Die Studierenden erhalten in der Vorlesung und Übung Optische Fernerkundung eine Übersicht über Sensoren und Techniken der optischen Fernerkundung. Ein Schwerpunkt liegt im Bereich der photogrammetrischen zwei- (2D) und dreidimensionale (3D) Erfassung von Objekten für Geoinformationssysteme (GIS), wie z.B. Straßen, Gebäude, Vegetation, aus Luftbildern. Es wird ein Überblick über verfügbare Sensorsystem für Flugzeuge und auf Satelliten gegeben. Es wird

aufgezeigt, wie mittels überwachter oder unüberwachter Klassifikation die spektrale Bildinformation genutzt werden kann, um Objektarten, wie z.B. Wald, Wiese oder Siedlung, zu unterscheiden. Für alle Sensoren und Techniken wird die praktische Anwendbarkeit herausgehoben.

Inhalt

Optische Fernerkundung

(Prof.Dr. Helmut Mayer, Fakultät für Informatik)

Die Vorlesung Optische Fernerkundung legt zuerst Grundlagen der Bilderzeugung insbesondere in Bezug auf die Blickrichtungsabhängigkeit der Rückstrahlung. Dies führt zu optischen Sensoren auf Flugzeugen

und Satelliten im sichtbaren und im infraroten Bereich sowie zu Hyperspektralsensoren. Vor allem Erstere sind die Grundlage für die photogrammetrische Stereoauswertung, für die Eigenschaften und Produkte beschrieben werden, sowie für die geometrische Bildverzerrung (Orthophotogenerierung). Für die Auswertung der spektralen Information der Sensoren werden Techniken der überwachter und unüberwachter Klassifikation, wie z.B. Maximum Likelihood, Support Vector Machines (SVM) und Clusteranalyse vorgestellt. Als weitere Datenquelle für GIS werden sowohl luft- als auch bodengestützte Laserscanner eingeführt und es werden Orientierung, Systeme und Anwendungen präsentiert.

Radar- und Lasermethoden

(Honorarprofessor Dr. Helmut Süß, DLR, Oberpfaffenhofen)

- Einleitung und allgemeiner Überblick
- Maxwell'sche Gleichungen / Elektromagnetische Wellen an Grenzflächen
- Streuung elektromag. Wellen an künstlichen und natürlichen Objekten
- Radartechnik
- SAR-Prinzip
- SAR-Systeme
- SAR - Interferometrie (Überblick/Einführung)
- Lasermethoden

Interferometrische SAR-Methoden

(Honorarprofessor Dr. Helmut Süß, DLR, Oberpfaffenhofen)

- InSAR: Interferometrisches SAR (Generierung digitaler Höhenmodelle)
- Verwendung optischer Daten zur Höhenmodellierung (Exkurs)
- DInSAR: Differentielles interferometrisches SAR (Deformationsdetektion)
- PSInSAR/IPTA: Persistent Scatterer Methoden

Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Albertz J.: Einführung in die Fernerkundung. Darmstadt: Wissenschaftliche Buchgesellschaft, 2001. (Standardlehrbuch für die Veranstaltung "Einführung in die Erdbeobachtung"). • Lillesand T.M., Kiefer R.W.: Remote Sensing and Image Intepretation. John Wiley & Sons Inc, 2008. (wichtige Ergänzung für die Veranstaltung "Einführung in die Erdbeobachtung?"). • Efford N.: Digital Image Processing. Addison-Wesley, 2000. (Ergänzungen für die Veranstaltung "Einführung in die Erdbeobachtung"). • CEOS - Committee on Earth Observation Satellites: The Earth Observation Handbook. ESA Special Publication SP-1315. June, 2008. (Online-Version: http://www.eohandbook.com). • Borengasser M., Hungate W.S., Watkins R.: Hyperspectral Remote Sensing. Principles and Applications. CRC Press, 2007. • Kalacska M.; Sanchez-Azofeifa G.A. (editors): Hyperspectral Remote Sensing of Tropical and Sub-Tropical Forrests. CRC Press, 2008. • Massonet D.; Souyris J.-C.: Imaging with Synthetic Aperture Radar. 1. Auflage, EPFL Press, 2008. (Lehrbuch für die Veranstaltungen "Radar- und Lasermethoden" sowie "Interferometrische SAR-Methoden?"). • Ferretti A., Monti-Guarnieri A., Prat, C., Rocca F. Massonet D.: InSAR Principles-Guidelines for SAR Interferometry Processing and Interpretation. ESA technical publication TM-19, February, 2007. (Standardlehrbuch für die Veranstaltung "Interferometrische SAR-Methoden").
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten
Verwendbarkeit
Erweiterung des Grundwissens auf den Gebieten optische, multispektrale, hyperspektrale sowie Radar-Fernerkundung und anderer Erdbeobachtungsverfahren. Verständnis der Auswerteprozesse und Anwendungen bei der militärischen und zivilen Nutzung der Fernerkundung. Erarbeitung von Spezialwissen auf dem Gebiet der interferometrischen SAR-Verfahren bspw. zur Ableitung von digitalen Höhenmodellen als wesentliche zivile und militärische Planungs- und Kartengrundlage.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert zwei Trimester, es beginnt im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres.

Modulname	Modulnummer
Filter- und Schätzverfahren	1056

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Hans-Joachim Wünsche	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10561	VL	Filter- und Schätzverfahren	Pflicht	2
10562	UE	Filter- und Schätzverfahren	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Notwendig sind gute Kenntnisse der in den Modulen „Digitale Regelung“ und „Moderne Methoden der Regelungstechnik“ vermittelten Kenntnisse (vor allem zeitdiskrete Zustandsraumdarstellung), sowie Grundkenntnisse in Stochastik und höherer Mathematik.

Qualifikationsziele

Die Studierenden

1. kennen die wesentlichen Verfahren zur Filterung verrauschter Messdaten und zur Schätzung unbekannter Zustandsgrößen aus solchen Daten.
2. verstehen die wesentlichen Unterschiede zwischen den einzelnen Verfahren und kennen ihre Vor- und Nachteile
3. können die erlernten Kenntnisse im darauf folgenden Praktikum „Autonome Systeme“ beim Aufbau eines autonomen Modell-Fahrzeugs anwenden. Dabei wird eine einfache „Fahrbahn“ über eine ins Fahrzeug eingebaute Kamera erfasst, woraus über die erlernten Schätzverfahren der Bewegungszustand des Fahrzeugs geschätzt wird. Im Wettbewerb optimieren Studenten-Teams diese Zustandsschätzer und dazu entwickelte Zustandsregler zur Erzielung optimaler Rundenzeiten.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Filter- und Schätzverfahren einen detaillierten Einblick in Methoden zur optimalen Schätzung von nicht direkt oder nur schlecht messbaren Zustandsgrößen aus verrauschten Messgrößen. Ausgehend von einer Wiederholung von Grundlagen der Stochastik werden Verfahren zur Filterung verrauschter Messdaten und zur Schätzung nicht messbarer Zustandsgrößen aus verrauschten Messdaten vorgestellt. Im Einzelnen werden folgende Themen behandelt:

<ol style="list-style-type: none"> 1. Einführung: Wiederholung zur Darstellung linearer, zeitdiskreter Systeme im Zustandsraum und zur Beobachtbarkeit. Auffrischung von Grundlagen der Stochastik und der Fehlermodellierung. Wahl von Koordinatensystemen. 2. Lineare Schätzer: Lineare Ausgleichsrechnung (mehr Gleichungen als Unbekannte) und lineare, gewichtete Ausgleichsrechnung. Hieraus Ableitung des Gauss-Markov-Schätzers sowie des rekursiven Gauss-Markov-Schätzers. 3. Wiederholung des Luenberger Beobachters im Zustandsraum 4. Kalman-Filter: Ausgehend vom regulären, diskreten Kalman Filter werden das erweiterte Kalman Filter sowie das stabilisierte Kalman Filter behandelt. Filter-Tuning, Genauigkeit, Vergleich mit dem Beobachter. Sequentielle Innovation. 5. Einführung in die Square Root Filter. Der UD-faktorierte Kalman Filter. 6. Unscented Kalman Filter. 7. Partikel filter 8. Spezielle Themen der Filter- und Schätztheorie: <ul style="list-style-type: none"> • Verarbeitung von Messwerten aus unterschiedlichen Zeitpunkten. • Zuordnung realer Messwerte zu vorhergesagten Messwerten (welcher Messwert gehört zu welchem Objekt?). • Datenfusion
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Sehr viele ingenieurtechnische Aufgaben erfordern die Rekonstruktion oder Filterung von Daten aus verrauschten Sensordaten oder Messwerten. Anwendungen reichen von der Schätzung der Trajektorie von Flugkörpern oder der Bahn von Satelliten oder anderer Fahrzeuge bis zur Bestimmung der eigenen Lage z.B. über GPS Laufzeitmessungen. Darüberhinaus sind viele regelungstechnische Aufgaben erst nach Beobachtung oder Schätzung nicht direkt messbarer Zustandsgrößen lösbar, z.B. nach Schätzung der Position des eigenen Fahrzeugs oder Flugzeugs im 3D-Raum aus den 2D-Bildern einer on-board Kamera oder eines Laserscanners.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Finite Elemente	1057

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. habil. Alexander Lion	Pflicht	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10571	VL	Finite Elemente	Pflicht	2
10572	UE	Finite Elemente	Pflicht	1
10573	P	Finite Elemente	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

„Mechanik“ oder „Technische Mechanik I und II“. Sinnvoll sind auch die Module Technische Mechanik III und Höhere Technische Mechanik.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden erlernen die Grundbegriffe und theoretischen Hintergründe der linearen FEM sowie ihre Abgrenzung zu anderen numerischen Verfahren.
- Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, einfache linear elastische Strukturen mit der Finiten Elemente Methode eigenständig zu berechnen.
- Erlernen der Grundlagen in der Bedienung eines kommerziellen Finiten Elemente Programms.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Finite Elemente das Grundwissen zur numerischen Berechnung von einfachen mechanisch beanspruchten linear elastischen Strukturen. Ferner werden die Grundlagen bereitgestellt, sich in kommerzielle Finite Elemente Programme einzuarbeiten.

- Übersicht über numerische Näherungsverfahren (z.B. Differenzen-, Galerkin- und Ritzverfahren), Historische Einordnung der Finiten Elemente Methode.
- Mathematische Grundlagen, Einführung in die Variationsrechnung, Prinzip der virtuellen Arbeit.
- Herleitung einfacher Elementformulierungen am Beispiel von Stäben, Balken und Scheiben.
- Anwendung der Methode auf komplexere Strukturen aus mehreren Elementen wie z.B. Fachwerken, Berechnung von Eigenmoden und -frequenzen mit der FE Methode, weiterführende Elementformulierungen.
- Numerische Aspekte bei der Finiten Elemente Methode, Partitionierung und Konditionierung von Matrizen.

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Betten: Finite Elemente für Ingenieure 1 und 2, Springer Verlag• Knothe, Wessels: Finite Elemente, Springer Verlag• Link: Finite Elemente in der Statik und Dynamik, Teubner Verlag• Müller, Groth: FEM für Praktiker Band 1, Expert Verlag• Bathe: Finite Elemente Methoden, Springer Verlag
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Das erworbene Wissen ist Voraussetzung für wissenschaftliche Untersuchungen sowie für angewandte Forschung und Entwicklung auf sämtlichen Gebieten der Luft- und Raumfahrttechnik. Das Modul Finite Elemente bildet die Grundlage für weiterführende Lehrveranstaltungen des Masterstudiums.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugführungssysteme	1058

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Axel Schulte	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
210	60	150	7

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10581	VL	Flugdynamik und Flugregelung	Pflicht	3
10582	VL	Flugführung und Navigation	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
<ul style="list-style-type: none"> • Allgemeine ingenieurwissenschaftliche Grundlagen • Grundkenntnisse in Aerodynamik Grundkenntnisse in Flugmechanik (stationäre Flugzustände, statische Stabilität) • Kenntnisse in Systemanalyse und Regelkreissynthese

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden verstehen die Aufgaben der Flugdynamik und Flugregelung und können das Wissensgebiet in den Kontext der luftfahrttechnischen Disziplinen einordnen. • Die Studierenden sollen die physikalischen Ursachen der auf das Flugzeug wirkenden Kräfte und vor allen Momente in der Längs- und Seitenbewegung kennen und diese in systematischer Weise anhand der Derivativschreibweise identifizieren können. • Die Studierenden sollen die Bewegungsdifferentialgleichungen des Flugzeugs verstehen und deren Linearisierung um einen Bezugsflugzustand nachvollziehen können. • Die Studierenden sollen die typischen Eigenbewegungsformen eines konventionellen Flächenflugzeugs kennen und daran die dynamischen Stabilitätsbedingungen diskutieren können. • Die Studierenden sollen die Anwendung regelungstechnischer Methoden auf die Differentialgleichungen der Flugzeugbewegung nachvollziehen können und anhand der Resultate das dynamische Übertragungsverhalten des Flugzeugs diskutieren können. • Die Studierenden sollen die wichtigsten Dämpfungs- und Regelkreise der Flugregelung mit Frequenzbereichsmethoden (Wurzelortskurvenverfahren) diskutieren können und anhand dessen die Eignung und die Eigenschaften bestimmter Rückführungen diskutieren können.

- Die Studierenden verstehen systemdynamischen Wirkungsschleifen der Flugführung und deren hierarchische Struktur.
- Die Studierenden können die wesentlichen Flugführungssysteme in ihrer Funktion in dieses Wirkgefüge einordnen und verstehen die Gesamtfunktion im Hinblick auf die Ziele Missionserfüllung und Prozessoptimierung.
- Die Studierenden kennen die wichtigsten klassischen und modernen Flugführungssysteme zur Flugzustandsmessung, Navigation, Überwachung, Bedienung und Anzeige, Flugregelung und Flugmanagement und verstehen ihre Wirkungsweise, Funktion und ihren prinzipiellen Aufbau sowie die wichtigsten Fehlereffekte.
- Die Studierenden können die wichtigsten für die Flugplanung und das Flugmanagement notwendigen Navigationsberechnungen auf dem Großkreis durchführen.
- Die Studierenden kennen die wichtigsten Radaranwendungen in der Luftfahrt.
- Die Studierenden erkennen die Bedeutung des Menschen (Piloten) im Wirkgefüge der Flugführung und im Hinblick auf die Auslegung von automatisierten Flugführungsfunktionen.

Inhalt

Das Modul „Flugführungssysteme“ setzt sich aus zwei Lehrveranstaltungen zusammen. Diese sind „Flugdynamik & Flugregelung“ und „Flugführung & Navigation“.

Lehrveranstaltung „Flugdynamik & Flugregelung (FDFR)“:

Die Studierenden erwerben in der Lehrveranstaltung „Flugdynamik & Flugregelung“ das luftfahrttechnische Wissen zur Beschreibung und Analyse des dynamischen Verhaltens aerodynamisch getragener, konventioneller Flächenflugzeuge, sowie dessen Modifikation durch Flugregelsysteme einschließlich grundlegender Autopilotfunktionen. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden erhalten einen Überblick über die Ziele und Aufgaben der Flugdynamik und Flugregelung, die Einordnung des Fachgebiets in die Disziplinen der Luftfahrttechnik und die Bedeutung in den Wirkungsschleifen der Flugführung.
- Die Studierenden werden mit den in der Flugzeuglängsbewegung wirkenden Kräften und Momenten vertraut gemacht. Dabei werden aus den verschiedenen Flugzuständen resultierenden Einflüsse untersucht und in der Schreibweise der aerodynamischen Derivative dargestellt. Dabei werden im Einzelnen die folgenden Aspekte behandelt:

- o Anstellwinkel- und Höhenrudereinfluss auf das Nickmoment

- o Nickdämpfung und Manöverpunkt

- o Weitere Derivative des Nickmoments, des Auftriebs und des Widerstands

- Die Studierenden werden mit den in der Flugzeugseitenbewegung wirkenden Kräften und Momenten vertraut gemacht. Dabei werden die aus den verschiedenen Flugzuständen (z.B. Schieben, Gieren, Rollen) resultierenden Einflüsse von Flügel, Leitwerken und Rumpf untersucht und in der Schreibweise der aerodynamischen Derivative dargestellt. Dabei werden im Einzelnen die folgenden Aspekte behandelt:

- o Windfahnenstabilität und weitere Derivative der Gierbewegung (z.B.

Gierdämpfung, Giersteuerung, Seitenkraft)

- o Derivative der Rollbewegung (z.B. Rolldämpfung, Rollsteuerung)

- o Kopplungsmomente (z.B. Schiebe-Rollmoment, Roll-Giermoment)

- Die Studierenden erhalten einen detaillierten Einblick in die Herleitung der nichtlinearen Bewegungsdifferentialgleichungen der Flugzeuginnenbewegung ausgehend von den Newtonschen Gesetzen. Sie werden mit dem Konzept der Linearisierung vertraut gemacht, welches am Beispiel des horizontalen unbeschleunigten Geradeausflugs dargestellt wird. Analog wird die Flugzeugseitenbewegung behandelt.
- Die Studierenden lernen die Anwendung regelungstechnischer Konzepte (z.B. Zustandsraumdarstellung, Analyse der Eigenwerte, dynamische Stabilität) auf die linearen Bewegungsdifferentialgleichungen und analysieren auf diese Weise die typischen Eigenbewegungsformen des konventionellen Flächenflugzeugs (Anstellwinkelschwingung, Phugoide, Taumelschwingung, Rollbewegung und Spiralsturz) im Hinblick auf Stabilität, Eigenfrequenz und Dämpfung.
- Die Studierenden lernen den Übergang der Derivativschreibweise auf die in der Flugregelung üblichen Ersatzgrößen kennen und werden auf Basis der Zustandsraumdarstellung der Bewegungsgleichungen und deren Lösung mittels der Laplace-Transformation mit der Berechnung von Einzelübertragungsfunktionen der Längs- und Seitenbewegung des Flugzeugs vertraut gemacht.
- Anhand der Pol-/Nullstellenkonfiguration entsprechender Übertragungsfunktionen lernen die Studierenden die Reaktionen des Flugzeugs auf bestimmte Steuereingaben kennen (z.B. Allpassverhalten).
- Die Studierenden lernen die wichtigsten automatischen Steuerungsarten, wie Vorgaberegulung („Fly-by-wire“) und Autopilot kennen.
- Die Studierenden lernen die wichtigsten Eingrößen-Rückführungen in der Flugzeuginnen- und -seitenbewegung kennen und diskutieren diese anhand der Wurzelortskurvenmethode in der komplexen Zahlenebene. In diesem Zusammenhang sind z.B. der Nick- und Gierdämpfer, der Nicklagereger und ggf. auch der Höhenregler auf Basis sequenzieller Kreisschließung zu nennen.

Lehrveranstaltung „Flugführung & Navigation (FFN)“:

Die Studierenden erwerben in der Lehrveranstaltung „Flugführung & Navigation“ das luftfahrttechnische Wissen über die wichtigsten klassischen und modernen Flugführungssysteme und deren Zusammenwirken auf Systemebene. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden erhalten einen Überblick über den Systembegriff der „Flugführung“ und die Einordnung des Fachgebiets in die Disziplinen der Luftfahrttechnik.
- Die Studierenden lernen das Wirkgefüge der verschiedenen Flugführungssysteme, d.h. die Wirkungsschleifen der Flugführung kennen. Hierbei werden verschiedene Varianten wie z.B. der Aspekt der Flugführung von UAV („Uninhabited Aerial Vehicles“) diskutiert. Die betrachteten Systeme sind Flugregelungs- und Flugmanagementsysteme, die dazu gehörigen Flugzustands- und Navigationssensoren bzw. -systeme, Warnsysteme sowie Bedien- und Anzeigesysteme.
- Die Studierenden werden mit den Grundbegriffen der Navigation, insbesondere der Luftfahrtnavigation vertraut gemacht. Hierzu zählen die Kenntnis des Navigationsraums der Luftfahrt, der sphärischen Trigonometrie zur Kurs- und Entfernungsberechnung auf dem Großkreis sowie Grundlagen der Kartografie.

<ul style="list-style-type: none"> • Die Studenten werden mit den ersten Grundbegriffen des Luftverkehrsmanagements und der Luftraumstruktur vertraut gemacht. • Die Studierenden lernen die wichtigsten klassischen Flugzustandssensoren kennen. In diesem Zusammenhang werden Luftdatensensoren (Höhenmesser, Fahrtmesser, Variometer) und Kreiselgeräte (Horizontkreisel, Kurskreisel, Wendezeiger, Laserkreisel) hinsichtlich der physikalischen Grundlagen und Wirkprinzipien erläutert. • Die Studierenden werden in die Grundlagen der wichtigsten Navigationssensoren bzw. -systeme eingeführt. In diesem Zusammenhang werden die Prinzipien der Funknavigation, Trägheitsnavigation und Satellitennavigation erläutert. • Die Studierenden lernen die Grundbegriffe der Anwendung der Radartechnik in der Luftfahrt kennen. Hierbei werden die Primärradarsysteme Strecken-, Flughafen-, Anflug-, Rollfeld- und Wetterradar sowie Sekundärradar adressiert. • Die Studierenden lernen die wichtigsten modernen Warnsysteme der Luftfahrt kennen. Hierbei werden die Wirkprinzipien des ACAS / TCAS („Airborne/Traffic Collision Avoidance System“) und des E-GPWS / TAWS („Enhanced Ground Proximity Warning System“ / „Terrain Awareness & Warning System“) diskutiert. • Die Studierenden lernen die wesentlichen Funktionen eines FMS („Flight Management System“) kennen. • Die Studierenden erhalten einen ersten Einblick in Fragestellungen des Zusammenwirkens zwischen dem Menschen (Piloten), dem Flugzeug und den automatisierten Flugführungssystemen.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 120 Minuten
Verwendbarkeit
In diesem Studiengang: Voraussetzung für das Modul „Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum“ Voraussetzung für das Modul „Flugführung & Automation“ Voraussetzung für Teilnahme am App. Praktikum „Flugführungssysteme“
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert zwei Trimester, es beginnt mit „Flugdynamik & Flugregelung“ im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahrs, „Flugführung & Navigation“ findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum	1059

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Axel Schulte	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10591	P	Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

- Allgemeine ingenieurwissenschaftliche Grundlagen
- Kenntnisse in Flugdynamik & Flugregelung
- Kenntnisse in Systemanalyse und Regelkreissynthese
- Grundkenntnisse in numerischer Mathematik
- Programmierkenntnisse in Matlab/Simulink

Qualifikationsziele

- Die Studierenden können Theoriewissen zu Flugdynamik und Flugregelung in ein Software-System zur Simulation der Flugdynamik eines Flugzeugs umsetzen und vertiefen.
- Die Studierenden können eine Trimmrechnung durchführen und die Parameter eines linearen Systemmodells berechnen.
- Die Studierenden können die Zustandsgleichungen (linear und nicht-linear) für die Flugzeugbewegung unter Nutzung von Matlab/Simulink implementieren und numerisch lösen.
- Die Studierenden lernen die wichtigsten Flugregelungsfunktionen und deren rechnerische Realisierung sowie die dazu notwendigen Methoden und deren Anwendung kennen.
- Die Studierenden erfahren in der Praxis die Auswirkungen der Modifikation von Flugeigenschaften, sowohl durch Veränderungen der Aerodynamik als auch durch Maßnahmen der Flugregelung.
- Die Studierenden verstehen in der Praxis die Grenzen einer Reglerauslegung am linearen Modell und erkennen die Notwendigkeit von Maßnahmen wie „Gain-Scheduling“.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul „Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum“ Fertigkeiten zur Simulation des dynamischen Verhaltens aerodynamisch getragener,

<p>konventioneller Flächenflugzeuge einschließlich der Modifikation durch Flugregelsysteme auf dem Digitalrechner. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden erarbeiten angeleitet den modularen Aufriss eines Softwaresystems zur Simulation des dynamischen Verhaltens eines Flugzeugs. Dazu zählen Komponenten wie die Umgebungssimulation (Atmosphäre), die Flugzeugdynamik, das Flugregelungssystem, die Flugführungsanzeige, die Ansteuerung durch Cockpitbedienelemente und die Simulationssteuerung. • Die Studierenden führen anhand von Modelldaten folgende Berechnungen unter Nutzung von Matlab durch: Bezugsflugzustand/Trimmrechnung, Ersatzgrößen/lineares Zustandsraummodell. • Die Studierenden entwickeln und testen eine Software zur Flugsimulation auf der Basis des in der Lehrveranstaltung „Flugdynamik & Flugregelung“ erworbenen Theoriewissens mit dem Schwerpunkt auf der Längsbewegung des Flugzeugs. Hierbei soll ein nicht-lineares sowie ein lineares Modell zu Grunde gelegt werden. Die Softwareentwicklung soll in Matlab/Simulink erfolgen. • Die Studierenden legen verschiedene Dämpfungs- und Regelungsfunktionen (z.B. Nickdämpfer, Nickratenregler, Nicklagereger, C*-Regelung, Bahnregler, Höhenregler, einfache Autopilotenfunktionen) aus. Bei der Reglerauslegung kommen verschiedene regelungstechnische Methoden (z.B. Wurzelortskurvenverfahren, Zustandsraumverfahren) sowie Reglertypen zum Einsatz (z.B. Proportionalregler, Kompensationsfilter, Gain-Scheduling). • Die Studierenden integrieren die entwickelten Module einschließlich der Regler in der Flugsimulationsumgebung (linear und nicht-linear) zu einem funktionstüchtigen Gesamtsystem zur Flugsimulation und testen diese für mehrere Bezugsflugzustände. • Die Studierenden experimentieren mit dem Simulator im Hinblick auf die Untersuchung unterschiedlicher Flugeigenschaften. Dazu sollen Peripheriegeräte angeschlossen werden, die eine virtuelle Echtzeitsimulation ermöglichen.
Leistungsnachweis
Benoteter Schein
Verwendbarkeit
<p>In diesem Studiengang:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Ideale Voraussetzung für bestimmte Masterarbeiten im Studienschwerpunkt „Flugführungssysteme“
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugführung und Automation	1060

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Axel Schulte	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10601	VÜ	Flugführung und Automation	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Allgemeine ingenieurwissenschaftliche Grundlagen
Kenntnisse in Flugführung & Navigation

Qualifikationsziele

- Die Studierenden verstehen die Notwendigkeit der Einbeziehung des Menschen in die Entwicklung komplexer Systeme.
- Die Studierenden kennen die Grundansätze der anthropotechnischen Herangehensweise an das Erstellen von Anforderungen an Automation.
- Die Studierenden kennen in Grundzügen Modelle menschlicher Informationsverarbeitung unter besonderer Berücksichtigung menschlicher Leistungsgrenzen. Die Studierenden verstehen die Anwendung dieser Modelle bei der Analyse menschlichen Fehlverhaltens insbesondere in der Flugführung.
- Die Studierenden akzeptieren moderne Möglichkeiten zur fortschrittlichen Gestaltung von komplexen, automatisierten Systemen und deren Zusammenwirken mit dem menschlichen Operateur.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul „Flugführung & Automation“ einen forschungsnahen Einblick in Fragestellungen des Zusammenwirkens von menschlichen Operateuren (Piloten) mit komplexer Automation im Umfeld der luftfahrttechnischen Anwendung, sowie in die menschengerechte Auslegung entsprechender Automationsfunktionen im Sinne einer Optimierung des Gesamtsystems. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden werden mit der Herangehensweise der Anthropotechnik vertraut gemacht und für die Notwendigkeit derartiger Ansätze im Zusammenhang mit der Entwicklung und Einführung komplexer Automation sensibilisiert.
- Die Studierenden lernen systematische Betrachtungsweisen des Elements Automation in Mensch-Maschine-Systemen kennen und erwerben Kenntnisse zur Analyse des Zusammenwirkens von Mensch und Automation. Hierbei kommt insbesondere das Konzept des Arbeitssystems zur Anwendung.

- Die Studierenden werden mit der Anwendung dieser Ansätze auf Automation im Flugzeugcockpit vertraut gemacht und lernen herkömmliche Flugführungssysteme in diesen Kontext einzuordnen. Sie lernen Klassifizierungsschemata der Cockpit-Automation kennen.
- Die Studierenden lernen konventionelle Ansätze zur Gestaltung der Aufgabenteilung zwischen Mensch und Automation kennen, wie z.B. left-over-Prinzip, MABA-MABA, Levels-of-automation und erwerben sich Kompetenz in der kritischen Beurteilung dieser Ansätze.
- Die Studierenden erhalten einen Überblick über die Grundlagen der kognitiven Psychologie. Dazu zählt ein Abriss über Themen wie z.B. Wahrnehmung, Aufmerksamkeit, Gedächtnis, Denken und Problemlösen. Ferner lernen die Studenten moderne kognitionspsychologische Konzepte wie Beanspruchung und Situationsbewusstsein kennen und wie diese zur Beurteilung der Mensch-Maschine-Interaktion herangezogen werden.
- Die Studierenden lernen anhand des Modells von Rasmussen menschliches Verhalten in der Fahrzeug- und Prozessführung einzuordnen. Dazu werden die Verhaltensebenen im Detail diskutiert und in den Anwendungskontext der Flugzeugführung übertragen. Auf dieser Basis lernen die Studierenden Modelle menschlichen Fehlverhaltens kennen.
- Ausgehend von dieser Theorie werden Flugunfälle analysiert, welche auf menschliche Fehlleistungen im Zusammenhang mit komplexer Cockpit-Automation zurückzuführen sind, und es werden systematische Schlussfolgerungen abgeleitet.
- Die Studierenden werden mit dem Ansatz der kognitiven und kooperativen Automation und dem Begriff der wissensbasierten Assistenzsysteme vertraut gemacht.
- Die Studierenden lernen Modellierungsansätze intelligenten Verhaltens im Rechner im Überblick kennen. Hierzu zählen Methoden der klassischen KI und des Konnektionismus, sowie moderne kognitive Architekturen (wie z.B. Soar).
- Die Studierenden erhalten einen Einblick in aktuelle Forschungsarbeiten auf dem Feld der kognitiven Systeme und Pilotenassistenzsysteme.
- Die Studierenden erarbeiten selbständig unter Anleitung ein Spezialthema durch Literaturstudium aus dem thematischen Umfeld der Lehrveranstaltung. Es ist eine Präsentation der Resultate im Stil einer seminaristischen Vortragsreihe vorgesehen.

Leistungsnachweis
Benoteter Schein <ul style="list-style-type: none"> • Präsentation im Rahmen des Seminars • Mündliche Wissensabfrage
Verwendbarkeit
In diesem Studiengang: Ideale Voraussetzung für bestimmte Masterarbeiten im Studienschwerpunkt „Flugführungssysteme“
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugsystemtechnik I	1061

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Peter Stütz	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10611	VL	Flugsystemtechnik I	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Luftfahrtsysteme

Qualifikationsziele

1. Der/die Studierende hat vertiefte Kenntnisse der einzelnen Baugruppen und Subsysteme eines Luftfahrzeuges.
2. Der/die Studierende kennt Aufgaben und Leistungsgrenzen der grundlegenden Luftfahrzeugsysteme und kann unterschiedliche technische Varianten vergleichen.
3. Der/die Studierende ist in der Lage, Auswirkungen des Ausfalls bzw. der Fehlfunktion bestimmter Subsysteme und Komponenten hinsichtlich ihrer Relevanz für die Missionserfolg und insbesondere Flugsicherheit zu beurteilen.
4. Der/die Studierende kennt die Anforderungen und den Ablauf eines Safety Assessments in der Luftfahrt und kann die wesentlichen, dazu notwendigen Methoden anwenden.

Inhalt

Nachdem im Bachelor-Modul „Luftfahrtsysteme“ das Gesamtsystem „Luftfahrt“ bestehend aus Luftfahrzeug, Betreiber, Nutzer und Öffentlichkeit skizziert und Luftfahrzeuge in ihren konfigurativen Merkmalen und wesentlichen, den Phänotyp bestimmenden Baugruppen beschrieben wurden, wird im Modul „Luftfahrtsysteme I“ detaillierter auf einzelne Teilsysteme eines Luftfahrzeuges eingegangen. Die Betrachtung erfolgt dabei sowohl von funktionaler als auch systemtechnischer Sicht. Die dabei vorgenommenen Betrachtungen gelten dabei sowohl für Flächenflugzeuge als auch Drehflügler.

Der erste Teil der Lehrveranstaltung befasst sich zunächst mit den Subsystemen, deren Aufgabe die Bereitstellung, Umformung und Weiterleitung verschiedener Energieformen ist. Dazu wird zunächst auf das

- Antriebssystem

und darauf auch die sogenannten Grundsysteme

<ul style="list-style-type: none"> • Hydraulik, • Elektrik, • Pneumatik und • Kraftstoff <p>eingegangen. Anschließend wird das, darauf aufbauende</p> <ul style="list-style-type: none"> • Flugsteuerungssystem <p>behandelt.</p> <p>Der zweite Teil der Lehrveranstaltung befasst sich dann mit dem generellen Design und der Analyse sogenannter Sicherheitskritischer Systeme. Um die Bedeutung und spezifischen Anforderungen im Luftfahrtbereich in dieser Hinsicht zu verstehen, wird zudem auf die grundlegenden luftfahrttechnischen Regularien und Definitionen sowie auf die Durchführung einer systematischen Sicherheitsbeurteilung in den einzelnen Phasen des System-Entwurfs von Luftfahrzeugen eingegangen. Als Einstieg in die Thematik erfolgt einleitend die Definition und Abgrenzung wichtiger Begriffe wie Sicherheit, Zuverlässigkeit und Verfügbarkeit. Grundlegend für die weiteren Betrachtungen wird anschließend auf das Ausfallverhalten von Bauteilen, deren Ausfallwahrscheinlichkeiten, Ausfallraten und die mathematische Beschreibung mittels Weibull-Verteilungen eingegangen. Im Weiteren werden Designansätze zur Erhöhung der Sicherheit und Zuverlässigkeit, wie</p> <ul style="list-style-type: none"> • Redundanz und • Diversität <p>vorgelegt sowie Analysemethoden wie</p> <ul style="list-style-type: none"> • Failure Hazard Analyses, • Failure Mode and Effects Analysis, • Fault Tree Analyses, • Dependence Diagram • Markov Analyses <p>diskutiert und an einem Beispiel angewendet.</p>
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Moir I.; Seabridge A.: Aircraft Systems; Wiley, 2008. • Langton R. (Ed.); Aircraft Fuel Systems; Wiley, 2009. • Birrolini; Zuverlässigkeit von Geräten und Systemen; Springer, Berlin, 1997 • SAE ARP 4761; Guidelines and Methods for Conducting the Safety Assessment Process on Civil Airborne Systems and Equipment
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 120 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Es wird grundlegendes Fach- und Methodenwissen für die spätere Tätigkeit als System- und Entwicklungsingenieur vermittelt.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugsystemtechnik II	1062

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Peter Stütz	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10621	VÜ	Flugsystemtechnik II	Pflicht	4
10622	SE	Flugsystemtechnik II	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
Luftfahrtsysteme, Flugsystemtechnik I

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Der/die Studierende hat vertiefte Kenntnisse der IT-technische Infrastruktur an Bord eines Luftfahrzeugs. 2. Der/die Studierende kennt Aufgaben und Leistungsgrenzen der wesentlichen Kommunikations- und Datalinksysteme als Schnittstelle zum Boden. 3. Der/die Studierende kennt die Stärken und Schwächen verschiedener Missionssensorsysteme, kann die unterschiedlichen technischen Varianten vergleichen und hat vertiefte Kenntnisse über deren Funktionsprinzip.

Inhalt
<p>Nachdem im Master-Modul "Flugsystemtechnik I" auf die Grundsysteme eines Luftfahrzeuges eingegangen wurde, vertieft das Modul "Flugsystemtechnik II" die Kenntnisse in weiteren, zum Großteil elektronisch dominierten Teilsystemen und Komponenten.</p> <p>Da in heutigen Luftfahrzeugen die Vernetzung der einzelnen Subsysteme sowie der jeweiligen funktionalen Domänen in hohem Grade zunimmt, wird im ersten Teil der Lehrveranstaltung "Avionik" auf die IT-technische Infrastruktur eingegangen und dabei die</p> <ul style="list-style-type: none"> • Grundlagen eingebetteter Rechnersysteme und -strukturen, • digitale Bussysteme sowie die sog. • "Integrierte Modulare Avionik"

<p>angesprochen.</p> <p>Anschließend werden weitere, darauf aufbauende Subsysteme wie</p> <ul style="list-style-type: none"> • Kommunikations- und Datalinksysteme • Missionssensorsysteme sowie • Bewaffnung / ECM / ESM / DASS. <p>behandelt.</p> <p>Parallel werden als seminaristischer Anteil durch die Studierenden ausgewählte Einzelthemen, die an den behandelten Inhalt angelagert sind, aufbereitet und in Form von Kurzpräsentationen vorgetragen.</p>
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Moir; Seabridge; Civil Avionics Systems; Wiley, 2003. • Tooley: Aircraft Digital Electronics and Computer Systems; Elsevier, 2007 • Flühr; Avionik und Flugsicherungstechnik; Springer, 2009
Leistungsnachweis
<p>Benoteter Schein</p> <p>Die Erstellung der Kurzpräsentationen erfolgt als Gruppenarbeit.</p> <p>Der Schein setzt sich zusammen aus der bewerteten Kurzpräsentation und einer weiteren mündlichen/schriftlichen Wissensabfrage.</p>
Verwendbarkeit
<p>Es wird grundlegendes Fach- und Methodenwissen für die spätere Tätigkeit als System- und Entwicklungsingenieur vermittelt.</p>
Dauer und Häufigkeit
<p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Flugzeugaerodynamik	1063

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. habil. Christian J. Kähler	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10631	VL	Flugzeugaerodynamik	Pflicht	2
10632	UE	Flugzeugaerodynamik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse aus den Modulen „Höhere Mathematik“, „Strömungsmechanik“ und „Grundlagen der Aerodynamik“
Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden sind in der Lage, dem Einfluss der Kompressibilität auf die Profilaerodynamik Rechnung zu tragen.</p> <p>Die Studierenden beherrschen die Anwendung der Potentialgleichung bei kompressibler Strömung.</p> <p>Die Schwierigkeiten des Flügels in der Transonik sind den Studierenden bekannt.</p> <p>Die Studierenden wissen um die Auswirkung der Flügelpfeilung.</p> <p>Die Studierenden kennen die Varianten mechanischer Hochauftriebshilfen und deren potentialtheoretische Berechnungsmethodik.</p> <p>Den Studierenden ist die Berechnung von Strömungen an Verdichtungsstößen bzw. Expansionsfächern geläufig. Die Berechnung aerodynamischer Beiwerte an Profilen sowie die Grundzüge der Flächenregeln sind verstanden.</p> <p>Die Studierenden verstehen die Aerodynamik des Triebwerkeinlaufs.</p> <p>Die Studierenden können die Umströmung einfacher Rumpfgeometrien mit Hilfe der Potentialtheorie nachvollziehen und kennen die mit reibungsbehafteter Strömung verbundenen Probleme und Gegenmaßnahmen.</p>
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Kompressible Strömung/Aerodynamik • Pfeilflügel • Hochauftriebshilfen • Reine Überschallaerodynamik • Theorie schlanker Körper • Aerodynamik des Triebwerkeinlaufs • Rumpfaerodynamik

• Flügel-Rumpf-Kombination
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Schlichting H., Truckenbrodt E.A.: Aerodynamik des Flugzeuges. Band 1. Springer Verlag, 2000.• Schlichting H., Truckenbrodt E.A.: Aerodynamik des Flugzeuges. Band 2. Springer Verlag, 2000.• Bertin J.J., Smith M.L.: Aerodynamics for Engineers. Prentice-Hall, 1989.• Anderson J.D.: Fundamentals of Aerodynamics. McGraw-Hill Book Company, 1984.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Die Flugzeugaerodynamik stellt die Voraussetzung für die aerodynamische Auslegung von Fluggeräten in allen Machzahlbereichen zur Verfügung.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester. Es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugzeugentwurf	1064

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Peter Stütz	Pflicht	9

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10641	VÜ	Flugzeugentwurf	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
Grundlagen der Flugmechanik und Luftfahrttechnik

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Der/die Studierende kennt den Produkt-Lebensdauerzyklus eines Luftfahrzeugs, sowie die Einbindung des Konzept- und Vorentwurfs. 2. Der/die Studierende kennt den Ablauf der Arbeitsschritte im Konzeptentwurf. 3. Der/die Studierende kennt die für den Konzeptentwurf wichtigen Auszüge der Zulassungsvorschriften. 4. Der/die Studierende kann die Punkteleistungen für ein Fluggerät berechnen und kennt die Einflüsse der konstruktiven Parameter. 5. Der/die Studierende kennt die unterschiedlichen Arten von Flugmissionen sowie die Unterteilung in Missionssegmente. 6. Der/die Studierende kann die Start- und Landestrecke berechnen und kennt die Einflüsse der konstruktiven Parameter. 7. Der/die Studierende kann die Reichweite einer Konfiguration sowie den reichweitenoptimalen Betriebspunkt bestimmen und daraus ein Nutzlast-Reichweitendiagramm erstellen. 8. Der/die Studierende kann mit Hilfe des Auslegungsdigramms anhand vorgegebener Randbedingungen den optimalen Auslegungspunkt für eine Flugzeugkonfiguration bestimmen. 9. Der/die Studierende kennt die Grundlagen der Erstellung statistischer Formeln für die Massenabschätzung. 10. Der/die Studierende kann mit Hilfe der iterativen Anwendung der Fuel-Fraction-Methode das Abfluggewicht eines Konzeptes abschätzen, sowie die Sensitivitäten bezüglich der Eingangsparameter und der gestellten Anforderungen bestimmen. 11. Der/die Studierende kennt die Randbedingungen für die Auslegung von Flügel, Rumpf, Leitwerk und Fahrwerk sowie deren Integration.

- 12 Der/die Studierende kennt die Aufteilung der Gesamt- sowie der Betriebsleermasse in Teilmassen sowie Verfahren zur statistischen Leermasseabschätzung.
- 13 Der/die Studierende kennt die Aufteilung der bei einem Flugzeugprojekt entstehenden Kosten.

Inhalt

Das Modul "Flugzeugentwurf" liefert die Grundlagen für den konzeptionellen Vorentwurf von Flächenflugzeugen. Hierbei sollen die Studenten in die Lage versetzt werden, anhand vorgegebener Randbedingungen einen Basisentwurf zu generieren. Im Einführungskapitel wird der Entwicklungsprozess als Teil des Produktlebensdauerzyklus dargestellt. Weiterhin werden die Interessen und Einflüsse sämtlicher an einem Projekt beteiligten Parteien beleuchtet. In diesem Zusammenhang wird auch auf relevante Zulassungsvorschriften eingegangen. Im weiteren Verlauf beschränken sich die Betrachtungen auf den Konzeptentwurf als Teil des Vorentwurfs. Zunächst wird das Auslegungsdiagramm, in welchem die grundsätzlichen Entwurfsparameter "Schub/Gewichtsverhältnis" F/G über "Flächenbelastung" G/S aufgetragen sind, allgemein vorgestellt. Im weiteren Verlauf werden aus gestellten Leistungsanforderungen Grenzen des Auslegungsdiagramms entwickelt. Im ersten Schritt werden die Punkteleistungen (Steigfähigkeit, Beschleunigungsfähigkeit, max. Fluggeschwindigkeit, Dienstgipfelhöhe, durchgehaltene und maximale Wenderaten) hergeleitet, sowie die daraus entstehenden Grenzen im Auslegungsdiagramm bestimmt. Die Betrachtung der Missionsleistungen erfordert zunächst eine Darstellung möglicher Missionsarten, sowie die Gliederung einer Mission in Missionssegmente. Im weiteren Verlauf werden Start- und Landestrecke betrachtet. Eine Aufteilung in Teilsegmente erlaubt die Abschätzung der benötigten Roll- und Gesamtstrecken. Anschließend werden die sich aus dieser Betrachtung ergebenden Grenzen im Auslegungsdiagramm bestimmt. Weitere Grenzen wie z.B. Böenlastvielfache, Mindeststeigwinkel bei Triebwerksausfall etc. werden behandelt und dem Auslegungsdiagramm hinzugefügt. Abschließend ergibt sich ein Auslegungsbereich möglicher Kombinationen der Parameter G/S und F/G in dem der Auslegungspunkt gewählt werden muss. Anschließend an die Behandlung des Auslegungsdiagramms werden Reichweiten- und Warteflug, sowie die Reichweitenoptimierung behandelt. Mithilfe der nun bekannten Zusammenhänge für Reichweiten-, Warte-, Steig- und Kurvenflug sowie einiger empirischer Ansätze für weitere Flugabschnitte wird mit der Fuel-Fraction-Methode eine Möglichkeit zur Bestimmung des Treibstoffbedarfs für eine vorgegebene Mission vorgestellt. Hiermit ergibt sich auch die Möglichkeit zur Bestimmung des Nutzlast-Reichweiten-Diagramms. Durch iterative Anwendung der Fuel-Fraction-Methode ist nun eine Bestimmung der Abflugmasse für eine Auslegungsmission möglich. Somit können aus der Wahl des Auslegungspunkts die Größen für die Flügelspannweite und den installierten Schub bestimmt werden. Die bisherigen Betrachtungen hatten zum Ziel, die Grundlegenden Größen für die Erstellung einer Dreiseitenansicht zu bestimmen. In den weiteren Kapiteln werden die Auslegung von Flügel und Rumpf, die Dimensionierung von Leitwerk und Fahrwerk, sowie die Integration von Fahrwerk und Triebwerk behandelt. Hierbei wird insbesondere auf geometrische Randbedingungen sowie die Schwerpunktlage eingegangen.

<p>Im nächsten Schritt wird die Bestimmung der Leermasse anhand von empirischen Formeln behandelt. Hierbei werden Teilmassen für einzelne Baugruppen bestimmt, so dass eine Festlegung des Gesamtschwerpunkts möglich wird.</p> <p>Abschließend werden die bei einem Projekt entstehenden Kosten behandelt, welche für eine Wirtschaftlichkeitsprognose abgeschätzt werden müssen. Hierfür wird auf ein parametrisches Modell zurückgegriffen.</p>
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Anderson J.D.: Aircraft performance and design. Boston, 1999• Fielding, J.P.: Introduction to aircraft design. Cambridge, 2003• Howe, D.: Aircraft Conceptual Design. Suffolk, 2000• Raymer, D.P.: Aircraft Design: A conceptual Approach. AIAA Education Series, 1992• Roskam J.: Airplane Design. Parts I-VIII. Kansas, 1989• Torenbeek, E.: Synthesis of subsonic Airplane Design. Delft, 1982
Leistungsnachweis
<p>Benoteter Schein</p> <p>Die Übung erfolgt als Entwurfsaufgabe in Gruppenarbeit.</p> <p>Der Schein setzt sich zusammen aus der bewerteten Gruppenarbeit und einer weiteren mündlichen/schriftlichen Wissensabfrage.</p>
Verwendbarkeit
<p>Die Inhalte des Moduls liefern die Grundlagen zur Analyse und Synthese von Flächenflugzeugen.</p>
Dauer und Häufigkeit
<p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
FVW- Strukturen	1065

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Helmut Rapp	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10651	VÜ	FVW-Strukturen	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse in "Festigkeitslehre"

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden kennen die Einzelkomponenten von Faserverbundwerkstoffen und deren Eigenschaften. Sie wissen, wie diese Werkstoffkomponenten im Verbund zusammenwirken. 2. Die Studierenden verstehen das Verhalten orthotroper und anisotroper Werkstoffe, sie können das Versagen solcher Werkstoffe an Hand von verschiedenen Bruchkriterien beurteilen. 3. Die Studierenden sind in der Lage, die Eigenschaften beliebig aufgebauter Laminat rechnerisch zu ermitteln und deren Eigenschaften im Hinblick auf zu konstruierende Strukturen zu beurteilen. 4. Die Studierenden kennen die Stärken, aber auch die Schwächen des Faserverbundwerkstoffes beim Einsatz in tragenden Strukturen. 5. Die Studierenden wissen, wie Strukturen aus Faserverbundwerkstoffen hergestellt werden können und welche fertigungsabhängigen Eigenschaften beachtet werden müssen.

Inhalt
<p>Die Studierenden erhalten im Modul „FVW-Strukturen“ einführende Kenntnisse über das Verhalten und die Berechnung von Strukturen aus Faserverbundwerkstoffen (FVW). Schwerpunkt bildet die Einführung in die klassische Laminattheorie sowie anzuwendende Versagenshypothesen. Hinweise zur Analyse von Faserverbundstrukturen mittels analytischer und numerischer (FE-) Methoden sowie zur konstruktiven Gestaltung und zur Herstellung runden das Modul ab.</p> <p>Das Modul gliedert sich in folgende Abschnitte:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Materialien <ul style="list-style-type: none"> Faserwerkstoffe, Matrixwerkstoffe.

<ul style="list-style-type: none"> - Unidirektionalschicht (UD-Schicht) Eigenschaften der UD-Schicht, Werkstoffgesetz der UD-Schicht, Matrixschumpf und Feuchteaufnahme. - Mehrschichtverbunde (klassische Laminattheorie) Transformation der UD-Schicht, Werkstoffgesetz der geschichteten Platte, Berechnung von Spannungen in denEinzellagen, Schubspannungen infolge Querkraft der geschichteten Platte. - Versagenskriterien Maximale Spannung, maximale Dehnung, Versagenkriterien von Hoffmann, Tsai-Wu, Puck. - Berechnung von FVW-Strukturen Auslegung und Optimierung von Laminaten, Stabartige Elemente, 3D-Laminattheorie, Krafteinleitungen (Bolzen, Schlaufen, Klebung). - Hinweise zur Fertigung
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Schürmann H.: Konstruieren mit Faser-Kunststoff-Verbunden. Berlin: Springer-Verlag, 2005. • Moser K.: Faser-Kunststoff-Verbund. Entwurfs- und Berechnungsgrundlagen. Düs-seldorf: VDI-Verlag, 1992. • Puck A.: Festigkeitsanalyse von Faser-Matrix-Laminaten. Carl Hanser Verlag: Mün-chen, 1996. • Tsai S.W., Hahn T.: Introduction to Composite Materials. Westport/Conn.: Technomic Publishing Company, 1980. • Vinson J.R., Sierakowski R.L., The behavior of Structures Composed of Composite Materials. Kluwer Academic Publishers, Dordrecht, 2002
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten (30 Minuten Fragenteil ohne Hilfsmittel, 60 Minuten Aufgabenteil mit allen Hilfsmitteln) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)
Verwendbarkeit
Das Modul vermittelt die Grundlagen der Konstruktion und der Berechnung von Strukturen aus Faserverbundwerkstoffen. Diese Kenntnisse sind von Bedeutung für alle Strukturen aus Faserverbundwerkstoffen, nicht nur aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik, sondern auch der Automobil- und Windenergietechnik sowie dem allgemeinen Maschinenbau bis hin zu Sportgeräten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Gasdynamik	1066

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. habil. Christian J. Kähler	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10661	VL	Gasdynamik	Pflicht	2
10662	UE	Gasdynamik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Grundkenntnisse aus Höherer Mathematik und Physik sowie Kenntnisse, wie sie im Modul "Strömungsmechanik und Aerodynamik" vermittelt werden.
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden können Form und Lage auftretender Verdichtungsstöße vorhersagen • Die Studierenden kennen die aerodynamischen Probleme im Unter- und Überschall und beherrschen deren mathematische Behandlung • Die Studierenden sind mit Effekten der Schallnahen Strömung und der Hyperschallströmung vertraut • Die Studierenden beherrschen die Anwendung des Charakteristikenverfahrens • Die Studierenden sind mit der Erzeugung von Überschallströmung und mit der wesentlichen Messtechnik zur Analyse kompressibler Strömung vertraut
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Thermodynamische Grundlagen der Gasdynamik • Überschallströmung: Lavaldüsenströmung, kritische Strömungsgrößen, senkrechter Verdichtungsstoß • Schiefer Verdichtungsstoß, anliegende/abgelöste Stoßformen • Prandtl-Meyer-Strömung • Gasdynamische Grundgleichung • Charakteristikenverfahren • Schallnahe Strömung • Hyperschallströmung • Reibungseffekte • Realgaseffekte • Versuchsanlagen und Messmethoden der Gasdynamik

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Anderson J.D.: Modern Compressible Flow: With Historical Perspective. McGraw-Hill Series in Aeronautical & Aerospace Engineering, McGraw Hill Higher Education. 1990.• Krause E.: Strömungslehre, Gasdynamik und Aerodynamisches Laboratorium. 208 Aufgaben mit Lösungen sowie 11 ausführlichen Versuchen im Aerodynamischen Laboratorium. Vieweg+Teubner, 2003.• Oswatitsch K.: Grundlagen der Gasdynamik. Springer-Verlag GmbH, 1987.• Oswatitsch K.: Spezialgebiete der Gasdynamik. Schallnähe, Hyperschall, Tragflächen, Wellenausbreitung. Springer-Verlag, 1982.• Zierep J.: Theoretische Gasdynamik. Karlsruhe: G. Braun-Verlag, 1991.• Landau L.D., Lifschitz, E.M.: Hydrodynamik. Bd. 6, 1990, Verlag Harri Deutsch
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten (Hilfsmittel: nicht-programmierbarer Taschenrechner) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel).
Verwendbarkeit
Die Inhalte der Vorlesung liefern die theoretischen Grundlagen und das notwendige Verständnis zur Analyse und Vorhersage von kompressiblen Strömungen. Die erworbenen Kenntnisse über transsonische, supersonische und hypersonische Strömung bilden die Grundlage für ein tieferes Verständnis der Strömungsphänomene in der Luft – und Raumfahrttechnik.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Höhere Technische Mechanik	1067

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. habil. Alexander Lion	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	72	78	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10671	VL	Höhere Technische Mechanik	Pflicht	4
10672	UE	Höhere Technische Mechanik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				6

Empfohlene Voraussetzungen
Technische Mechanik I und II

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden sind nach erfolgreichem Bestehen des Moduls in der Lage, komplexe Beanspruchungszustände von Bauteilen mit einfachen Methoden zu beurteilen. Die Studierenden kennen die der Höheren Technischen Mechanik zugrunde liegenden mathematischen und physikalischen Zusammenhänge und sind imstande, komplexere Systeme eigenständig zu modellieren und zu berechnen. Die Studierenden erlangen die Grundlagen für weiterführende Lehrveranstaltungen der Luft- und Raumfahrttechnik.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Höhere Technische Mechanik das Grundwissen zur Beurteilung, Berechnung und Interpretation komplexerer Beanspruchungszustände von mechanischen Bauteilen und Systemen.</p> <ul style="list-style-type: none"> Grundlagen der Vektor- und Tensorrechnung, Differentialoperatoren, Einsteinsche Summenkonvention, Koordinatentransformation, Symmetrische und antimetrische Tensoren, Invarianten eines Tensors 2. Stufe, Hauptachsentransformation, Satz von Caley-Hamilton, Ableitungen von Feldfunktionen und Tensoren, Gausscher Integralsatz Kinematik deformierbarer Körper, Lagrangesche und Eulersche Beschreibung, Deformations- und Verschiebungsgradient, Geschwindigkeitsvektoren, Geschwindigkeitsgradienten und Tensoren, Verzerrungstensoren, geometrische Linearisierung Spannungstensoren der Referenz- und Momentankonfiguration, Deviator und Kugelteil

<ul style="list-style-type: none"> • Globale und lokale Form der Bilanzgleichungen: Massenbilanz, Impulsbilanz, Drehimpulsbilanz, Energiebilanz und Entropiebilanz, Freie Helmholtzsche Energiefunktion, Herleitung und Auswertung der Clausius-Duhem-Ungleichung • Materialmodelle der Fluidmechanik und Festkörpermechanik, Fouriersche Wärmeleitung, InkompRESSIBILITÄT, Navier-Stokes Gleichung, Lamé-Navier Gleichung, Zugversuch, Scherversuch- und Kompressionsversuch • Ausgewählte Probleme der Festkörpermechanik: isotrope und anisotrope Stoffe, Kompatibilitätsbedingungen, Airysche Spannungsfunktion, Materialmodelle in Zylinderkoordinaten, Einführung in die Elastoplastizität • Prinzip von d'Alembert und dessen Auswertung im Rahmen der Finite Elemente Methode
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Altenbach: Kontinuumsmechanik, Springer Verlag. • Greve: Kontinuumsmechanik, Springer Verlag. • Gross, Hauger, Wriggers: Technische Mechanik 4, Springer Verlag. • Haupt: Continuum Mechanics and Theory of Materials, Springer Verlag. • Szabo: Höhere Technische Mechanik, Springer Verlag.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten
Verwendbarkeit
Das erworbene Wissen ist Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen sowie angewandte Forschung und Entwicklung auf den Gebieten der Luft- und Raumfahrttechnik. Das Modul Höhere Technische Mechanik bildet die Grundlage für weitere Lehrveranstaltungen des Masterstudiums.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Leichtbaustrukturen	1068

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Helmut Rapp	Wahlpflicht	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10681	VÜ	Leichtbaustrukturen	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse in „Festigkeitslehre“ und „Leichtbau“

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden kennen die wesentlichen Mechanismen, die bei der Einleitung konzentrierter Kräfte in dünnwandige Strukturen wirken. Sie können die dabei auftretenden Spannungen ermitteln und ihre Auswirkungen auf praktische Problemstellungen beurteilen. 2. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, Stabilitätsprobleme dünnwandiger stabartiger Tragwerke zu klassifizieren. Sie können die stabilitätskritischen Lasten für einfache dünnwandige Tragwerke ermitteln. 3. Die Studierenden besitzen ein grundlegendes Verständnis für die Wirkungsweise von Membrankreiszyinderschalen ohne und mit Umfangsversteifungen (Spante).

Inhalt
<p>Die Studierenden erhalten im Modul „Leichtbaustrukturen“ vertiefende Kenntnisse über Leichtbaustrukturen. Besondere Berücksichtigung finden Phänomene der Krafteinleitung und der Stabilität dünnwandiger Strukturen. Ein erster Einblick in die Funktionsweise und Berechnung von Membrankreiszyinderschalen wird gegeben.</p> <p>Das Modul gliedert sich in folgende Abschnitte:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Lastein-/umleitungen, Dreigurtscheibe, analytische Lösung, Shear-Lag Theorie. - Stabilität von Leichtbaustrukturen <ul style="list-style-type: none"> + Stab-Feder-Systeme <ul style="list-style-type: none"> Verzweigungsproblem, Durchschlagsproblem, Systeme mit mehreren Freiheitsgraden, kombinierte Beanspruchungen (Interaktionsformeln). + Elastische Tragwerke <ul style="list-style-type: none"> druckbelasteter Balken mit Vorverformung,

<p>Näherungsverfahren für den Balken, elastisch gebetteter Balken, Sandwichknittern, Biegedrillknicken, Kippen, Plattenbeulen, Teilschaleninstabilitäten, Beulen von Kreiszyinderschalen, Konzept der mitttragenden Breite und des Zugfeldes.</p> <p>- Statik der Kreiszyinderschalen Übertragungsmatrix der Membranschale, Umfangsbiegesteife Kreiszyinderschale, Spantmatrix.</p>
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Kossira H.: Grundlagen des Leichtbaus. Einführung in die Theorie dünnwandiger stabförmiger Tragwerke. Berlin Heidelberg: Springer Verlag, 1996. • Wiedemann J.: Leichtbau. Elemente und Konstruktion. Berlin: Springer Verlag, 2007. • Pflüger A.: Stabilitätsprobleme der Elastostatik. Berlin: Springer-Verlag, 1975. • Niu M.C.Y.: Airframe Stress Analysis and Sizing. Hong Kong: Hong Kong Conmilit Press Ltd., 1999.
Leistungsnachweis
<p>Schriftliche Prüfung 90 Minuten (30 Minuten Fragenteil ohne Hilfsmittel, 60 Minuten Aufgabenteil mit allen Hilfsmitteln) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)</p>
Dauer und Häufigkeit
<p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Luftfahrtantriebe	1069

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Reinhard Niehuis	Pflicht	

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10691	VL	Luftfahrtantriebe	Pflicht	2
10692	UE	Luftfahrtantriebe	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse aus den Modulen "Strömungsmechanik", "Gasdynamik", "Thermodynamik" und "Antriebssysteme".

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden besitzen ein vertieftes Verständnis der verschiedenen Triebwerksarten, deren spezielle Bauweise und Einsatzbereiche in der Luftfahrt. • Die Studierenden besitzen die Fähigkeit, mithilfe des vermittelten Grundwissens verschiedene Triebwerksarten und deren unterschiedliche Anwendungsbereiche richtig einzuordnen und zu bewerten. Sie sind in der Lage, einfache Prozessrechnungen selbst vorzunehmen. • Die Studierenden sind fähig, geeignete Antriebssysteme für unterschiedlichste Luftfahrzeuge in Abhängigkeit der Flugmission auszuwählen und zu definieren. • Die Studierenden erhalten einen Überblick über die speziellen Anforderungen der Triebwerke für den überschallflug • Für einfache Triebwerksarten (TL-Triebwerke) können die Studierenden anhand der grundlegenden Zusammenhänge das Betriebsverhalten verstehen und nachvollziehen.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Luftfahrtantriebe ein vertieftes Grundlagenwissen über die verschiedenen Arten und Bauweisen von Antriebssystemen für unterschiedliche Anwendungen in der Luftfahrt:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden erhalten nach einer kurzen Wiederholung wesentlicher Aspekte der Gasdynamik eine Einführung in das Betriebsverhalten von TL-Triebwerken anhand von Verdichter- und Triebwerks-Kennfeldern. Dabei werden auch Aspekte der Regelung, die Formulierung von geeigneten Ähnlichkeitskenngrößen sowie das instationäre Betriebsverhalten behandelt.

- Der Zweck und die Vorteile der Mehrwellenbauart werden für TL-Triebwerke dargestellt und es wird dabei auf die aerodynamischen Zusammenhänge sowie einige Aspekte zum Betriebsverhalten von TL-Triebwerken in Zweiwellenbauart eingegangen.
- In ausführlicher Form wird auf die heute übliche Bauweise, das sogenannte ZTL-Triebwerk eingegangen. Dabei lernen die Studierenden die Einsatzbereiche und Bauarten sowie die aerothermodynamischen Zusammenhänge kennen. Neben der Definition von Kennzahlen werden die Grundlagen zur Berechnung von Schub, spezifischen Brennstoffverbrauch und Wirkungsgraden vorgestellt sowie Optimierungsaspekte angesprochen. Abgerundet wird dies mit der Darstellung der besonderen Gestaltungsanforderungen des Fans.
- Danach werden die Studierenden mit den Einsatzbereichen und dem Aufbau von PTL-Triebwerken und Turbomotoren vertraut gemacht. Vermittelt werden die aerothermodynamischen Zusammenhänge, Kennzahlen und Ähnlichkeitskenngrößen, der Einfluss der Hauptauslegungsparameter auf Schub und spezifischen Brennstoffverbrauch sowie Aspekte von Teillast und Regelung. Nach der Darstellung der Bauarten von PTL-Triebwerken werden aktuelle Tendenzen und so genannte Propfan-Triebwerkskonzepte erläutert.
- Das Modul schließt mit einer Darstellung von Triebwerken für den Überschallflug. Die Studierenden lernen die speziellen Anforderungen kennen, wobei insbesondere auf Überschalleinlaufdiffusoren, die Schubdüsegestaltung für den Überschallflug sowie Triebwerke mit Nachverbrennung eingegangen wird.

Literatur

- Bräunling W.: Flugzeugtriebwerke. Springer Verlag, 2004.
- Hagen H.: Fluggasturbinen und ihre Leistungen. Karlsruhe: Verlag G. Braun, 1982.
- Hünecke K.: Flugtriebwerke. Stuttgart: Verlag Motorbuch, 1978.
- Müller R.: Luftstrahltriebwerke. Grundlagen, Charakteristiken, Arbeitsverhalten. Braunschweig: Vieweg, 1997.
- Münzberg H.G.: Flugantriebe. Berlin: Springer-Verlag, 1972.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 90 Minuten

Verwendbarkeit

Voraussetzung für Auswahl und Projektierung von Antriebskomponenten für unterschiedliche Anwendungsbereiche, für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet der Flugantriebe und Turbomaschinen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Kontinuierliche und Digitale Regelung	1070

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Ferdinand Svaricek	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
240	84	156	8

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10701	VL	Regelungstechnik	Pflicht	2
10702	UE	Regelungstechnik	Pflicht	2
10703	VL	Digitale Regelung	Pflicht	2
10704	UE	Digitale Regelung	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				7

Empfohlene Voraussetzungen

„Höhere Mathematik“, „Technische Mechanik“, „Messtechnik“, „Experimentalphysik“, „Allgemeine Elektrotechnik“ und „Steuer- und Regelungstechnik“ des LRT-Bachelorstudiums.

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden können das dynamische Verhalten von Eingrößenregelkreise anhand der Wurzelortskurven beurteilen und durch Anpassung des Reglers gezielt verändern.
2. Die Studierenden sind in der Lage die Stabilität eines Regelkreis anhand der Ortskurve und des Bodediagramms des offenen Kreises zu überprüfen.
3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, Zustandsraummodelle von technischen Systemen aus unterschiedlichen Fachdisziplinen aufzustellen und deren Eigenschaften zu analysieren.
4. Die Studierenden werden in die Lage versetzt, das dynamische Verhalten von Eingrößenregelkreise durch den Entwurf von linearen Zustandsrückführungen gezielt zu beeinflussen.
5. Die Studierenden haben grundlegende Kenntnisse in der digitalen Signalverarbeitung und in der Modellierung, Analyse und Synthese digitaler Regelkreise.
6. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, den Einfluß von Zeitdiskretisierung, Amplitudenquantisierung und Halteglieder auf die Stabilität und die Regelgüte digitaler Regelungen richtig einzuschätzen.
7. Die Studierenden können zeitdiskrete Modelle komplexer dynamischer Systeme im Zeit- und Frequenzbereich aufstellen und deren Eigenschaften analysieren.

8. Die Studierenden werden in die Lage versetzt, digitale Regelkreise zu analysieren und auszulegen.

Inhalt

Das Modul besteht aus der Vorlesung „Regelungstechnik“, der Vorlesung „Digitale Regelung“ und den dazugehörigen Übungen.

In der Vorlesung „Regelungstechnik“ wird das in der Grundlagenvorlesung Steuer- und Regelungstechnik erworbene Grundwissen zur Analyse und Synthese linearer kontinuierlicher Regelungs- und Steuerungssysteme vertieft und erweitert:

1) Die Studierenden erhalten zunächst eine Einführung in die geometrische Stabilitätsanalyse mit Hilfe des Wurzelortskurvenverfahrens. Anschließend wird vermittelt, wie das WOK-Verfahren zur Synthese linearer dynamischer Regler eingesetzt werden kann.

2) Anschließend lernen die Studierenden verschiedene Methoden für die Modellierung, Beschreibung und Analyse des Verhaltens von dynamischen Systemen im Frequenzbereich kennen:

- Frequenzgang,
- Ortskurve und Bodediagramm,
- Phasenminimum- und Allpaßsysteme,
- Stabilitätsprüfung mit Hilfe des Nyquistverfahrens,
- Stabilitätsrand (Amplituden- und Phasenrand).

3) Dann wird die Beschreibung und Analyse dynamischer Eingrößensysteme im Zustandsraum behandelt. Neben der Vorstellung der grundlegenden Begriffe und Definitionen (Zustandsvariablen, Zustandsgleichung, Zustandstrajektorie, Steuer- und Beobachtbarkeit, Stabilität) werden auch elementare Methoden zur Analyse des dynamischen Verhaltens (Eigenwerte, Eigenbewegung, Stabilität) und der Steuer- und Beobachtbarkeit sowie wichtige Normalformen (Diagonal-, Regelungs- und Beobachtungsnormalform, Kalman-Zerlegung) vermittelt.

4) Die Studierenden werden dann mit den Grundlagen zur Synthese linearer Zustandsregler vertraut gemacht. Dabei werden im Einzelnen die folgenden Aspekte behandelt:

- Entwurf linearer Zustandsrückführungen,
- Zustandsbeobachter,
- Berücksichtigung von Störgrößen,
- erweiterte Regelungsstrukturen.

In der Vorlesung „Digitale Regelung“ werden die Grundlagen zur digitalen Realisierung moderner Steuerungen und Regelungen vermittelt:

1) Die Studierenden erhalten zunächst eine Einführung in die digitale Signalverarbeitung:

- Diskrete Signale und Systeme
- Analog/Digital-Umsetzung
- Periodische Signalabtastung, Halteglieder
- Spektrum diskreter Signale
- Abtasttheorem
- Frequenzfaltung, Aliasing

2) Anschließend wird die Beschreibung und Analyse digitaler Systeme im Zeit- und Bildbereich behandelt:

- Definition von Abtastsystem und zeitdiskreter Standardregelkreis

- Beschreibung im Zeitbereich durch Sprung- und Gewichtsfolgen, Differenzgleichungen und zeitdiskrete Zustandsmodelle
- Beschreibung im Bildbereich durch z-Übertragungsfunktion, Pole und Nullstellen
- Äquivalente zeitdiskrete Systeme
- Steuer- und Beobachtbarkeit
- Stabilitätskriterien im Zeitbereich und im z-Bereich
- Stabilität von Abtastsystemen

3) Die Studierenden lernen dann die Grundlagen zur Synthese digitaler Regelungen kennen:

- Entwurf quasikontinuierlicher digitalen Regelungen
- Digitaler PID-Regler
- Deadbeat Regler

Literatur

Regelungstechnik:

- Lunze, J.: Regelungstechnik 1: Systemtheoretische Grundlagen, Analyse und Entwurf einschleifiger Regelungen. 5. Auflage. Berlin: Springer-Verlag, 2006.
- Lunze, J.: Regelungstechnik 2: Mehrgrößensysteme, Digitale Regelung. 3. Auflage. Berlin: Springer-Verlag, 2005.
- Unbehauen, H.: Regelungstechnik. Band I. 13. Auflage. Braunschweig: Vieweg und Sohn, 2005.
- Unbehauen, H.: Regelungstechnik. Band II. 8. Auflage. Braunschweig: Vieweg und Sohn, 2000.

Digitale Regelung:

- Lunze J.: Regelungstechnik 2. Mehrgrößensysteme, Digitale Regelung. 3. Auflage. Berlin: Springer-Verlag, 2005.
- Unbehauen H.: Regelungstechnik. Band II. 8. Auflage. Braunschweig: Vieweg und Sohn, 2000.
- Braun A.: Digitale Regelungstechnik. München: R. Oldenbourg Verlag, 1997.
- Franklin G.F.; Powell, J.D.; Workman M.: Digital Control of Dynamic Systems. 3. Auflage. Menlo Park: Addison Wesley Longman, 1998.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 165 Minuten oder mündliche Prüfung 60 Minuten.
 Regelungstechnik 90 Minuten (30 Minute Fragenteil ohne Hilfsmittel und 60 Minuten Aufgabenteil mit allen Hilfsmitteln außer programmierbaren Taschenrechner).
 Digitale Regelung 75 Minuten (25 Minute Fragenteil ohne Hilfsmittel und 50 Minuten Aufgabenteil mit allen Hilfsmitteln außer programmierbaren Taschenrechner).

Verwendbarkeit

Voraussetzung für das Modul „Filter und Schätzverfahren“

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 2 Trimester, es beginnt im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres.

Modulname	Modulnummer
Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften	1071

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. Matthias Gerdts	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	72	78	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10711	VL	Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften	Pflicht	4
10712	UE	Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				6

Empfohlene Voraussetzungen
LRT-Bachelor Abschluss oder vergleichbarer Ingenieur-Bachelor Abschluss.
Qualifikationsziele
Die Studierenden beherrschen fortgeschrittene mathematische Methoden, die dem Ingenieur zur Bewältigung anspruchsvoller Aufgabenstellungen in seinem wissenschaftlich-technischen Umfeld dienen.
Inhalt
<p>Um den vielfältigen Anwendungsgebieten der Ingenieurwissenschaften gerecht zu werden, zielt die Lehrveranstaltung darauf ab, grundlegende mathematische Werkzeuge zur Modellierung technischer Aufgabenstellungen und wesentliche analytische Methoden zu ihrer Lösung zu vermitteln. Dazu führt das Modul in fortgeschrittene Kapitel der Höheren Mathematik ein und behandelt folgende Themen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Fourier-Transformation und Fourierreihen • Laplace-Transformation • Variationsprobleme: Euler-Lagrange'sche Differentialgleichung, Weierstrass-Erdmann'sche Eckenbedingungen, isoperimetrische Variationsprobleme, Anwendungen in der Mechanik • Einführung in die optimale Steuerung: linear-quadratische Optimalsteuerungsprobleme und notwendige Bedingungen • Partielle Differentialgleichungen: Klassifikation, Separation der Variablen, Fourier-Transformation, Laplace-Transformation, d'Alembert'sche Lösung, Charakteristiken

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• K. Meyberg, P. Vachenauer: Höhere Mathematik. Band 2. Springer, 2001.• R. Ansorge, H. J. Oberle: Mathematik für Ingenieure. Band 2. Akademie Verlag, 1994.• L. Debnath: Nonlinear partial differential equations for scientists and engineers. 2nd Edition, Birkhäuser, Basel, 2005.• L. C. Evans: Partial differential equations. 2nd Edition, Graduate Studies in Mathematics, Vol. 19, American Mathematical Society, 2010.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung mit 90 Minuten Dauer.
Verwendbarkeit
Voraussetzung für alle weiteren naturwissenschaftlich-technischen Module im Master-Studiengang LRT und als Grundlage für wissenschaftlich-technisches Arbeiten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es wird angeboten im 1. Trimester des ersten Master-Studienjahres.

Modulname	Modulnummer
Messmethoden in der Strömungsmechanik	1072

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. habil. Christian J. Kähler	Pflicht	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10721	VL	Messmethoden in der Strömungsmechanik	Pflicht	2
10722	UE	Messmethoden in der Strömungsmechanik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Grundkenntnisse aus Physik und Messtechnik sowie die Vorlesung "Strömungsmechanik".

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden kennen das grundlegende Messprinzip der verschiedenen mechanischen, elektrischen und optischen Messverfahren. • Die Studierenden kennen die Vor- und Nachteile der vorgestellten Messverfahren und sind in der Lage, bei einem gegebenen praktischen Problem die geeignete Messtechnik auszuwählen, die zur Beantwortung der strömungsmechanischen Fragestellung führt. • Die Studierenden haben eine Vorstellung von den wirtschaftlichen Aspekten, d.h. welcher finanzielle und personelle Aufwand ist mit dem Einsatz eines bestimmten Messverfahrens unter Erhalt welcher strömungsmechanischen Erkenntnisse verbunden.

Inhalt
<p>Bei strömungsmechanischen Entwurfsaufgaben spielt das Versuchswesen eine zentrale Rolle. Sei es an einem verkleinerten Modell im Windkanal oder an der Großausführung. Die dabei zur Verfügung stehenden diagnostischen Hilfsmittel haben sich ebenso rasant entwickelt, wie die Elektronik der schnellen Signalverarbeitung und besonders die Laseroptik.</p> <p>Im Modul "Messmethoden in der Strömungsmechanik" werden die wichtigsten mechanischen, elektrischen und optischen Messverfahren behandelt, die heute in der Forschung und Entwicklung eingesetzt werden.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Versuchsanlagen für Modelluntersuchungen • Verfahren zur Visualisierung von Strömungen

- Druckmessverfahren
- Kraftmessung
- Hitzdrahttechnik
- Laser Zwei Fokus Anemometer (L2F)
- Laser Doppler Anemometrie (LDA)
- Doppler Global Velocimetry (DGV)
- Particle Image Velocimetry (PIV)
- Particle Tracking Velocimetry (PTV)
- Schlierenverfahren
- Interferometer
- Thermographie
- Pressure Sensitive Paint (PSP)

Literatur

- Eckelmann H.: Einführung in die Strömungsmesstechnik. Teubner, 1997.
- Tropea C., Yarin A.L., Foss J.F.: Springer Handbook of Experimental Fluid Mechanics. Springer Verlag, 2007.
- Raffel M., Willert C., Wereley S., Kompenhans J.: Particle Image Velocimetry. Springer Verlag, 2007.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 75 Minuten (Hilfsmittel: nicht-programmierbarer Taschenrechner) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)

Verwendbarkeit

Die Inhalte des Moduls "Messmethoden in der Strömungsmechanik" vermitteln zentrale Begriffe der Messtechnik. Einige der vorgestellten Methoden werden in einer nachfolgenden Lehrveranstaltung, dem "Apparativen Praktikum Fluidodynamik", in den Laboren des Instituts für Strömungsmechanik in kleinen Gruppen angewendet. Zudem bereitet das Modul auf Messungen vor, die im Rahmen von Bachelor-/Masterarbeiten durchgeführt werden.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Messtechnik	1073

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. habil. Günther Dollinger	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10731	V/Ü/P	Messtechnik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Experimentalphysik/Praktikum, Grundlagen der Messtechnik, Steuerungs- und Regelungstechnik, Höhere Mathematik I, II, III, Grundlagen der Elektrotechnik

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden lernen die Prinzipien zur genauen Messung von elektrischen Größen kennen.
2. Die Studierenden lernen prinzipielle Grenzen in der Messung elektrischer Größen kennen.
3. Die Studierenden lernen exemplarisch physikalische Grundlagen und Anwendung unterschiedlicher Sensoren kennen.

Inhalt

Das Modul besteht aus der Vorlesung „Messtechnik“, den dazugehörigen Übungen und einem messtechnischen Praktikum.

In der „Messtechnik“ werden folgende Inhalte vermittelt:

- Messung elektrischer Größen analog und digital
- Messverstärker für Strom, Spannung, Ladung
- Rauschen und die Auswirkung auf die Genauigkeit von Messungen
- Temperatursensoren, zugehörige Messprinzipien und Anwendungsbereiche
- Sensoren für elektromagnetische Strahlung und hochenergetische Teilchenstrahlen

Literatur

- E. Schrüfer, Elektrische Messtechnik, Hanser Verlag, München 2004
- R. Lerch, Elektrische Messtechnik, Springer, Berlin 2005
- H.-J. Kunze, Physikalische Messmethoden, Teubner Studienbücher, Stuttgart 1986
- F. Bernhard, Technische Temperaturmessung, Springer, Berlin 2004

•
Leistungsnachweis
Messtechnik: schriftliche Prüfung 75 Minuten oder 30 Minuten mündliche Prüfung, Prüfungen März/April und September Messtechnik Praktikum: Teilnahmeschein Zugelassene Hilfsmittel für schriftliche Prüfung: <ul style="list-style-type: none">• 2 handbeschriebene Blätter (DIN A4)• mathematische Formelsammlung• nicht programmierbarer Taschenrechner
Verwendbarkeit
Voraussetzung für alle weiteren Vorlesungen im Bereich Flugführung, Steuer- und Regelungstechnik, Autonome Systeme, Satellitennavigation
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Moderne Methoden der Regelungstechnik	1075

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
PD Dr. habil. Gunther Reißig	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10751	VL	Moderne Methoden der Regelungstechnik	Pflicht	2
10752	UE	Moderne Methoden der Regelungstechnik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
„Höhere Mathematik“, „Technische Mechanik“, „Messtechnik“, „Experimentalphysik“, „Allgemeine Elektrotechnik“, „Steuer- und Regelungstechnik“ und „Regelungstechnik“.
Qualifikationsziele
Die Studierenden wissen, was Mehrgrößensysteme sind und beherrschen die im Modul vermittelten Methoden zur Analyse, Auslegung und Regelung solcher Systeme. Sie sind in der Lage zu erkennen, inwieweit die vermittelten Methoden auf vorgelegte praktische Problemstellungen anwendbar sind; ggf. können sie die Methoden sicher und wenn nötig unter Zuhilfenahme geeigneter Software zur Lösung der Problemstellung anwenden.
Inhalt
Gegenstand des Moduls sind lineare zeitinvariante Zustandssysteme mit mehreren Ein- oder Ausgängen, kurz „Mehrgrößensysteme“. Vermittelt werden systematische Methoden der Bestimmung und Vorgabe von Systemeigenschaften (Analyse und Auslegung) und des Entwurfs linearer Regler zur gezielten Beeinflussung von Systemeigenschaften (Regelung). Dazu werden u.a. folgende Themen behandelt: <ol style="list-style-type: none"> 1. Gegenstand, Geschichte und typische Anwendungsbeispiele von Mehrgrößensystemen. 2. Allgemeine Lösung, Koordinatentransformationen, Matrixexponentialfunktion. 3. Steuerbarkeit, Beobachtbarkeit, Normalformen. 4. Übertragungsfunktion, Realisierbarkeit und Realisierung. 5. Stabilitätsbegriffe und -kriterien. 6. Zustandsrückführungen: Stabilisierung, Sollwertreglung, Entkopplung. 7. Beobachter, Separationsprinzip. 8. Störungen, Robustheit, I-Anteil. 9. Elemente der Linearen Optimalen Regelung. 10. Rechnergestützte Verfahren.

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Antsaklis, Michel: A Linear Systems Primer, Birkhäuser 2007.• Lunze: Regelungstechnik 2, Springer 2010.• Sontag: Mathematical Control Theory, Springer 1998.• Svaricek, F.: Zuverlässige numerische Analyse linearer Regelungssysteme, Teubner 1995.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet der Steuer- und Regelungstechnik. In diesem Studiengang: <ul style="list-style-type: none">• Voraussetzung für Teilnahme am App. Praktikum „Regelungstechnik“• Voraussetzung für das Modul „Filter und Schätzverfahren“
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Moderne Strukturwerkstoffe	1076

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. , habil. rer. nat. Hans-Joachim Gudladt	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10761	VL	Moderne Strukturwerkstoffe	Pflicht	2
10762	UE	Moderne Strukturwerkstoffe	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Bachelor-Studium

Qualifikationsziele
Dem Studenten werden ingenieurwissenschaftliche Inhalte vermittelt, die sich auf das mechanische Verhalten von Werkstoffen beziehen, die im Bereich der Luft- und Raumfahrt eingesetzt werden. Dazu gehören, faserverstärkte Kunststoffe (CFK), Metall-Kunststoffverbunde, z.B. GLARE, hochfeste Aluminium-werkstoffe sowie Titan- und Nickelbasislegierungen sowie Keramikverbundwerkstoffe. Das Hauptaugenmerk richtet sich dabei auf das mechanische Verhalten unter korrosiver Beanspruchung und bei hohen Temperaturen.

Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Im ersten Abschnitt lernt der Student das mechanische Verhalten von Polymeren und Faserverbundwerkstoffen, bevorzugt auf Epoxidbasis, kennen. Dabei wird der amorphen Struktur des Werkstoffes dadurch Rechnung getragen, dass sowohl das energie- als auch das entropie-elastische Verhalten betrachtet wird. • Darüber hinaus werden den Studenten die Grundlagen des Schädigungsverhaltens von Verbundwerkstoffen unter schwingender Beanspruchung vermittelt. Darin sind auch moderne Strukturwerkstoffe, wie z.B. ARALL und GLARE mit eingeschlossen. • Der zweite Teil der Vorlesung beschäftigt sich mit dem Korrosionsverhalten von metallischen und polymeren Werkstoffen im Hinblick auf Spannungsriss- und Schwingungskorrosion. • Im letzten Teil der Vorlesung gewinnen die Studenten Einblick in das mechanische Verhalten von Werkstoffen bei hohen Temperaturen. Hierbei wird dem Aspekt des Kriechens und der Kriechschädigung breiter Raum gewidmet.

- Auf dem Bereich LRT abzielend, erhalten die Studenten gezielte Informationen zum Schädigungsverhalten von keramischen Werkstoffen, wobei besonders den sog. Verbundkeramiken (CMC) Aufmerksamkeit gewidmet wird. Darüber hinaus werden Strategien zur Duktilisierung von Keramiken dargestellt und ein Ausblick auf die zukünftige Materialentwicklung im Bereich LRT gegeben.

Literatur

- Hornbogen E.: Metallische Werkstoffe, Springer Verlag, 2002.
- Easterling K., Zschech E.: Werkstoffe im Trend. Berlin: Verlag Technik, 1996.
- Easterling K.: Tomorrow's Materials. Dorchester, London: The Institute of Metals, the Dorset Press, 1988.
- Ashby M.F., Jones R.H.: International Science and Technology. Vol. 34 & 39. Oxford, New York: Pergamon Press.
- Bd. I: An introduction to their properties and application. 1980.
- Bd. II: An introduction to microstructure and design. 1986.
- Courtney T.H.: Mechanical Behavior of Materials. Series in Materials Science and Engineering. McGraw-Hill, 1990.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Das erworbene Wissen befähigt den Studenten zum Verständnis von Strukturmaterialien im Bereich Zelle und Triebwerk in Bezug auf das mechanische Verhalten. Er wird in die Lage versetzt, Materialoptimierung für zukünftige Strukturbauteile der Luftfahrt vorzunehmen. Darüber hinaus kann er Schwachstellen der Materialien in Bezug auf Ermüdung und Korrosion erkennen und für Abhilfe sorgen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Nichtgleichgewichts -Thermodynamik	1077

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Christian Mundt	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10771	VÜ	Nichtgleichgewichts-Thermodynamik	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden können die Bedeutung der Nichtgleichgewichts-Thermodynamik bei ingenieurs-wissenschaftlichen Problemstellungen hinsichtlich Realisierbarkeit, Entropieproduktion und Quantifizierung erkennen. 2. Die Studierenden können für sehr einfache Fälle quantitative und ansonsten qualitative Aussagen treffen. 3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, die Annahmen, Begrenzungen und Vorteile der ggw. Möglichkeiten der Modellierungen der Kontinuums(fluid-) Mechanik zu beurteilen
Inhalt
<p>Die Studierenden erkennen im Modul Nichtgleichgewichts-Thermodynamik zunächst die Bedeutung des Gebietes für reale Zustandsänderungen im Umfeld Luft- und Raumfahrttechnik und erwerben das Grundwissen zur Analyse und Beeinflussung von irreversiblen Prozessen.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1) Die Studierenden erhalten eine Einführung in die Bedeutung der Nichtgleichgewichts-Thermodynamik bei Problemstellungen aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik. Insbesondere wird vermittelt, dass reversible Zustandsänderungen praktisch nicht vorkommen bzw. von sehr langen Zeitskalen begleitet sind. 2) Davon ausgehend werden drei Haupt-Themengebiete in ihren Grundzügen betrachtet. <ul style="list-style-type: none"> • linear phänomenologische Theorie zur Beschreibung diffusiver Effekte, • Aufstellung makroskopischer Bilanzgleichungen und • Aufstellung mikroskopischer Bilanzgleichungen. 3) Das erworbene Wissen wird durch die Anwendung auf einfache Beispielsituationen erweitert und relevante Anwendungen in numerischen Verfahren diskutiert.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet von irreversiblen Prozessen.
Beurteilungsfähigkeit von Einsatzgebieten von Theorie und darauf beruhenden Berechnungsverfahren bzw. entsprechender Einschränkungen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, wird im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres angeboten

Modulname	Modulnummer
Numerische Mathematik	1078

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. (habil) Markus Klein	Pflicht	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10781	VL	Numerische Mathematik	Pflicht	3
10782	UE	Numerische Mathematik	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Grundlagen der numerischen Mathematik und der Softwareentwicklung aus dem Bachelorstudium
Qualifikationsziele
<p>Sehr viele Vorgänge in der Luft- und Raumfahrttechnik können durch partielle Differentialgleichungen beschrieben werden. Diese Gleichungen, in Verbindung mit komplexen Randbedingungen, können nur behandelt werden, indem man sie drastisch vereinfacht oder numerisch löst.</p> <p>Durch die Verfügbarkeit von leistungsfähigen Computern hat die numerische Lösung in den letzten Jahrzehnten in der Praxis große Bedeutung gewonnen. Das Modul "Numerische Mathematik" stellt die grundlegenden Rechentechniken für die relevanten Typen von partiellen Differentialgleichungen vor. Das Verständnis des Stoffes wird durch das eigenständige Implementieren der erlernten Algorithmen in MATLAB vertieft. Die Studenten erlernen die Fähigkeit, die kommerziellen Rechenwerkzeuge, die in der industriellen Praxis in der Regel Anwendung finden, kritisch auszuwählen und zu nutzen.</p>
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Übersicht über die Grundtypen von linearen partiellen Differentialgleichungen und ihre physikalische Bedeutung • Grundzüge der Raum-Zeit-Diskretisation partieller Differentialgleichungen: Finite Differenzenverfahren, Finite Elementeverfahren, Finite Volumenverfahren. • Diskussion verschiedener Typen numerischer Fehler • Untersuchung der Konsistenz und Stabilität von Verfahren • Anwendung auf praktische Beispiele: Konvektionsgleichung, Wärmeleitungsgleichung, Wellengleichung • Selbstständige Programmierung der erlernten Algorithmen in MATLAB

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• W. Dahmen und A. Reusken: Numerik für Ingenieure und Naturwissenschaftler, Springer Verlag, 2008• G. Evans, J. Blackledge, P. Yardley: Numerical Methods for Partial Differential Equations, Springer Verlag, 2000• J.H. Ferziger, M. Peric: Numerische Strömungsmechanik, Springer Verlag, 2007• C. Grossmann, H.G. Roos: Numerik partieller Differentialgleichungen, Teubner-Verlag, 2005• P. Knabner, L. Angermann: Numerik partieller Differentialgleichungen, Springer Verlag, 2000• W.H. Press, B.P. Flannery, S.A. Teukolsky und W.T. Vetterling: Numerical Recipes in Fortran (in C, in C++, in Pascal), Cambridge University Press• A. Quarteroni, R. Sacco, F. Saleri: Numerische Mathematik 1 & 2, Springer Verlag, 2000• H. Schwarz: Methode der Finiten Elemente, Teubner-Verlag, 1991• Josef Stoer, Roland Bulirsch: Numerische Mathematik 1 und 2, Springer Verlag, Berlin 1994, 1990
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 120 Minuten (Hilfsmittel: selbst angefertigte Mitschrift aus der Vorlesung (1x DIN A 4 beidseitig beschrieben), kein Taschenrechner) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel).
Verwendbarkeit
Das Modul kann in allen technisch orientierten Bereichen des LRT-Studiums verwendet werden.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Projektmanagement	1079

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Kristin Paetzold Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10791	VL	Projektmanagement	Wahlpflicht	2
10792	UE	Projektmanagement	Wahlpflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
keine

Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden</p> <ul style="list-style-type: none"> • können zwischen verschiedenen Strategien zum Projektmanagement unterscheiden und deren Vor- und Nachteile bewerten. • erwerben Fähigkeiten in der Anwendung von Methoden und Tools für das Projektmanagement. • können ein Projekt vom Projektantrag bis zum Projektabschluss selbständig durchführen.

Inhalt
<p>Die Studierenden erhalten im Modul eine Einführung in die Thematik, spezifische Probleme und Lösungsansätze des Projektmanagements. Neben dem Erlernen von Tools und der Vermittlung von Techniken wird ein besonderes Augenmerk auf eine ganzheitliche Betrachtung gelegt, die organisatorische, personale, wirtschaftliche und rechtliche Aspekte umfasst. Die Vorlesungsinhalte werden anhand von Beispielen aus der Raumfahrt vertieft.</p> <p>Das Modul gliedert sich in folgende Abschnitte:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Einführung, Diskussion der Grundlagen, Begriffsdefinitionen und Abgrenzungen • Strategien im Projektmanagement • Vorgehensmodell für das Projektmanagement, Aufgaben und Merkmale der einzelnen Phasen

<ul style="list-style-type: none">• Methoden und Tools zur Unterstützung der einzelnen Phasen im Projektmanagement• Anwendung der Erkenntnisse an ausgewählten Beispielen des Projektmanagements aus der Raumfahrt
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Project Management Institute: A Guide to the Project: Management Body of Knowledge. (PMBOK Guide) An American National Standard, 4. Edition, ANSI/PMI 99-001-2008.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten (ohne Hilfsmittel) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel). Es besteht die Möglichkeit, durch die Bearbeitung von Aufgaben und / oder Kurztests Bonuspunkte zu sammeln, die auf die Gesamtpunktzahl der Endklausur mit maximal 20% angerechnet werden.
Verwendbarkeit
Das Modul setzt die Studierenden in die Lage, als Projektleiter in kleinen bis mittleren Projekten zu fungieren und dabei Projekte selbstständig zu planen, zu überwachen, erfolgreich zu managen und zu einem Abschluss zu bringen. Dies gilt für alle technisch orientierten Projekte im Bereich Luftfahrt, Raumfahrt und Fahrzeugbau etc..
Dauer und Häufigkeit
Das modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Prozessrechentchnik	1080

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Hans-Joachim Wünsche	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10801	VL	Prozessrechentchnik	Pflicht	2
10802	UE	Prozessrechentchnik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Sinnvoll sind Grundlagenkenntnisse in einer höheren Programmiersprache und in Messtechnik
Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden sollen</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. wissen wann und wofür ein Prozessrechner eingesetzt werden muss. 2. die wesentlichen Grundlagen des Hardware- Aufbaus von Prozessrechnern, sowie ihrer Daten Ein-/Ausgabe verstehen. 3. verstehen, wie ein Prozessrechner funktioniert. 4. einen Prozessrechner programmieren können. 5. die Anforderungen an Realzeitbetriebssysteme für die Steuerung bzw. Regelung verstehen. 6. die wesentlichen Programmier Techniken für Realzeitsysteme kennen.
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Prozessrechentchnik das Grundwissen über den Aufbau, die Anwendung und die Bedeutung von Prozessrechnern. Warum basieren die meisten Steuergeräte für technische Prozesse nicht auf normalen Windows PCs? Was bedeutet „Echtzeitverhalten“ und welche Hard- und Software-Architekturen sind hierfür notwendig? Im Einzelnen behandelt das Modul:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Grundlagen der Automatisierung mit Prozessrechnern: Was sind Prozesse, technische Prozesse und Rechenprozesse. Besondere Kennzeichen von Prozessrechnern. Anforderungen industrieller Kommunikation. Typische Beispielszenarien und Anwendungsgebiete für Prozessrechner. Fragen der Zuverlässigkeit und Sicherheit. 2. Hardware Aufbau von Prozessrechnern: Kennenlernen typischer Subsysteme und Komponenten (Prozessor, Prozessorarchitekturen, Speicher, Peripherie), Multitasking Unterstützung (Betriebsmodi, Speicherverwaltungssysteme,

<p>Threads), Ein-/Ausgabe-Architekturen (Bussysteme, Programmgesteuerte Ein-/Ausgabe, Unterbrechungssysteme, DMA), Prozessperipherie (Analog- und Digital-I/O, Pulsweitenmodulation, Real-zeituhren), Prozess- und Feldbussysteme.</p> <p>3. Realzeitverhalten: Anforderungen und Softwarearchitektur Verarbeitung mehrerer Prozesse, Rechnerauslastung, Scheduling, Prozessorzuteilung in Mehrprozessorsystemen. Realzeitanforderungen. Prioritätsgesteuertes Scheduling und Deadline Scheduling. Realzeitbetriebssysteme und Programmtechniken für Realzeitsysteme.</p>
<p>Literatur</p> <ul style="list-style-type: none"> Färber G.: Prozessrechentchnik. Grundlagen, Hardware, Echtzeitverhalten. Berlin: Springer, 1994
<p>Leistungsnachweis</p> <p>Schriftliche Prüfung: 75 Minuten oder Mündliche Prüfung: 30 Minuten</p>
<p>Verwendbarkeit</p> <p>Prozessrechner finden sich in nahezu allen technischen Systemen als programmierbare Steuergeräte. Aber auch viele moderne Anzeige- und Messsysteme selbst basieren auf Prozessrechnern, wie z.B. moderne elektronische Avioniksysteme. Fortgeschrittene Anwendungen wie Assistenzsysteme zur Fahrzeugführung oder die Zentralrechner autonomer technischer Systeme basieren auf Prozessrechnern.</p>
<p>Dauer und Häufigkeit</p> <p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Raumfahrtantriebe	1081

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Christian Mundt	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10811	VÜ	Raumfahrtantriebe	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Der Besuch der Vorlesung Aerothermodynamik, Raumfahrttechnik I und II wird empfohlen.

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden können die Bedeutung der Raumfahrtantriebe bei technischen Problemstellungen hinsichtlich Machbarkeit, Technologie und zukünftigen Trends einordnen.
2. Die Studierenden können für einfache Anwendungsfälle Antriebskonzepte erstellen und berechnen.
3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, für die jeweiligen Anwendungen sinnvolle Konfigurationen vorschlagen zu können.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Raumfahrtantriebe das Grundwissen zu Raumfahrtantrieben und deren vielfältigen Anwendungsbereiche.

- 1) Die Studierenden erhalten eine Einführung in die Bedeutung der Raumfahrtantriebe bei Problemstellungen aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik.
- 2) Ausgehend von den theoretischen Grundlagen, werden praktische Probleme diskutiert bis hin zu Fertigungsaspekten, Komponenten und operationellen Aspekten. Es werden z.B. behandelt:
 - Flüssigkeitsraketenantriebe
 - Feststoffraketen
 - Hybridraketen
 - Luftatmer
 - Elektrische Antriebe
 - Zukunftskonzepte

3) Nach Möglichkeit werden in einer Exkursion Industriefirmen mit entsprechenden Produktionen besucht.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet insbesondere von Flugkörper- und Raumfluggeräten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Regelungstechnik	1082

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Ferdinand Svaricek	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10821	VL	Regelungstechnik	Pflicht	2
10822	UE	Regelungstechnik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse in „Höhere Mathematik“, „Technische Mechanik“, „Messtechnik“, „Experimentalphysik“, „Allgemeine Elektrotechnik“ und „Steuer- und Regelungstechnik“ des LRT-Bachelor Studiums.

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden können das dynamische Verhalten von Eingrößenregelkreise anhand der Wurzelortskurven beurteilen und durch Anpassung des Reglers gezielt verändern.
2. Die Studierenden sind in der Lage die Stabilität eines Regelkreis anhand der Ortskurve und des Bodediagramms des offenen Kreises zu überprüfen.
3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, Zustandsraummodelle von technischen Systemen aus unterschiedlichen Fachdisziplinen aufzustellen und deren Eigenschaften zu analysieren.
4. Die Studierenden werden in die Lage versetzt, das dynamische Verhalten von Eingrößenregelkreise durch den Entwurf von linearen Zustandsrückführungen gezielt zu beeinflussen

Inhalt

Im Modul Regelungstechnik wird das in der Grundlagenvorlesung Steuer- und Regelungstechnik erworbene Grundwissen zur Analyse und Synthese linearer kontinuierlicher Regelungs- und Steuerungssysteme vertieft und erweitert:

- 1) Die Studierenden erhalten zunächst eine Einführung in die geometrische Stabilitätsanalyse mit Hilfe des Wurzelortskurvenverfahrens. Anschließend wird vermittelt, wie das WOK-Verfahren zur Synthese linearer dynamischer Regler eingesetzt werden kann.

2) Anschließend lernen die Studierenden verschiedene Methoden für die Modellierung, Beschreibung und Analyse des Verhaltens von dynamischen Systemen im Frequenzbereich kennen:

- Frequenzgang,
- Ortskurve und Bodediagramm,
- Phasenminimum- und Allpaßsysteme,
- Stabilitätsprüfung mit Hilfe des Nyquistverfahrens,
- Stabilitätsrand (Amplituden- und Phasenrand).

3) Dann wird die Beschreibung und Analyse dynamischer Eingrößensysteme im Zustandsraum behandelt. Neben der Vorstellung der grundlegenden Begriffe und Definitionen (Zustandsvariablen, Zustandsgleichung, Zustandstrajektorie, Steuer- und Beobachtbarkeit, Stabilität) werden auch elementare Methoden zur Analyse des dynamischen Verhaltens (Eigenwerte, Eigenbewegung, Stabilität) und der Steuer- und Beobachtbarkeit sowie wichtige Normalformen (Diagonal-, Regelungs- und Beobachtungsnormalform, Kalman-Zerlegung) vermittelt.

4) Die Studierenden werden dann mit den Grundlagen zur Synthese linearer Zustandsregler vertraut gemacht. Dabei werden im Einzelnen die folgenden Aspekte behandelt:

- Entwurf linearer Zustandsrückführungen,
- Zustandsbeobachter,
- Berücksichtigung von Störgrößen,
- erweiterte Regelungsstrukturen.

Literatur

- Lunze, J.: Regelungstechnik 1: Systemtheoretische Grundlagen, Analyse und Entwurf einschleifiger Regelungen. 5. Auflage. Berlin: Springer-Verlag, 2006.
- Lunze, J.: Regelungstechnik 2: Mehrgrößensysteme, Digitale Regelung. 3. Auflage. Berlin: Springer-Verlag, 2005.
- Unbehauen, H.: Regelungstechnik. Band I. 13. Auflage. Braunschweig: Vieweg und Sohn, 2005 .
- Unbehauen, H.: Regelungstechnik. Band II. 8. Auflage. Braunschweig: Vieweg und Sohn, 2000.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 90 Minuten (30 Minuten Fragenteil ohne Hilfsmittel und 60 Minuten Aufgabenteil mit allen Hilfsmitteln außer programmierbaren Taschenrechner) oder mündliche Prüfung 30 Minuten.

Verwendbarkeit

Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet der Steuer- und Regelungstechnik.

In diesem Studiengang:

- Voraussetzung für Teilnahme am Rechnerpraktikum „Regelungstechnik“
- Voraussetzung für Teilnahme am App. Praktikum „Regelungstechnik“
- Voraussetzung für das Modul „Moderne Methoden der Regelungstechnik“

- Voraussetzung für das Modul „Flugführungssysteme“
- Voraussetzung für das Modul „Dynamik und Regelung von Satelliten“
- Voraussetzung für das Modul „Filter und Schätzverfahren“

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Regelungstechnisches Rechnerpraktikum	1083

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Ferdinand Svaricek	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10831	VÜ	Rechnerpraktikum: Regelungstechnik	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
<ul style="list-style-type: none"> MA-Modul „Kontinuierliche und digitale Regelungstechnik“

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> Die Studierenden können das dynamische Verhalten linearer und nichtlinearer Systeme mit Hilfe von Matlab/Simulink und den entsprechenden Toolboxen simulieren und validieren. Die Studierenden sind in der Lage die Eigenschaften linearer Systeme im Zeit- und im Frequenzbereich mit Hilfe von z.B. Matlab zu bestimmen. Die Studierenden werden in die Lage versetzt, Steuer- und Regelalgorithmen mit Matlab/Simulink zu realisieren und in der Simulation zu erproben. Die Studierenden lernen die gesamte Toolkette des Rapid Control Prototypings kennen: <ul style="list-style-type: none"> Beschreibung von Steuer- und Regelalgorithmen mit Hilfe von Blockschaltbildern. Automatische Generierung und Optimierung von echtzeitfähigen C-Code für die Rapid Control Prototyping Steuergeräte. Online-Erfassung und Bearbeitung von Meßwerten. Online-Kalibrierung und Optimierung der Reglerparameter.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Rechnerpraktikum „Regelungstechnik“ Kenntnisse und Fertigkeiten im Hinblick auf Modellierung, Analyse, Auslegung und Realisierung von Steuer- und Regelungssystemen mit Hilfe moderner Rechnerwerkzeuge und Rapid Control Prototyping Systemen. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden lösen selbstständig vorgegebene Aufgaben aus den Bereichen Modellierung, Simulation, Identifizierung, Analyse und Entwurf von Regelungssystemen mit Hilfe moderner Rechnerwerkzeuge wie z.B. Matlab/ Simulink.

- Die Studierenden lernen moderne Rapid Control Prototyping Systeme zur schnellem Realisierung und Erprobung von Steuer- und Regelalgorithmen einzusetzen.

Leistungsnachweis

Benoteter Schein

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Satellitennavigation I	1084

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Pflicht	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
180	120	60	6

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10841	VL	Globale Satellitennavigationssysteme	Pflicht	2
10842	UE	Globale Satellitennavigationssysteme	Pflicht	2
10843	VL	Differentielle GNSS-Verfahren	Pflicht	1
10844	UE	Differentielle GNSS-Verfahren	Pflicht	1
10845	VL	Integrierte Navigation	Pflicht	2
10846	UE	Integrierte Navigation	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				10

Empfohlene Voraussetzungen

Mathematik, Experimentalphysik, Messtechnik, Regelungstechnik, Programmierung.

Qualifikationsziele

Globale Satellitennavigations ist gemessen an der Zahl der Nutzer die erfolgreichste Weltraumanwendung. Zahlreiche zivile und militärische Anwendungen hängen davon ab. Differentielle Verfahren erlauben eine Genauigkeit von bis zu wenigen Zentimetern und die Kopplung mit anderen Sensoren, sogenannte integrierte Navigation, erhöht die Robustheit. Die Veranstaltung hat folgende Qualifikationsziele:

- Die Absolventen besitzen einen Überblick über globale Satellitennavigationssysteme (GNSS), sowohl über die wichtigen Grundlagen, über die Systemarchitektur und die Systemgliederung (Segmente), als auch über die zivilen und militärischen Einsatzgebiete.
- Sie verstehen die Funktionsweise der Signalverarbeitung und der Positionierung und kennen die Verwundbarkeit von GNSS.
- Sie haben durch die Lehrveranstaltung "Differentielle GNSS-Verfahren" fundierte Kenntnisse über die Methoden zur Verbesserung konventioneller GNSS Positionierungs-Techniken, inkl. der heute verfügbaren und für die Zukunft geplanten Entwicklungen einschließlich der militärischen Systeme, erworben.
- Im Rahmen des Abschnitts "Differentielle GNSS-Verfahren" verstehen sie die Datenverarbeitung, Algorithmik sowie das Fehlerbudget der differentiellen GNSS-Technik und kennen ihre Anwendungen im zivilen und militärischen Bereich.

- Sie haben Kenntnisse über integrierte Navigationssysteme, deren Vorteile und können sie entsprechend auslegen. Sie kennen die dafür erforderlichen Sensortechnologien, insbesondere für Beschleunigungs- und Drehratenmesser.
- Sie verstehen das Zusammenwirken der verschiedenen Messwerte in einem integrierten System und die Rechengänge des Kalman-Filters.
- Sie verstehen die Strapdown-Rechnung der Inertialnavigation (INS) und können ein einfaches gekoppeltes GNSS/INS selbstständig in MATLAB umsetzen.

Inhalt

1) Globale Satellitenavigationssysteme (GNSS)

- Referenzsysteme, Zeitsysteme, Satellitenorbits, Aufbau eines GNSS
- Gegenwärtige Satellitenavigationssysteme: GPS, Galileo, GLONASS, BeiDou
- Messverfahren (Akquisition und Verfolgung von GNSS-Signalen)
- Positionsbestimmung über Ausgleichung
- Genauigkeit, Verfügbarkeit, Integrität und Kontinuität
- Link-Budget, Verwundbarkeit von GNSS (Jamming/Spoofing)

2) Differentielle GNSS-Methoden (DGNSS)

- Einführung, Motivation und Zielsetzung für DGNSS
- Beobachtungsgleichungen, Fehlerbudget und Korrekturansätze
- LAAS (lokale differentielle Systeme) und WAAS („Wide Area“ Systeme)
- Hochpräzise Korrekturkonzepte
- Ansätze im wissenschaftlichen Bereich
- Militärisches DGNSS: JPALS, WAGE und Talon NAMATH
- Anwendungsspektrum

3) Integrierte Navigation

- Systemkonzept der Integrierten Navigation
- Sensoren und Messwerte der Navigation
- Kalman Filter: allgemein und erweiterter Kalmanfilter für GNSS/INS Integration
- Strapdown-Rechnung
- GNSS/INS-Integration 2D und 3D
- GNSS/INS-Fehlerrechnung und Systemauslegung

Literatur

Den Studierenden stehen die Powerpoint-Folien, für Teil 1 und 3 ein Vorlesungsskriptum und MATLAB-Kode zur Verfügung. Als optionale Literatur wird empfohlen:

- P. Misra, P. Enge, „Global Positioning System; Signals, Measurements, and Performance“, 2nd Edition, Ganga-Jamuna Press, 2006.

<ul style="list-style-type: none"> • K. Borre et al., „A software-defined GPS and Galileo receiver; a single frequency approach“, Birkhäuser, 2007. • H. Dodel, D. Häupler, „Die Satellitennavigation“, Springer Berlin Heidelberg, 2009. • K. Wendel, „Integrierte Navigationssysteme: Sensordatenfusion, GPS und Inertiale Navigation“, Walter de Gruyter, 2011. • E. Kaplan, C. Hegarty, “Understanding GPS: principles and applications”, Artech house, 2005. • B. Hofmann-Wellenhof, K. Legat, M. Wieser, “Navigation: principles of positioning and guidance”, Springer Science & Business Media, 2011. • P. Groves, “Principles of GNSS, inertial, and multisensor integrated navigation systems”, Artech-House, 2013. • P. Teunissen, O. Montenbruck (Eds.), „Springer Handbook of Global Navigation Satellite Systems“, Springer 2017.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten (Hilfsmittel: nicht-programmierbarer Taschenrechner).
Verwendbarkeit
Erweiterung des Grundwissens im Gebiet "Satellitennavigation" um Kenntnisse der existierenden und zukünftigen Systeme sowie um die wichtigen Verfahren der differentiellen Positionierung, die im zivilen und militärischen Bereich zu Erzielung höherer Genauigkeiten sowie zur Verbesserung der Integrität eine hohe Bedeutung haben. Spezialkenntnisse auf dem (zivil und) militärisch wichtigen Gebiet der hybriden Navigation.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert zwei Trimester, es findet im Frühjahrs- und Herbsttrimester des Masterstudienganges statt. Die Prüfung ist am Ende des 3. Trimesters.

Modulname	Modulnummer
Satellitenavigation II	1085

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
210	96	114	7

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10851	VL	GNSS in der Luftfahrt	Pflicht	2
10852	UE	GNSS in der Luftfahrt	Pflicht	1
10853	VL	Weltraumwetter	Pflicht	1
10854	UE	Weltraumwetter	Pflicht	1
10855	VL	Satellitenkommunikation	Pflicht	2
10856	UE	Satellitenkommunikation	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				8

Empfohlene Voraussetzungen

Mathematik, Experimentalphysik, Raumfahrttechnik, Satellitenavigation I, Programmierung.

Qualifikationsziele

Die Veranstaltung ergänzt „Satellitenavigation I“ um wesentliche Aspekte der Weltraumnutzung. Die erste Teilveranstaltung bespricht GNSS-Spezialkapitel, wie sie auch für die Luftfahrt von Bedeutung sind. In der Veranstaltung Weltraumwetter wird der Einfluss der Erdatmosphäre auf Weltraumanwendungen wie Navigation und Kommunikation besprochen. In der 3. Teilveranstaltung erhalten die Studierenden einen grundlegenden Überblick über die Satellitenkommunikation. Mathematisch schwierige Sachverhalte werden durch MATLAB-Übungen mit intensiver Betreuung erarbeitet.

Es gelten folgende Qualifikationsziele:

- Kenntnis über die Fehlersicherheit von GNSS und ihrer mathematischer Beschreibung. Erhöhung der Fehlersicherheit durch empfangernerinterne Verfahren (RAIM) und lokale Ergänzungssysteme (SBAS, GBAS).
- Wissen über den Einsatz von GNSS innerhalb verschiedener Flugphasen.
- Kenntnis über die Authentifizierung von GNSS-Signalen und sinnvoller Nutzen von verschlüsselten GNSS-Signalen (GPS Y/M, Galileo PRS).
- Die Studierenden besitzen Grundkenntnisse über die Weltraumnutzung durch "Satellitenkommunikation" und sie verstehen den grundlegenden Designprozess der Satellitenkommunikation und sind in der Lage, solche Systeme zu bemessen.

- Sie haben praktische Erfahrungen in der Satellitenkommunikation durch die Inbetriebnahme einer VSAT-Station und von Mobilterminals erworben.
- Sie kennen die Phänomene des Weltraumwetters sowie die zugehörigen Beobachtungs- und Vorhersagemethoden und seine Auswirkungen auf Satellitensysteme.

Inhalt

1. GNSS in der Luftfahrt

- Ausfallssicherheit der GNSS-Segmente, Grundlagen der Risikoanalyse
- Receiver Autonomous Integrity Monitoring (RAIM)
- Satellite and Ground Based Augmentation Systems (SBAS, GBAS)
- Protection-Levels, Stanford-Plot
- Nutzen von GNSS während verschiedener Flugphasen
- Schutzmöglichkeiten gegen Spoofing
- GNSS-Signal-Verschlüsselung und Authentifizierung

2. Satellitenkommunikation

- Einführung und Hintergrund
- Bahn- und Konstellationsaspekte
- Raumtransport und Satellitenplattform
- Grundlagen der Kommunikationstechnik: Link Bilanz, Modulation, Zugriffsverfahren (CDMA, FDMA, TDMA), Kodierung, Ausbreitungseffekte
- Kommunikationsnutzlast
- Bodenstationen, VSATs, Netze
- Dienste der Satellitenkommunikation (INMARSAT, INTELSAT, INTERSPUTNIK, EUTELSAT, IRIDIUM, GLOBALSTAR, u.a.)
- Entwicklungsstand und Trends

3. Weltraumwetter

- Einführung in die Thematik
- Bedeutung des Weltraumwetters für Satellitensysteme und Bodeninfrastruktur auf der Erde
- Die Sonne als Antrieb für das Weltraumwetter (Phänomene und Überwachung)
- Die Ionosphäre (Aufbau, Phänomene und Beobachtung unter bes. Berücksichtigung der GNSS-basierten Datenverarbeitung)
- Systemtechnische Aspekte

Literatur

Den Studierenden stehen Powerpoint-Folien und - für Teil 1 ein Vorlesungsskriptum und MATLAB-Kode zur Verfügung. Als optionale Literatur wird empfohlen:

- P. Misra, P. Enge, „Global Positioning System; Signals, Measurements, and Performance“, 2nd Edition, Ganga-Jamuna Press, 2006.
- E. Kaplan, C. Hegarty, “Understanding GPS: principles and applications”, Artech house, 2005.
- P. Teunissen, O. Montenbruck (Eds.), „Springer Handbook of Global Navigation Satellite Systems“, Springer 2017.
- H. Dodel, D. Häupler, „Die Satellitennavigation“, Springer Berlin Heidelberg, 2009.

<ul style="list-style-type: none"> • Calcutt D., Tetley L.: Satellite Communications: Principles and Applications. London: Edward Arnold Verlag, 1994. • Roddy D.: Satellite Communications. 2nd Edition. New York: McGraw-Hill, 1995. • Richararia M.: Satellite Communication Systems: Design Principles. New York: McGraw-Hill, 1995. • Maral G., Bousquets M.: Satellite Communications Systems, West Sussex: John Wiley & Sons, 1995. • de Re E., Ruggieri M.: Satellite Communications and Navigation Systems. Springer Science, 2008. • Dodel H., Eberle S.: Satellitenkommunikation. Berlin: Springer Verlag, 2007.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten(Hilfsmittel: nicht-programmierbarer Taschenrechner).
Verwendbarkeit
Vervollständigung des Grundwissens der Weltraumnutzung. Spezialkenntnisse der Flugführung über GNSS und allgemein für GNSS- Anwendungen mit hoher Zuverlässigkeit. Erarbeitung von Spezialwissen für die Vorlesungen in den Schwerpunkten Flugführungssysteme und Autonome Systeme.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert zwei Trimester, es findet im 3. (HT) und 4. (WT) Trimester des Masterstudienganges statt. Die Prüfung ist am Ende des 4. Trimesters.

Modulname	Modulnummer
Satellitensysteme	1086

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Roger Förstner	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10861	VL	Satellitensysteme	Pflicht	2
10862	UE	Satellitensysteme	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden allgemeine ingenieurwissenschaftliche Grundlagen (Höhere Mathematik, Experimentalphysik, Technische Mechanik I-II, Strömungsmechanik, Thermodynamik, Allgemeine Elektrotechnik, Werkstoffkunde).

Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Können die Besonderheiten verschiedener Raumfahrtmissionen aus systemtechnischer Sicht beurteilen. • Können die Einflüsse der Weltraumumgebung auf das Design von Satellitensystemen einschätzen • haben ein grundlegendes Verständnis für alle Subsysteme von Satelliten • können für alle Subsysteme eine erste quantitative Auslegung durchführen

Inhalt
<p>In dieser Vorlesung werden die wichtigsten Subsysteme, aus denen ein Satellit aufgebaut ist, vertieft betrachtet. Nach einer Darstellung der verschiedenen Segmente (Boden-, Transfer-, Raumsegment) aus denen eine Raumfahrtmission besteht und deren Verknüpfungen, werden zunächst die wichtigsten technischen Aspekte verschiedener Klassen von Raumfahrtmissionen (Erdbeobachtung, Telekommunikation, Navigation, planetaren und interplanetaren Exploration) und ihr Einfluss auf den Entwurf von Satellitensystemen erarbeitet. Nachfolgend werden die Besonderheiten der Weltraumumgebung dargestellt. Es wird der Einfluss des Vakuums, der kosmischen Strahlung, des Sonnenwindes, der planetaren Atmosphären und Magnetfelder auf Raumfahrzeuge beleuchtet und mögliche designtechnische Lösungen vorgestellt. Es werden dann die wichtigsten Subsysteme von Satelliten im Einzelnen untersucht (Energieversorgung, Lage- und Bahnregelung, Antriebe, Struktur und Mechanismen, Thermalregelung, Datenverarbeitung, Kommunikation). Dabei werden zunächst die theoretischen Grundlagen erarbeitet, dann verschiedene technische Lösungen</p>

<p>vorgestellt und abschließend gezeigt, wie eine erste qualitative und quantitative Auslegung des Subsystems vorgenommen werden kann.</p> <p>Die Gliederung der Vorlesung sieht wie folgt aus:</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Raumfahrtmissionen aus systemtechnischer Sicht 2. Einfluss der Weltraumumgebung auf Raumfahrzeuge 3. Satellitensubsysteme: Energieversorgung, Antriebssysteme, Lage- und Bahnregelung, Thermalregelung, Datenverarbeitung, Kommunikation, Mechanismen, Konfiguration und Struktur
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Ley, Wittman, Hallmann: Handbuch der Raumfahrttechnik • Wertz J.R., Larson W.J.: Space Mission Analysis and Design
Leistungsnachweis
<p>Schriftliche Prüfung 90 Minuten</p> <ul style="list-style-type: none"> • 30 Minuten Frageteil: keine Hilfsmittel • 60 Minuten Aufgabenteil: Skript, Formelsammlung, Taschenrechner
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen, angewandte Forschung sowie Projektmanagement auf dem Gebiet der Raumfahrt.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Sensortechnik	1087

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Hans-Joachim Wünsche	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10871	VL	Sensortechnik für Autonome Systeme	Pflicht	2
10872	UE	Sensortechnik für Autonome Systeme	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden die im Modul "Messtechnik" vermittelten Kenntnisse, sowie gute Kenntnisse über physikalische Grundgesetze, Digital-Elektronik und Statistik.
Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden</p> <ul style="list-style-type: none"> wissen aus welchen wesentlichen Elementen die Sensoren und Sensor-Plattformen eines autonomes System bestehen, verstehen die Funktionsweise der verwendeten Sensorsysteme, können die erlernten Kenntnisse im parallel stattfindenden Praktikum „Autonome Systeme“ beim Aufbau eines autonomen Modell-Fahrzeugs anwenden.
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul „Sensortechnik für Autonome Systeme“ einen Überblick zur analogen und digitalen Meßtechnik, sowie detaillierte Einblicke in den Aufbau und die Verwendungsmöglichkeiten von Sensoren und von Sensorplattformen. Zunächst werden einige grundlegende Sensorprinzipien vorgestellt, worauf dann die wesentlichen internen und externen Sensorsysteme behandelt werden. Als Beispiel werden u.a. die im institutseigenen Fahrzeug eingebauten Sensorplattformen (Kamerasystem, LIDAR, Inertialplattform mit Dual GPS, ...) ausführlich erklärt. Ausgehend von einem Überblick über die Entwicklung und den derzeitigen Stand der Meßtechnik, der Sensortechnik und von Meßplattformen werden die folgenden Themenkreise behandelt:</p> <ul style="list-style-type: none"> Einleitung und kurze Wiederholung von: Wozu benötigen wir Sensoren, Beispiele für Sensoren in Robotern und (autonomen) Fahrzeugen, Einteilung von Sensoren. Statistische Kenngrößen und typische Messfehler einschl. deren mathematischer Beschreibung. Sensormodelle und Sensoreigenschaften.

<ul style="list-style-type: none"> • Messkette – von der Messgröße zum Messwert im Rechner Signalaufbereitung, Abtastung, Abtasttheorem, Aliasing, Analog-Digital-Wandler, Digitale Signalübertragung, Serielle Bussysteme, Digital-Analog-Wandler • Grundlegende Sensorprinzipien; Positionssensoren: Grundlegende Sensorprinzipien und -effekte, wie Hall-Sensor, induktiver Sensor, kapazitiver Sensor, magnetoresistiver, piezoelektrischer und piezoresistiver Effekt. Interne Sensoren: Messung von Positionen und Geschwindigkeiten. • Messung von Beschleunigungen: Verschiedene Prinzipien zur Messung von Beschleunigungen. MEMS Sensoren. Kompass Sensoren. Drehratenmessung: Coriolis Kraft Prinzip und Sagnac Effekt; Kreiselkompass, Vibrationskreisel, MEMS Kreisel, Faserkreisel und Ringlaser. • Inertiale Messsysteme und inertielle Navigationssysteme: Inertiale Messsysteme (IMU): Plattform und Strap-down Technologie, Gimbal-Lock, typische Fehler. Inertiale Navigationssysteme (INS); Arten der Stützung: Zero Update, Magnetfeld, GNSS (GPS): lose, enge und sehr enge Kopplung. Satelliten-Navigationssysteme wie GPS, Glonass, Galileo. • Externe Sensoren: Landmarken Navigation: Natürliche und künstliche Landmarken. Leuchttürme, Funkfeuer, VOR und DME. Hyperbelnavigation und coastal Navigation. Kraft-Momenten-Sensor, 3D-Space Mouse, Taktile Sensoren, Näherungssensoren • Abstandgebende Sensoren auf Basis Laufzeitmessung: Prinzip der Laufzeitmessung: Ultraschallsensoren, Radar und Lidar • Bildgebende Sensoren: Video- und Infrarotkameras, HD (hochauflösende) 3D Lidarsysteme, optische time-of-flight Kameras. Grundlagen der Modellierung, Abbildungsgleichungen, homogene Koordinaten. • Weiterführende Themen: Sensor-Timing, -Synchronisation und -Fusion. Out-of-sequence Messung.
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Everett H.R.: Sensors for Mobile Robots. Wellesley: Peters, 1995.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Autonome, kognitive Systeme werden zukünftig immer stärker in unser Leben vordringen. Fahr- und Flugzeuge werden nicht nur im militärischen Bereich um Assistenzsysteme erweitert, die einen zunehmend autonomen Betrieb ermöglichen. Roboter, die ihre Umgebung über einfache Sensoren und bzw. über komplexe Sensorplattformen wahrnehmen und sich in ihr situationsgerecht verhalten, werden nicht nur Soldaten zur Hand gehen, sondern auch in Fabriken sowie im häuslichen Umfeld schwere, monotone, gefährliche oder ermüdende Aufgaben übernehmen.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen	1088

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. , habil. rer. nat. Hans-Joachim Gudladt	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10881	VL	Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen	Pflicht	2
10882	UE	Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Bachelor-Studium
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> Die Studenten gewinnen einen Einblick in das Materialverhalten von 1- und 2-phasigen Leichtmetallen sowohl unter monotoner als auch unter schwingender Belastung. Sie lernen, mittels bruchmechanischer Hilfsmittel die Grenzen der Einsetzbarkeit von Werkstoffen zu bewerten. Darüber hinaus wird ihnen das Handwerkszeug der linearelastischen Bruchmechanik (LEBM) mitgegeben, um die Lebensdauer von vorgeschädigten und rissbehafteten Bauteilen abschätzen zu können.
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> Im ersten Abschnitt des Moduls erhalten die Studenten eine grundlegende Einführung in die LEBM. Dabei werden die Grenzen der Anwendbarkeit im Hinblick auf duktil verformbare Werkstoffe wie z.B. Metalle, aufgezeigt. Es werden Kriterien angegeben die es erlauben, technische metallische Werkstoffe mittels der Bruchmechanik z.B. unter Berücksichtigung der Bruchzähigkeit zu qualifizieren. Zum Abschluss des Abschnitts wird das Versagen rissbehafteter Bauteile auf der Grundlage des sogenannten R-Kurvenkonzeptes behandelt. Dieses eröffnet den Studenten die Möglichkeit, sowohl für spröde Werkstoffe, wie Keramiken, als auch für duktile Werkstoffe, wie Metalle, das Materialversagen im Hinblick auf außen anliegende Kräfte und vorgegebene Risslängen für ein Bauteil rechnerisch abzuschätzen.

- Im 2. Abschnitt lernen die Studenten das Materialverhalten unter schwingender Beanspruchung kennen. Man spricht hier von sogenannter Materialermüdung. Dabei wird sowohl dem Aspekt der Gesamtlebensdauer als auch dem der Lebensdauer angerissener Bauteile breiter Raum gewidmet. Letzteres ist im Sinne des Leichtbaukonzeptes für die Bauteilauslegung unerlässlich. Die Studenten lernen dabei, auf der Basis der Bruchmechanik die Rißausbreitung als Funktion der äußeren Beanspruchung zu erfassen und können daraus die Lebensdauer eines Bauteils näherungsweise bestimmen.
- Im letzten Teil der Vorlesung wird auf den Einfluss der Mittelspannung und der Kerbgeometrie im Hinblick auf die Rissausbreitung eingegangen. Darüber hinaus wird das Verhalten der sogenannten kurzen Risse besprochen, die sich der klassischen Bruchmechanik entziehen.

Literatur

- Broek D.: Elementary Engineering Fracture Mechanics. 5th rev. ed. Martinus Nijhoff Publishers, 1982.
- Schwalbe K.-H.: Bruchmechanik metallischer Werkstoffe. Carl Hanser Verlag, 1980.
- Heckel K.: Einführung in die technische Anwendung der Bruchmechanik. Carl Hanser Verlag, 1991.
- Suresh S.: Fatigue of materials. Cambridge Solid State Science Series, 1991.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Das erworbene Wissen ist Voraussetzung für die Bewertung vorgeschädigter Bauteile im Hinblick auf ihre weitere Verwendbarkeit. Darüber hinaus lassen sich mit Hilfe der entwickelten Lebensdauerkonzepte metallische Strukturwerkstoffe im Sinne des Leichtbaukonzeptes optimieren.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Strukturdynamik	1089

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Helmut Rapp	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10891	VÜ	Strukturdynamik	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse in "Festigkeitslehre" und "Schwingungslehre"

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden kennen die wesentlichen Verfahren zur Lösung der klassischen Schwingungsgleichungen für Strukturen mit kleiner Dämpfung und einer beliebigen Zahl von Freiheitsgraden. • Die Studierenden können mit den Begriffen "Eigenfrequenz", "Eigenform", "Modale Masse", "Modale Steifigkeit", und "Modale Dämpfung" umgehen. Sie wissen, Aufgabenstellungen in "Frequenzbereich" bzw. "Zeitbereich" einzuordnen. • Die Studierenden kennen den Unterschied zwischen einer analytischen und einer numerischen Lösung der Schwingungsgleichung und können die zugehörigen Verfahren einsetzen. • Sie sind in der Lage, für ein gegebenes physikalisches Problem ein geeignetes mathematisches Ersatzmodell zu erstellen und dieses mit geeigneten Methoden zu lösen. • Die Studierenden können für einfache Aufgabenstellungen geeignete Näherungsverfahren einsetzen, um schnell erste Aussagen bzgl. des dynamischen Verhaltens von Strukturen machen zu können.

Inhalt
<p>Die Studierenden erhalten im Modul "Strukturdynamik" vertiefende Kenntnisse über das dynamische Verhalten von Strukturen unter dynamischer Belastung. Schwerpunkt bilden die Verfahren zur Ermittlung der Beanspruchung unter periodischer und transienter Belastung bei kleiner Strukturdämpfung.</p> <p>Das Modul gliedert sich in folgende Abschnitte:</p> <ul style="list-style-type: none"> - Erzwungene Schwingungen von Masse-Feder-Systemen mit einem FHG analytische Lösungen, numerische Lösungen der Bewegungsgleichung. - Erzwungene Schwingungen von Systemen mit vielen Freiheitsgraden

<p>Eigenfrequenzen, Eigenformen, Systematisches Aufstellen der Bewegungsgleichung, Erstellung der Steifigkeitsmatrix, Massenmatrix, Reduktion von Freiheitsgraden, Orthogonalität der Eigenvektoren, Entkopplung der Bewegungsgleichungen, Gedämpfte Schwingungen, Dämpfungsmodelle, Numerische Integration der Bewegungsgleichungen, Newmark-β-Verfahren, Darstellung der Schwingungen im Zustandsraum, Allgemeines zur dynamischen Analyse von Strukturen.</p> <p>- Näherungsverfahren Biegeschwingungen, Torsionsschwingungen, Gekoppelte Biege-Torsionsschwingungen, Ritzsches Verfahren, Galerkinsches Verfahren.</p> <p>- Experimentelle Modalanalyse.</p>
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Gasch R., Knothe K.: Strukturodynamik. Berlin: Springer-Verlag, 1987. • Hart G.C., Wong K.: Structural Dynamics for Structural Engineers. New York: John Wiley & Sons, Inc., 1999. • Craig R.R., Kurdila A.J.: Fundamentals of Structural Dynamics, New Jersey: John Wiley & Sons Inc., 2006. • Lalanne Ch.: Mechanical Vibration and shock Analysis. Volume 1: Sinusoidal Vibration. London: ISTE Ltd. and John Wiley & Sons Inc., 2009.
Leistungsnachweis
<p>Schriftliche Prüfung 90 Minuten (30 Minuten Fragenteil ohne Hilfsmittel, 60 Minuten Aufgabenteil mit allen Hilfsmitteln) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)</p>
Verwendbarkeit
<p>Das Modul vertieft die Inhalte der Schwingungslehre. Es bietet Methoden zur Analyse von anspruchsvollen Problemen der Strukturodynamik aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik. In der Luft- und Raumfahrttechnik sind die Inhalte notwendig im Bereich der Entwicklung von Strukturen.</p>
Dauer und Häufigkeit
<p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Wärme- und Stofftransport	1090

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. Michael Pfitzner	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10901	VL	Wärme- und Stofftransport	Pflicht	3
10902	UE	Wärme- und Stofftransport	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden die Module „Höhere Mathematik“, „Thermodynamik I/II - Grundlagen der Wärmeübertragung“ sowie „Strömungslehre“. Vorteilhaft sind Kenntnisse der Aerodynamik und Gasdynamik.

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden kennen die verschiedenen Arten des Wärmeübergangs und ihre Eigenschaften, die Äquivalenz von Wärme- und Stoffübergang und die Bedingungen, unter denen diese Äquivalenz gültig ist.
2. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, auch komplexere Wärmeübertragungsprobleme mittels analytischen Methoden zu analysieren und damit numerische Thermalsimulationen zu verifizieren.
3. Die Studierenden besitzen ein vertieftes Verständnis der Eigenschaften der Wärmeübertragungsarten und deren physikalischem Hintergrund.
4. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, kombinierte Wärme- und Stofftransportproblemstellungen selbstständig unter Verwendung von Standardliteratur zu lösen.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul „Wärme- und Stofftransport“ vertiefte Kenntnisse über die physikalischen Grundlagen der verschiedenen Arten der Wärmeübertragung und über besondere mathematische Berechnungsmethoden für die Berechnung von Wärmeübergangsaufgaben. Das Modul gliedert sich in folgende Abschnitte:

- Die Studierenden erhalten zunächst eine kurze Wiederholung der Eigenschaften der drei Arten von Wärmeübertragung: Wärmeleitung, konvektiver Wärmeübergang, Strahlung. Es wird eine Übersicht über Anwendungen in der Antriebs- und Raumfahrttechnik gegeben, in denen die Wärme- und Stoffübertragung eine wichtige Rolle spielt.

<ul style="list-style-type: none"> • Nach einer kurzen Erläuterung der einfachen Berechnungsmethoden für die Wärmeleitung werden die Studierenden mit komplexeren analytischen Berechnungsmethoden vertraut gemacht. • Mit den Studierenden werden Maßnahmen zur Erhöhung des Wärmeübergangs, insbesondere auch durch Erhöhung der übertragenden Oberfläche, diskutiert. • Anschließend werden die Kenntnisse der Studierenden in Bezug auf den konvektiven Wärmeübergang vertieft. Es werden die Zusammenhänge des konvektiven Wärmeübergangs mit den Navier-Stokes-Gleichungen (inkl. Energiegleichung) beleuchtet und daraus die Ähnlichkeitstheorie genauer begründet. • Die in der Strömungsmechanik vermittelten Kenntnisse über die Berechnung von Grenzschichten werden für die Wärmeübertragung verallgemeinert. Es werden sowohl laminare wie turbulente Strömungen diskutiert und es wird der Wärmeübergang bei sehr schneller Überströmung erläutert. • Beispiele gekoppelter Problemstellungen mit Wärmeleitung, konvektivem Wärmeübergang und Phasenwechsel vertiefen die Fähigkeiten der Studierenden. • Es werden die Grundgleichungen für einfachen Stofftransport in binären Systemen hergeleitet und die Äquivalenz der Gleichungen mit den Grundgleichungen der Wärmeübertragung für die Wärmeleitung und den konvektiven Wärmeübergang erläutert.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten
Verwendbarkeit
Das Modul vertieft Inhalte des „Grundlagen der Wärmeübertragung“. Es bietet Methoden zur Analyse und Berechnung von anspruchsvolleren Problemen des warmen Maschinenbaus an. In der Luft- und Raumfahrttechnik werden die Inhalte für die Entwicklung von Antrieben und von Raumfahrtsystemen benötigt.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Weltraumphysik	1091

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Roger Förstner	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10911	VL	Weltraumphysik	Pflicht	2
10912	UE	Weltraumphysik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse in Höherer Mathematik sowie in der Regelungstechnik.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden können die in der Vorlesung behandelten Themen der Weltraumphysik (Zeit- und Koordinatensysteme, Geopotenzial, Bahnmechanik, Bahnbestimmung, Bahntransfer) zeitgemäß einordnen.
- Die Studierenden lernen Berechnungsverfahren zur Bahnbestimmung im erdnahen und im interplanetaren Raum anzuwenden und Messverfahren (wie Doppler- und Ranging-Verfahren) zu verstehen.
- Die Studierenden wissen die aus der Störungstheorie folgenden Auswirkungen auf Satellitenbahnen zu berechnen und deren Bedeutung für die Durchführung von Raumfahrtmissionen einzuschätzen.
- Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, Berechnungen für Bahntransfer-Manöver im interplanetaren Raum vorzunehmen und dabei das Konzept der Einflussphären anzuwenden.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul Weltraumphysik die für die Auslegung von Raumflugmissionen wichtigen Zusammenhänge unterschiedlicher Zeit- und Koordinatensysteme kennen.
Es werden Methoden der Bahnbestimmung (Winkel, Doppler- und Laufzeitverfahren) zur Bestimmung der Bahnelemente vorgestellt. Das Gravitationspotenzial eines ausgedehnten Körpers wird abgeleitet, das Mehrkörperproblem sowie die Grundlagen der Störungstheorie werden am Beispiel erdnaher und geostationärer Bahnen behandelt; ebenso wichtige Berechnungsmethoden und missionstechnische Konzepte, wie die

<p>„Einflussosphäre“, „Patched Conics“ Methode und „Gravity Assist“ Manöver, die beim interplanetaren Bahntransfer Anwendung finden.</p> <p>Die Vorlesung gliedert sich in:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bezugssysteme und Zeitreferenz • Keplerbahn, Bahnelemente, Bahnübergänge • Bestimmung von Satellitenbahnen • Bahnstörungen • Spezielle Satellitenbahnen • Interplanetare Bahnen • Interplanetarer Transfer
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Curtis: Orbital Mechanics for Engineering Students • Steiner, Schagerl: Raumflugmechanik • Messerschmid, Fasoulas: Raumfahrtsysteme • Ley, Wittman, Hallmann: Handbuch der Raumfahrttechnik
Leistungsnachweis
<p>Schriftliche Prüfung 90 Minuten</p> <ul style="list-style-type: none"> • 30 Minuten Frageteil: keine Hilfsmittel • 60 Minuten Aufgabenteil: Skript, Formelsammlung, Taschenrechner
Verwendbarkeit
<p>Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen sowie angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet der Dynamik und Lageregelung von Satelliten.</p>
Dauer und Häufigkeit
<p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Methoden in der Produktentwicklung	1423

Konto	PFL + WPFL schwerp.überg - LRT 2019
-------	-------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Kristin Paetzold	Pflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	72	78	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10741	VL	Methoden in der Produktentwicklung	Pflicht	4
10742	UE	Methoden in der Produktentwicklung	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				6

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Vermittlung von Kenntnissen über Grundlagen der Entwicklungsmethodiken in den Ingenieurwissenschaften • Erlernen einer methodischen, zielgerichteten Arbeitsweise zur Entwicklung technischer Systeme • Neben der Vorstellung der Methoden werden Kenntnisse über geeignete Hilfsmittel und Werkzeuge zur Lösungsfindung bereitgestellt, die anhand praxisnaher Beispiele angewendet werden • Die Lehrveranstaltung soll einen Überblick über die vielfältigen Möglichkeiten der Rechnerunterstützung in der Produktentwicklung und deren Grenzen aufzeigen
Inhalt
<p>Allgemeine Betrachtung</p> <ul style="list-style-type: none"> • Motivation; Bedeutung und Aufgabenfelder der Produktentwicklung • Einordnung der Produktentwicklung in Markt/Unternehmen/Gesellschaft • Systemtheoretische Ansätze zur Beschreibung technischer Systeme • Integrierte Produktentwicklung <p>Prozessgestaltung</p> <ul style="list-style-type: none"> • Strukturierung von Entwicklungsprozessen: operative und strategische Vorgehensmodelle • Prozessgestaltung für interdisziplinäre Entwicklungsaufgaben • Darstellung der Phasen und Beschreibung der typischen Handlungen im Produktentwicklungsprozess an einem Beispiel

Methodenunterstützung in der Produktentwicklung

- Strukturierung der Methoden auf Basis des Problemlösungszyklus
- Darstellung von methodischem Vorgehen für Synthese, Analyse und Bewertung von technischen Lösungen
- Aspekte und Bedeutung von DfX als Möglichkeit zum Wissensmanagement in der Entwicklung
- Vorgehensweise und Methoden zum Variantenmanagement

Rechnerunterstützung in der Produktentwicklung

- Produktdatenmanagement: Methoden zur Aufbereitung und der Daten- und Informationsflüsse im Entwicklungsprozess
- CAx-Werkzeugen zur Methodenunterstützung; Einordnung der CAx-Werkzeuge in den Produktentwicklungsprozess

Literatur

- Pahl G., Beitz W., Feldhusen J., Gote H.: Pahl/Beitz Konstruktionslehre: Methoden und Anwendung erfolgreicher Produktentwicklung. 8. Auflage. Berlin: Springer-Verlag, 2013.
- Ehrenspiel K.: Integrierte Produktentwicklung Denkabläufe, Methodeneinsatz, Zusammenarbeit. 5. Auflage. Hanser Fachbuchverlag, 2013.
- Lehner F.: Wissensmanagement. Grundlagen, Methoden und technische Unterstützung. 5. Auflage. Hanser Fachbuchverlag, 2014.
- Eigner M., Stelzer R.: Produktdatenmanagement-Systeme: Ein Leitfaden für Product Development und Life Cycle Management. 2. Auflage. Berlin: Springer Verlag, 2009.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung mit 90 Minuten Dauer oder mündliche Prüfung mit 30 Minuten Dauer am Ende des Herbsttrimesters. Die Art der Prüfung wird zu Beginn der Lehrveranstaltung bekanntgegeben.

Für die Prüfung darf eine einseitig selbstständig handbeschriebene DIN A4-Seite zur Unterstützung verwendet werden.

Die zweite Wiederholungsprüfung kann seitens des Dozenten als mündliche Prüfung (Dauer: 30 Minuten) abgehalten werden.

Verwendbarkeit

Das Modul Methoden der Produktentwicklung stellt die Grundlagen für ein strukturiertes Herangehen zur Lösung von komplexen Entwicklungsaufgaben sowohl für konstruktive Tätigkeiten während des Studiums als auch für spätere Einsatzgebiete in den

verschiedenen Bereichen der Produktentwicklung. Kenntnisse aus diesem Modul sind verwendbar in den Modulen Rechnerintegrierte Produktion und Integrierte Produktionsplanung.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester.

Das Modul beginnt im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres.

Modulname	Modulnummer
Aerothermodynamik	1048

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Christian Mundt	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10481	VÜ	Aerothermodynamik	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Der Besuch der Vorlesung Aerodynamik und/oder Gasdynamik wird empfohlen.

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden können die Bedeutung der Aerothermodynamik bei technischen Problemstellungen hinsichtlich Machbarkeit, Technologie und zukünftigen Trends einordnen. 2. Die Studierenden können für einfache Fälle mechanische und thermische Lasten abschätzen. 3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, für die jeweiligen Anwendungen sinnvolle Konfigurationen vorschlagen zu können. 4. Die Studenten bekommen Einblick in einige Phänomene, die nicht direkt LRT zuzuordnen sind.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Aerothermodynamik das Grundwissen zu und das Verständnis der Aerothermodynamik mit den vielfältigen gekoppelten Wechselwirkungen die bei heißen und/oder sehr schnellen Strömungen auftreten.</p> <ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden erhalten eine Einführung in die Bedeutung der Aerothermodynamik bei Problemstellungen aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik. Insbesondere werden Anwendungen zum Atmosphäreneintritt und zu Raketen-/Staustrahlerströmungen vermittelt. 2. Ausgehend von einer Betrachtung von reibungsfreien Über-/Hyperschallströmungen unter Idealgasannahme werden schrittweise zusätzliche Kopplungen wie z.B. <ul style="list-style-type: none"> • Reibungseffekte, • Effekte von einfachen chemischen Reaktionen im Gleichgewicht und Nichtgleichgewicht

eingeführt und um Ansätze zur Beschreibung von Hochtemperaturgaseigenschaften erweitert. 3. Das erworbene Wissen wird durch die Anwendung auf insbesondere Erdwiedereintritt sowie Reichweitenflug von Flugkörpern erweitert.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 75 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Voraussetzung für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet insbesondere von Wiedereintrittsfluggeräten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Einführung in die Klebtechnik	1154

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr. Jens Holtmannspötter	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11541	VL	Einführung in die Klebtechnik	Pflicht	2
11542	UE	Einführung in die Klebtechnik	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Technische Mechanik, Werkstoffkunde

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studenten gewinnen einen Einblick in das interdisziplinäre Zusammenspiel von Faktoren, die das Fügeverfahren "Kleben" bestimmen. • Vor dem Hintergrund von Leichtbauanwendungen mit metallischen und nichtmetallischen Werkstoffen der Luft- und Raumfahrt, lernen sie die Wechselwirkung zwischen Fügeflächen und Klebstoff zu verstehen. Zusätzlich werden die Grundlagen für das Realisieren einer klebgerechten Konstruktion vermittelt. • Die Studierenden kennen nach erfolgreichem Bestehen des Moduls die Verfahren zur klebtechnischen Oberflächenvorbereitung der verschiedenen Werkstoffe, die Anwendungsbereiche für unterschiedliche polymere Klebstoffe sowie die beim Kleben zu berücksichtigende Belastungen (Klima, Medien, Kräfte). • Darüber hinaus werden die Studenten in die Lage versetzt, unter Berücksichtigung der Konstruktion von Bauteilen die Eigenschaften und die wichtigsten mechanischen Kennwerte von Klebeverbindungen beurteilen zu können.

Inhalt
<p>Neue Technologien sind häufig an den Einsatz von Werkstoffkombinationen und damit an leistungsfähige Fügeverfahren gebunden. Um komplexe Strukturen realisieren zu können, bietet sich hier die strukturelle Klebtechnik an. Sie ist geeignet, beliebige Fügeflächenwerkstoffe hochfest zu verbinden. Weitere Vorteile sind die spannungsarme Krafteinleitung und die Tatsache, dass im Vergleich zu anderen Fügeverfahren keine Fügeflächenbeschädigung notwendig ist. Ein Hauptanwendungsgebiet der Klebtechnik ist der Leichtbau. Aufgrund der Aktualität und der Zukunftsbedeutung des Themas für die Herstellung und Reparatur von militärischen Leichtbaustrukturen werden spezielle Fragen</p>

der Klebtechnik, der Struktur von Oberflächen, der Oberflächenanalytik sowie zum Fügen von Metallen und Faserverbundwerkstoffen bearbeitet.

Im Rahmen der Vorlesung werden folgende Themen vermittelt:

- Fügeverfahren, Randbedingungen, Vor- und Nachteile
- Chemie der Fügeteiloberfläche und Oberflächenanalytik
- Adhäsionsmodelle, Wechselwirkung Fügeteil / Klebstoff
- Bedeutung von klebtechnischen Oberflächenvorbehandlungsverfahren
- Physikalische und chemische Oberflächenvorbehandlungsverfahren
- Klebstoffe und Klebstoffauswahl
- Eigenschaften von Klebeverbindungen
- Berechnung von Klebeverbindungen
- Prüfung von Klebeverbindungen
- Fügen metallischer und polymerer Werkstoffe, Reparaturverfahren
- Anwendungen der Klebtechnik / Lehren aus klebtechnischen Schadensfällen

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Das Modul "Einführung in die Klebtechnik" liefert das notwendige Basiswissen für die Anwendung der strukturellen Klebtechnik im Leichtbau und bei Reparaturen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Fahrzeugdynamik	1161

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. habil. Alexander Lion	Wahlpflicht	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11611	VL	Fahrzeugdynamik	Pflicht	2
11612	UE	Fahrzeugdynamik	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Höhere Mathematik, Technische Mechanik.

Qualifikationsziele
Die Studierenden erlernen die grundlegenden Methoden und Begriffe der klassischen Fahrzeugdynamik um Sinne des Vertikal-, Quer- und Längsverhaltens von Kraftfahrzeugen. Sie sind nach Bestehen des Moduls in der Lage, numerische Berechnungsergebnisse aus Fahrzeugsimulationsprogrammen kritisch zu hinterfragen sowie zu beurteilen und anhand von einfachen Modellen überprüfen. Diese Lehrveranstaltung bildet die Grundlage für Masterarbeiten auf dem Gebiet der Fahrzeugsimulation und stellt eine Ergänzung zu anderen Lehrveranstaltungen der Fakultät dar.

Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Vertikaler Schwingungskomfort von Kraftfahrzeugen, Viertelfahrzeugmodell • Berechnungsmodelle für Luftfedern, Elastomer- sowie Hydrolager und Stoßdämpfer • Querdynamik von Kraftfahrzeugen, Einspurmodell, geregelte Zusatzlenkung Lenkwinkelsprung, stationäre Kreisfahrt, Über- und Untersteuern, Fahrstabilität • Kursregelung von Fahrzeugmodellen • Lineare und nichtlineare Reifenmodelle für Querdynamik • Berechnungsmodelle für Längsdynamik von Fahrzeugen • theoretische Grundlagen zu Antriebs- und Bremsmomentverteilungen

Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Richter B.: Schwerpunkte der Fahrzeugdynamik. Köln: Verlag TÜV Rheinland, 1990. • Willumeit H.-P.: Modelle und Modellierungsverfahren in der Fahrzeugdynamik. Teubner Verlag, 1998.

- Mitschke M., Wallentowitz H.: Dynamik der Kraftfahrzeuge. Springer Verlag, 2004.
- Schramm D., Hiller M., Bardini R.: Modellbildung und Simulation der Dynamik von Kraftfahrzeugen. Springer Verlag, 2010.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 60 Minuten (ohne Hilfsmittel) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)

Verwendbarkeit

Masterarbeit auf dem Gebiet der Fahrzeugsimulation.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Flugbahnoptimierung	1172

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. Matthias Gerdts	Pflicht	9

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	48	42	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11721	VL	Flugbahnoptimierung, Blockveranstaltung	Pflicht	2
11722	UE	Flugbahnoptimierung	Pflicht	1
11723	P	Flugbahnoptimierung	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Kenntnisse, wie sie in Modulen zur „Höheren Mathematik“ oder „Ingenieurmathematik“ oder „Mathematische Methoden“ vermittelt werden.
Qualifikationsziele
Die Studierenden kennen Modellierungstechniken in der Flugdynamik und können Flugzeugmodelle verschiedenen Detaillierungsgrades erstellen. Die Studierenden kennen numerische Verfahren zur Simulation von Flugmanövern. Die Studierenden kennen Verfahren zur optimalen Steuerung von Flugzeugen und zur Berechnung von optimalen Flugbahnen und können diese unter Verwendung von Softwarepaketen anwenden.
Inhalt
Das Modul besteht aus einem Vorlesungsteil, einem Übungsteil und einem Computerpraktikum zur praktischen Umsetzung des Vorlesungsinhalts. Inhalt der Vorlesungen: <ul style="list-style-type: none"> • Modellierung und Flugdynamik: Bezeichnungen, Koordinatensysteme und Transformationen, Zustandsmodellierung, Bewegungsgleichungen, Kräfte und Momente • Simulationsmethoden: Anfangswertprobleme, Einschrittverfahren (explizite und implizite Runge-Kutta-Verfahren), Abhängigkeit von Parametern • optimale Steuerung: Aufgabenstellung, Transformationstechniken, Minimumprinzip und indirekte Methode, Diskretisierungsverfahren (Mehrfachschießverfahren, Kollokationsverfahren), Optimierungsmethoden (SQP-Verfahren, Strukturausnutzung), Gradientenberechnung (Sensitivitätsdifferentialgleichung, adjungierte Methode), Abhängigkeit von Parametern

<p>Inhalt der Übungen:</p> <ul style="list-style-type: none">• Aufgaben zur Vertiefung, Illustration und Anwendung der Vorlesungsinhalte <p>Inhalt des Computerpraktikums:</p> <ul style="list-style-type: none">• Simulation von Flugzeugmodellen mittels numerischer Methoden• Implementierung einfacher Optimierungsmethoden und Lösen von Optimierungsproblemen• Lösung von Optimalsteuerungsproblemen in der Flugbahnoptimierung mit Softwarepaketen (Notlandemanöver, Air-Races, ...)
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Gerdts, M. : Optimal control of ODEs and DAEs, DeGruyter Verlag, 2011
Leistungsnachweis
Am Ende der Veranstaltung wird entweder eine schriftliche Prüfung mit 60 Minuten Dauer oder eine mündliche Prüfung mit 30 Minuten Dauer abgehalten.
Verwendbarkeit
Anwendung des erlangten Wissens in der Masterarbeit und in Modulen aus den Bereichen optimale Steuerung und Luftfahrt.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester. Es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Luft- und Raumfahrtmedizin für Ingenieure	1176

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
PD Dr. med. Clara Ledderhos	Pflicht	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11761	VL	Luft- und Raumfahrtmedizin für Ingenieure	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

1. Der/die Studierende hat Grundkenntnisse der verschiedenen Teilbereiche der Flugmedizin.
2. Der/die Studierende versteht ausgewählte medizinische Aspekte, welche an der Mensch-Maschine-Schnittstelle eine Rolle spielen.
3. Der/die Studierende ist in der Lage, die Auswirkungen der besonderen Umwelteinflüsse, die bei verschiedenen Flugprofilen auf den menschlichen Körper und seine funktionellen Systeme einwirken, aus dem Blickwinkel eines Ingenieurs einzuschätzen und in technische Überlegungen bzw. bei zukünftigen Entscheidungen im Bereich der Menschenführung mit einzubeziehen.

Inhalt

Das Wahlmodul „Flugmedizin“ beschreibt die verschiedenen Bereiche der Luft- und Raumfahrtmedizin. Hierbei wird sowohl Grundwissen über die Funktionen des menschlichen Körpers einschließlich der Sinnesorgane vermittelt, als auch über die Wirkungen derjenigen besonderen Belastungen, welche durch den Aufenthalt in Luft- und Raumfahrzeugen verschiedener Leistungsklassen auf den menschlichen Körper entstehen.

Im Detail werden folgende Teilbereiche Thema der Vorlesungsreihe sein:

- die Grundfunktionen des menschlichen Körpers: Teilbereich Innere Medizin in der Flugmedizin
- das Sehorgan und seine Funktion: Bedeutung der Augenheilkunde in der Flugmedizin
- Bedeutung der Hals-/Nasen-/Ohren-Heilkunde in der Flugmedizin
- der Bewegungsapparat und seine Funktion: Bedeutung des Teilbereiches Orthopädie in der Flugmedizin

- Höhen- und Beschleunigungsphysiologie
- Ergonomie
- Fatigue, Schichtarbeit, Jetlag, Flugdienst- und Ruhezeiten
- Lufttransport Verwundeter und Kranker (AirMedEvac)
- Flugmedizin unter Einsatzbedingungen in einem Krisengebiet
- Raumfahrtmedizin

Literatur

- Kompendium der Flugmedizin (Generalarzt der Luftwaffe + Flugmedizinisches Institut der Luftwaffe)
- Ernsting's Aviation Medicine (Ernsting, Nicholson, Rainford, fourth edition, 2006)

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 60 Minuten

Verwendbarkeit

Es wird grundlegendes Wissen über physiologische Zusammenhänge und deren Veränderungen durch die dem Fliegen eigenen Belastungen und Einflüsse vermittelt. Dieses Wissen ist geeignet, um zukünftigen Ingenieuren und Personalverantwortlichen fundierte Entscheidungsgrundlage zu sein.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Maschinendynamik	1191

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. habil. Alexander Lion	Wahlpflicht	3

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Voraussetzungen laut Prüfungsordnung
Vorausgesetzt werden die Module „Technische Mechanik I und II“ und „Höhere Mathematik“.
Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden Kenntnisse Kenntnisse, wie sie in den Bachelor-Modulen der Technischen Mechanik und der Höheren Mathematik vermittelt werden.
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden erlernen ausgewählte Grundbegriffe und ingenieurmäßige Methoden der Maschinendynamik. • Die Studierenden sind in der Lage, Schwingungen von Maschinen zu verstehen. • Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, einfache schwingungsfähige Systeme mathematisch/physikalisch zu modellieren, zu untersuchen, die Ergebnisse zu interpretieren und zu verstehen.
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Maschinendynamik ausgewähltes Grundwissen sowie ingenieurmäßige Vorgehensweisen zum physikalischen Verständnis und zur Abschätzung bzw. Berechnung des dynamischen Verhaltens von einfachen Maschinen und Rotoren.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Grundlagen, Physikalische und mathematische Modellbildung, Methoden zur Aufstellung der Bewegungsgleichungen nach Lagrange sowie zur Charakterisierung von Schwingungen. • Schwingungsfähige Systeme mit einem und mehreren Freiheitsgraden, modale Eigenfrequenzen und modale Dämpfungen. • Erzwungene Schwingungen und Resonanzphänomene, Anregungsarten, periodische Anregungen durch Massenkkräfte verschiedener Ordnung. • Auswuchten und Massenausgleich von starren Rotoren. • Methoden zur Schwingungsisolierung, Schwingungsdämpfer und Schwingungstilger, elastische Lagerung von Maschinen, Abschätzung der Eigendynamik bzw. der 1. Eigenfrequenz von Maschinenlagern. • Grundlagen zum Verständnis der Dynamik biegeelastischer Rotoren mit Exzentrizität, Laval Rotoren mit starrer sowie mit anisotroper elastischer Lagerung, Aufstellung und Lösung der Bewegungsgleichungen, Selbstzentrierung und kritische Drehzahlen.

Literatur
Dresig, Holzweißig: Maschinendynamik, Springer Verlag
Sachau, Brommundt: Schwingungslehre mit Maschinendynamik, Teubner Verlag
Irretier: Grundlagen der Schwingungstechnik Band 1 und 2, Springer Verlag
Hollburg: Maschinendynamik, Oldenbourg Verlag
Gasch, Nordmann, Pfützner: Rotordynamik, Springer Verlag
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 90 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Das erworbene Wissen ist Voraussetzung für angewandte Forschung und Entwicklung sowie für Masterarbeiten auf den entsprechenden Gebieten der Luft- und Raumfahrttechnik sowie des Maschinenbaus.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es wird einmal im Jahr angeboten.

Modulname	Modulnummer
Nichtlineare Finite-Elemente-Methode	1194

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. habil. Alexander Lion	Wahlpflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11942	P	Rechnerpraktikum Nichtlineare FEM	Pflicht	1
14271	VL	Nichtlineare FEM	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Der Studierende benötigt Kenntnisse aus dem Modul Finite Elemente.
Qualifikationsziele
Die Studierenden gewinnen die Fähigkeit, strukturmechanische Analysen mittels der Finite-Elemente-Methode auch im geometrisch und physikalisch nichtlinearen Bereich mittels kommerzieller Routinen durchzuführen und auszuwerten. Wesentliches Qualifikationsziel ist dabei die Identifikation vorliegender Nichtlinearitäten sowie die Anwendung von geeigneten kontinuumsmechanischen Modellen und numerischen Lösungsverfahren.
Inhalt
Die Studierenden erhalten eine Einführung in die Theorie nichtlinearer Finite-Elemente-Analysen sowie anwendungsorientierte Beispiele in einem Rechnerpraktikum zu den Themen: <ul style="list-style-type: none"> • Klassifizierung von Nichtlinearitäten • Lösungsverfahren für nichtlineare Probleme (inkrementelle/iterative Verfahren, Newton-Raphson Methode) • Kontaktprobleme (Penalty-Methode, Lagrange-Verfahren, inkrementelle Algorithmen, Reibung, Kontaktkörper/Kontaktpaare) • Physikalische Nichtlinearität 1: Plastizität (Einführung in die klassische Plastizitätstheorie, Beispielrechnung, Return-Mapping Algorithmus) • Physikalische Nichtlinearität 2: Viskoelastizität (Einführung in die lineare Viskoelastizitätstheorie, Spannungsrelaxation, Kriechen, Übertragung von Versuchswerten) • Geometrische Nichtlinearität 1: (Kinematik bei großen Deformationen, Verzerrungs- und Spannungsmaße, Hyperelastizität) • Geometrische Nichtlinearität 2: (Arbeitsprinzip, Linearisierung, FE-Implementierung)

- Explizite Zeitintegration bei kurzzeitdynamischen Belastungen, Besonderheiten explizit dynamischer FEM

Literatur

- Bathe K.-J.: Finite Elemente Methoden. Berlin: Springer-Verlag, 2001.
- Belytschko T., Liu W.K., Moran B.: Nonlinear Finite Element Analysis for Continua and Structures. John Wiley, 2000.
- Bonet J., Wood R.D.: Nonlinear continuum mechanics for finite element analysis. Cambridge University Press, 1997.
- Crisfield M.A.: Non-linear Finite Element Analysis of Solids and Structures. John Wiley, 1996.
- NAFEMS: Introduction to Nonlinear Finite Element Analysis. NAFEMS Publishing.
- Simo; Hughes: Computational Inelasticity. Springer-Verlag.
- Wriggers: Nichtlineare Finite-Elemente-Methoden. Springer-Verlag.
- Zienkiewicz; Taylor: The Finite Element Method. Butterworth-Heinemann, Jordan Hill.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 60 Minuten (ohne Hilfsmittel) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)

Verwendbarkeit

Masterarbeit auf dem Gebiet der numerischen Strukturberechnung.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Praktische Flugversuchstechnik	1200

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Peter Stütz	Pflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
120	36	84	4

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12001	P	Praktische Flugversuchstechnik	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Allgemeine ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, Kenntnisse in "Grundlagen der Flugmechanik und Luftfahrttechnik", "Flugführungssysteme"

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden verstehen die Aufgaben der Flugversuchstechnik und können das Wissensgebiet in den Kontext der luftfahrttechnischen Disziplinen einordnen.
2. Die Studierenden kennen das Aufgabenspektrum und die grundlegenden Methoden des Flugversuchingenieurs.
3. Die Studierenden kennen die wichtigsten elementaren Bestimmungsmethoden für Flugleistungen und Flugeigenschaften.
4. Die Studierenden verstehen die elementaren Gesichtspunkte des praktischen Flugbetriebs.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul "Praktische Flugversuchstechnik" das grundlegende praktische Wissen zur systematischen Durchführung von Versuchen zur Flugerprobung am Beispiel einzelner Flugversuche zur Bestimmung von Flugleistungen und Flugeigenschaften. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden erhalten einen Überblick über die Ziele, Aufgaben und Methoden der Flugerprobung sowie die Anbindung des Fachgebiets in die Disziplinen der Luftfahrttechnik insbesondere der Flugmechanik.
- Die Studierenden erhalten im Rahmen der Vorbereitung und Durchführung eines Flugversuchs eine Einführung in allgemeine Gesichtspunkte des Flugbetriebs sowie der Handhabung des Flugzeugs durch den Piloten an seinem Arbeitsplatz.
- Die Studierenden werden in weiteren Versuchsflügen mit der Durchführung von elementaren Messungen im Fluge vertraut gemacht, welche auf die Beurteilung von Flugleistungen und Flugeigenschaften abzielen. Hierbei können u.a. die folgenden Gesichtspunkte behandelt werden: Bestimmung der Flugzeugpolare,

<p>Bestimmung des stationären Steigvermögens, Bestimmung von Neutralpunkt und Manöverpunkt.</p> <ul style="list-style-type: none">• Bestimmung der Parameter der Eigenbewegungsformen des Flugzeugs (z.B. Phyoide), Verhalten des Flugzeugs bei Strömungsabriss.• Die Studierenden lernen in einem letzten Versuchsflug selbstständig entsprechende Flugversuche als Flugversuchingenieur verantwortlich durchzuführen.
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• R. C. Nelson, Flight Stability and Automatic Control, McGraw-Hill, 2nd ed., Singapore 1998
Leistungsnachweis
<p>Benoteter Schein Der Benotung setzt sich zusammen aus individuellen oder in Gruppenarbeit erstellte Auswertebereichten / -berichtsteilen der durchgeführten Flüge und einer mündlichen/schriftlichen Wissensabfrage.</p>
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Satellitenbetrieb	1205

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Felix Huber	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12051	VL	Satellitenbetrieb	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden allgemeine ingenieurwissenschaftliche Grundlagen (Höhere Mathematik, Experimentalphysik, Technische Mechanik, Thermodynamik, Allgemeine Elektrotechnik), sowie Grundkenntnisse in der Raumfahrttechnik.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden verstehen die Schnittstellen- und Testanforderungen für Geräte und die sich daraus ergebenden Beschränkungen.
- Die Studierenden können die Elektronik eines Satelliten anhand von Blockschaltbildern und Schaltplänen nachvollziehen und beurteilen.
- Sie kennen die physikalischen Hintergründe und Einschränkungen der Hochfrequenzübertragung und können sie für die Betriebsmöglichkeiten auswerten.
- Die Testpläne und Abläufe (Prozeduren) für die Integration und den Nachweis der Startbereitschaft können erstellt und beurteilt werden.

Inhalt

Im Modul Satellitenbetrieb wird das Gebiet der Satellitensysteme vertieft mit Hinblick auf die Modalitäten des Betriebes, die sich durch die technischen Beschränkungen der Geräte ergeben. Die Bodenstation als achttes Subsystem hat entsprechende Schnittstellen zum Satelliten in der Systemdefinition und zu den einzelnen Geräten direkt und indirekt über die Kommunikationssysteme. Die Anforderungen an den Betrieb des Satelliten müssen durch die Geräte erfüllt und durch entsprechende Bodentests während der Entwicklung und vor dem Start nachgewiesen werden. Im Verlauf des Moduls werden die physikalischen Beschränkungen der Signalaufbereitung und Hochfrequenzübertragung vertieft. Anschließend wird die technische Realisierung dieser Funktionen durch die Satellitenelektronik erläutert.

<p>Das Modul schließt ab mit den Integrationsfunktionen, den Tests und der Komplettierung des Satelliten für die Präparation zum Start.</p> <p>Gliederung des Moduls:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Einleitung -Die Bodenstation als nichtfliegendes Subsystem • Entwurfs- und Schnittstellenanforderungen • Nachrichtenübertragung und Hochfrequenztechnik • Nachrichtentechnische Nutzlast • Satellitenelektronik: Verbindungen, Bauteile, Baugruppen • Modell- und Testphilosophien • Bodenhilfsgeräte (MGSE, EGSE) • Test/Verifikation • Komplettierung, Startbereitschaft
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • Hallmann W., Ley W., WittmannK.: Handbuch der Raumfahrttechnik. Hanser Fachbuch, 2007.
Leistungsnachweis
Notenschein
Verwendbarkeit
Voraussetzung für den Satellitenentwurf, das Systemdesign und den Betrieb von Satelliten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Satellitenbetrieb Praxis	1206

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Felix Huber	Pflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	48	42	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12061	VL	Satellitenbetrieb Praxis	Pflicht	2
12062	UE	Satellitenbetrieb Praxis	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Allg. ingenieurwissenschaftliche Grundlagen, Technische Mechanik, Teilnahme am Modul "Satellitenbetrieb".

Qualifikationsziele
Die Studierenden verstehen die Grundlagen des Betriebes und die sich daraus ergebenden Randbedingungen. Sie können die Anforderungen der Subsysteme an den Betrieb beurteilen und ihre Aufgaben nachvollziehen. Die Studierenden können den Entwurf eines Bodensegmentes beurteilen. Nach Durchführung der praktischen Übungen können die Studierenden die Tätigkeiten an den Konsolen nachvollziehen und selbstständig Telemetrie und Telekommandos bearbeiten.

Inhalt
Im Modul "Satellitenbetrieb Praxis" wird das Gebiet der Satellitensysteme erweitert auf die Anforderungen und eigentliche Durchführung des Betriebs. Die Subsysteme des Satelliten haben ihre spezifischen Anforderungen an den Betrieb und müssen in der Planung berücksichtigt werden. Das Modul geht auf die individuellen Beschränkungen der Subsysteme ein und ihre Wechselwirkungen. Der Betrieb kann nur sicher erfolgen, wenn ein entsprechendes Netz von kompatiblen Bodenstationen zur Verfügung steht. Diese zeitlichen Beschränkungen für den Zugriff haben unmittelbare Auswirkungen auf den Zeitpunkt, wann Manöver durchgeführt werden können. Die Flugdynamik muß diese Beschränkungen bei der Bahn- und Lageregelung mit berücksichtigen, damit die Mission innerhalb der vorgegeben Orbitgrenzen geflogen werden kann.

Gliederung:

- Startbereitschaft und Startkampagne
- Anforderungen und spezielle Methoden der Subsysteme
- Flugdynamik und Lageregelung
- Bodensegment: Bodenstationen, Netzwerke, Design eines Kontrollzentrums
- Missionsplanung, -vorbereitung und -durchführung
- Praktische Übungen an den Kontrollzentrums-Konsolen
- Übungen zu Spezialthemen: Bemannte Raumfahrt, Rendezvous und Docking, Lander

Literatur

- Hallmann, Ley, Wittmann: Handbuch der Raumfahrt, Hanser Verlag, 2010

Leistungsnachweis

Notenschein

Verwendbarkeit

Systemdesign von Raumflugkörpern, Missionsplanung, Betrieb von Satelliten

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Stochastische Finite-Elemente-Methode	1207

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. habil. Alexander Lion	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12071	VL	Stochastische FEM	Pflicht	2
12072	UE	Stochastische FEM	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Grundkenntnisse der Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik, grundlegende Kenntnisse zu Finite-Elemente-Methoden
Qualifikationsziele
Die Studierenden sollen die grundlegenden Begriffe für die Beschreibung von Parameterunsicherheiten beherrschen und diese auf einfache Modelle in den Ingenieurwissenschaften anwenden können. Außerdem erwerben die Studierenden die Fähigkeit bei Finite-Elemente-Methoden die Unsicherheiten in komplexen Strukturen zu analysieren und zu quantifizieren.
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Einführung in die Unsicherheitsquantifizierung Methoden • Zufallsvariablen, Wahrscheinlichkeitsdichtefunktion • Monte-Carlo-Simulation • Wiener-Prozess • Polynomiale Chaosentwicklung • Stochastische Galerkin Methode • Intrusiv stochastische FEM • Stochastische Kollokation • Nicht-Intrusiv stochastische FEM • Stochastische Sparse-Grid-Kollokation
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • J. Geistefeldt: Stochastische Finite-Element-Methoden, Inst. für Statik, 2003. • R . Ghanem , C. Soize :Stochastic finite elements : a spectral approach, Springer-Verlag, 2003. • M. Kleiber, D. H. Tran: The stochastic finite element method : basic perturbation technique and computer implementation, Wiley Publication, 1992.

- K. Sepahvand : Uncertainty quantification in stochastic direct and inverse vibration problems using polynomial chaos expansion, PhD Thesis, TU Dresden, 2009.

Leistungsnachweis

Notenschein, (selbst bearbeitete Hausaufgabe mit Kolloquium)

Verwendbarkeit

Die Inhalte des Moduls sind von der besonderen Bedeutung für die Durchführung der Master-Abschlussarbeit. Im Berufsleben ist man häufig mit der Aufgabe konfrontiert, Unsicherheiten zu analysieren und Parameter für Modellrechnungen zu gewinnen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis	1208

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr.-Ing. Ottmar Breuer	Wahlpflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12081	VL	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis	Pflicht	2
12082	UE	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse der Technischen Mechanik und der Strukturdynamik.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden verstehen, die Bedeutung der stochastischen Signale im Vergleich zu den deterministischen Signalen im realitätsnahen Betrieb von Luft- und Raumfahrzeugen sowie von Fahrzeugsystemen zu erfassen.
- Die Studierenden sind in der Lage, Signaltypen zu klassifizieren und dabei stochastische Signale durch ihre Mittelwerte quantitativ einzuordnen.
- Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, die mathematischen Werkzeuge zur Behandlung von Signalen im Zeit- und Frequenzbereich sicher anzuwenden, sowie den Übergang zwischen den Bereichen zu beherrschen.
- Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, anhand von Signal- und Leistungsspektren im Versuchswesen Belastungen der zu untersuchenden Struktur wie des Prüfaufbaus (elektrodynamischer Shaker, Hydraulikzylinder) abzuschätzen.
- Die Studierenden werden in die Lage versetzt, die zur Verarbeitung stochastischer Signale notwendige Messtechnik und ihre Fehlerquellen sowie deren Abhilfe zu verstehen.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul "Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis" das notwendige Grundwissen zur rechnerischen und messtechnischen Behandlung von realistischen mechanischen Anregungen, wie sie stochastische Schwingungen im Einsatzbereich von Luft- und Raumfahrtgerät aber auch im allgemeinen Fahrzeugbau darstellen.
Im Einzelnen werden folgende Inhalte vermittelt:

- Die Studierenden erhalten einen Überblick über die mechanischen Umweltbedingungen, denen Luft- und Raumfahrzeuge sowie bodengebundene Fahrzeuge im Betrieb ausgesetzt sind sowie eine Einordnung der Bedeutung stochastischer Signale im Mess- und Versuchswesen.
- Die Studierenden werden mit den mathematischen Grundlagen der statistischen Signalanalyse im Zeit- und Frequenzbereich sowie der Klassifizierung von Signaltypen vertraut gemacht. Insbesondere wird die Bedeutung von Signal- und Leistungsspektren zur Beurteilung realistischer Belastungen auf schwingungsfähige Strukturen den Studierenden quantitativ (RMS-Wert) vermittelt.
- Die Studierenden lernen das Antwortverhalten linearer Systeme bei stochastischer Erregung, Lösungsverfahren und wesentliche Unterschiede zu deterministischen Signalen kennen.
- Anhand praktischer messtechnischer Erfassung stochastischer Signale wird den Studierenden das wichtigste Messinstrument (FFT-Analysator), Messfehler und deren Vermeidung bei der digitalen Verarbeitung nähergebracht.
- Die Rolle der stochastischen Signale bei einer experimentellen Systemidentifikation und deren messtechnische Realisierung werden in Theorie und Praxis den Studierenden vermittelt.

Literatur

- Wirsching P. et al.: Random Vibrations. John Wiley&Sons, 1995.
- Böhme J.F.: Stochastische Signale. Teubner Studienbücher, 1998.

Leistungsnachweis

Mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)

Verwendbarkeit

Das Modul erweitert die Schwingungsuntersuchung auf Zufallsschwingungen. Es gibt Einblick in die Methoden der Versuchstechnik der dynamischen Strukturprüfung in der Luft- und Raumfahrt sowie der messtechnischen Verarbeitung stochastischer Signale.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Thermalhaushalt bei Satelliten	1209

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr.-Ing. Hon.-Prof. (i. R.) Reinhard Schällig	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12091	VL	Thermalhaushalt bei Satelliten	Pflicht	2
12092	UE	Thermalhaushalt bei Satelliten	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Kenntnisse in Höherer Mathematik, Thermodynamik, Regelungstechnik
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden kennen die analytischen und numerischen Methoden, wie sie in der Raumfahrt-Industrie zur Berechnung des Thermalhaushalts von Raumfahrtsystemen angewandt werden. Die Studierenden sind in der Lage, thermische Modelle analytischer und/oder numerischer Art aus dem ersten Hauptsatz der Thermodynamik zu entwickeln, in denen die Realität durch Abstraktion vereinfacht wird. Die Studierenden beherrschen Spezialmethoden zur Analyse von thermischen Detailmodellen als Grundlage zur Design-Optimierung. Die Studierenden können in Thermalabteilungen der Raumfahrt eingesetzt werden.
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> Ableitung der Wärmeleitungsgleichung für Festkörper und der in der Raumfahrt angewandten Gleichung der Knotenmethode aus dem ersten Hauptsatz der Thermodynamik Methoden zur Lösung der Wärmeleitungsgleichung (instationär: spezielle Lösungen, Trennung der Variablen, Laplace-Transformation / stationär: spezielle Lösungen, Potentialtheorie im 2-D mit konformen Abbildungen) Vergleich der Lösungen mit der Knotenmethode (falls möglich) Energieaustausch durch Strahlung - das Planck'sche Strahlungsgesetz Wärmestrahlung in schwarzen und grauen Hohlräumen mit N-Flächen Sichtfaktoren und Behandlung der Vielfachreflexion Möglichkeiten der aktiven und passiven Thermalkontrolle (Coatings, MLI, SSM)

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Baehr-Stephan: Wärme- und Stoffübertragung. Springer-Verlag, 1994.• Gröber, Erk, Grigull: Wärmeübertragung. Springer-Verlag, 1963.• Grigull-Sandner: Wärmeleitung. Springer-Verlag, 1979.• Myers: Analytical Methods in Conduction Heat Transfer. McGraw-Hill, 1971.• Planck: The Theory of Heat Radiation. Tomash Publishers, 1989.
Leistungsnachweis
Mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Das vermittelte Wissen ist Grundlage in Industrie-Abteilungen für Entwicklung von Raumfahrtssystemen (bemannte und unbemannte Raumfahrt) sowie von Antrieben.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	1298

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Jochen Schein	Pflicht	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
180	144	36	6

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
12981	VL	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	Wahlpflicht	2
12982	SE	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	Wahlpflicht	
12983	PRO	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	Wahlpflicht	
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				6

Empfohlene Voraussetzungen
keine

Qualifikationsziele
<p>Der/die Student,-in soll nach erfolgreichem Besuch dieses Kurses in der Lage sein, die Probleme der Antriebstechnik als Teil eines Gesamtsystems zu sehen und einzuordnen. Er soll mit Grundbegriffen der Satellitenantriebstechnik umgehen können und die Unterschiede verschiedener Systeme erkennen und bewerten. Der Satellitenantrieb als Beispiel für eine technologische Entwicklung, die durch bestimmte Randparameter, wie Gewicht, Lebensdauer, Energieverbrauch, Schubanforderungen, eingegrenzt wird, ist typisch für eine industrielle Entwicklung. Es sollen die Grundlagen dafür gelegt werden eine solche Aufgabe zu lösen, und das bestmögliche System für eine bestimmte Anwendung zu finden. Dieser Studiengang erweitert das physikalische Basiswissen der Studenten in den Bereich der Plasmaphysik, und erweitert den Horizont der EIT Studenten in Bezug auf die Transparenz der Ingenieurwissenschaften. Es wird gezeigt, wie sehr die Elektrotechnik auch z. B. Teil der Raumfahrttechnik ist.</p>
Inhalt
<ul style="list-style-type: none"> • Grundlegende Begriffe der Antriebstechnik: Geschichte der Antriebsentwicklung, Was ist Schub, Raketengleichung von Tsiolkowski, Definition spezifischer Impuls, deltaV. • Anwendungen der Grundlagen: Mehrstufige- Raketen, Orbitale und Flugbahnen. • Chemische Antriebstechnik: Funktionsprinzip, Unterscheidungen der Systeme.

<ul style="list-style-type: none"> • Elektrische Antriebstechnik: Plasma - 4th state of Matter, Glimmentladung bis zur Bogenentladung, physikalische Prozesse in einem elektrodengebundenen Plasma, Begriff der Temperatur; Elektrothermische Antriebe (Resistojet und arcjet: Funktionsprinzip und Unterscheidungen der Systeme); Elektrostatische Antriebe (Ionenthruster, MPD und Hall: Funktionsprinzip und Unterscheidungen der Systeme); Miniaturisierung von Systemen, Anwendungen und Probleme. • Anwendung abhängig von Missionsparametern. • Lernziele sind: Plasmaphysikalisches Verständnis, verstehen und erlernen von Grundbegriffen der Antriebstechnik. selbstständige Berechnung und Dimensionierung einfacher elektrischer Antriebssysteme
Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • R. G. Jahn: "Physics of Electrical Propulsion", Dover Publications, 2006
Leistungsnachweis
<p>Schriftliche Prüfung 90 Minuten (sP-90) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (mP-30) sowie Notenschein (NS)</p> <ul style="list-style-type: none"> • Referat (Seminar), • Übungsprojekt (Projekt), • Take home exam (Vorlesung)
Verwendbarkeit
<p>Pflichtmodul für die Vertiefungsrichtung ME-EET sowie Wahlpflichtmodul für die Vertiefungsrichtungen ME-M, ME-PTM, ME-VSK des M.Sc.-Studiengangs ME. Wahlpflichtmodul für alle Vertiefungsrichtungen des M.Sc.-Studiengangs EIT.</p>
Dauer und Häufigkeit
<p>Das Modul dauert 2 Trimester. Das Modul beginnt jedes Studienjahr jeweils im Herbsttrimester. Als Startzeitpunkt ist das Herbsttrimester im 1. Studienjahr vorgesehen.</p>

Modulname	Modulnummer
Nichtlineare Regelungstechnik	1352

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
PD Dr. habil. Gunther Reißig	Zusatzfach	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
120	24	96	4

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
13521	SE	Nichtlineare Regelungstechnik	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				2

Empfohlene Voraussetzungen

„Höhere Mathematik“, „Steuer- und Regelungstechnik“ und „Regelungstechnik“.

Qualifikationsziele

1. Die Studierenden verfügen über Techniken und Methoden zur weitgehend selbständigen Erschließung wissenschaftlicher Fachtexte.
2. Die Studierenden sind in der Lage, komplexe fachliche Zusammenhänge korrekt, strukturiert und verständlich zu formulieren und in schriftlicher Form niederzulegen.
3. Die Studierenden verfügen über Detailkenntnisse aus einem Teilgebiet der nichtlinearen Regelungstechnik, die es ihnen ermöglichen, spezielle Fragestellungen der nichtlinearen Regelungstechnik eigenständig zu untersuchen.
4. Die Studierenden sind in der Lage, einen wissenschaftlichen Fachvortrag auszuarbeiten und in geeigneter Form vorzutragen.
5. Die Studierenden sind in der Lage, aktiv an einer fachlichen Diskussion teilzunehmen, in der sie ihre Thesen erläutern und ggf. verteidigen.

Inhalt

Das Seminar betrifft aktuelle Fragestellungen der nichtlinearen Regelungstechnik und besteht aus einem einleitenden Vortrag des Dozenten und Vorträgen der Studierenden von jeweils etwa 70 Minuten Dauer mit anschließender Diskussion. Die Wahl der Vortragsthemen erfolgt durch die Studierenden aus einer vom Dozenten zum ersten Seminartermin vorgelegten Liste. Zugrundeliegende Literatur wird i.d.R. vom Dozenten gestellt. Die Erschließung der Literatur und die Vortragsvorbereitung werden vom Dozenten individuell betreut. Die Themen stammen u.a. aus folgenden Gebieten:

- Grundlagen nichtlinearer Regelungssysteme
- Stabilitätsfragen, z.B. Abschätzung von Einzugsbereichen
- Ereignisdiskrete Regelungen
- Hybride und abstraktionsbasierte Regelungen

• Anwendung spezieller Optimierungsverfahren auf regelungstechnische Probleme
Literatur
Wird jeweils zu Beginn des Moduls bekanntgegeben und i.d.R. vom Dozenten gestellt.
Leistungsnachweis
Notenschein
Verwendbarkeit
Voraussetzung für spätere eigenständige Untersuchungen von theoretischen und angewandten Fragestellungen der nichtlinearen Regelungstechnik, z.B. im Rahmen studentischer Abschlußarbeiten.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester. Das Modul beginnt in der Regel im Wintertrimester des 2. Studienjahrs (4. Trimester). Je nach Bedarf kann das Modul auch in anderen Trimestern stattfinden.

Modulname	Modulnummer
Betriebsfestigkeit	1353

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr. rer. nat. Jürgen Bär	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
13531	VL	Betriebsfestigkeit	Pflicht	2
13532	UE	Betriebsfestigkeit	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Es wird das Bachelor-Studium von LRT sowie das Modul statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen vorausgesetzt.

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden sind nach erfolgreichem Bestehen des Moduls befähigt, einfache Bauteile in Bezug auf ihr Schädigungsverhalten zu beurteilen und in Kombination mit dem Modul „statische und dynamische Beanspruchung von Bauteilen“ für betriebsnah vorgeschädigte Proben durch entsprechende Berechnungsverfahren Restlebensdauerwerte zu bestimmen. Die Studenten werden damit in die Lage versetzt, Vorgaben für die Kontrolle und Einsatzbewertung hochbeanspruchter bauteilnaher Proben durchzuführen. Diese Fertigkeiten sind unabdingbar, um geeignete Sicherheitskonzepte in der Luft- und Raumfahrt und dem Fahrzeugbaus umzusetzen.

Inhalt
<p>In diesem Modul erhalten die Studierenden eine Übersicht über experimentelle und rechnerische Methoden zur Bestimmung des Schädigungsverhaltens von Strukturwerkstoffen, die einer betriebsnahen Beanspruchung ausgesetzt waren. Den Studenten wird eine Übersicht über das grundsätzliche Schädigungsverhalten von Strukturwerkstoffen der Luft- und Raumfahrt vermittelt. Dabei werden sogenannte Lastkollektive generiert, die eine betriebsnahe Beanspruchung simulieren, der das Bauteil ausgesetzt ist. Die Lastkollektive werden in Bezug auf ihren Schädigungsgrad quantifiziert. In vielen Fällen wird als Schädigungsgröße der Schwingungsriss im Material charakterisiert. Mit Hilfe geeigneter Detektionsverfahren werden diese Risse im Bauteil erkannt und ihre weitere Entwicklung beobachtet. Geeignete, z. T. lineare Schadensakkumulationsverfahren (Palmgren/Miner) ermöglichen es, das Schädigungsverhalten rechnerisch zu erfassen und entsprechende Restlebensdauer-Werte zu bestimmen. Mit Hilfe des „örtlichen Konzeptes“ und</p>

<p>unter Verwendung des „Spannungsintegral-Konzeptes“ lassen sich letztendlich Lebensdauervorhersagen für beliebige Bauteilgeometrien durchführen. Die Bewertung beruht auf statistischen Grundlagen, die im Rahmen der Vorlesung unter dem Aspekt der Lebensdauervorhersage vermittelt werden.</p>
<p>Literatur</p> <ul style="list-style-type: none"> • Haibach E.: Betriebsfestigkeit . Verfahren und Daten zur Bauteilbewertung. Düsseldorf: VDI-Verlag GmbH, 1989. • Buxbaum O.: Betriebsfestigkeit - Sichere und wirtschaftliche Bemessung schwingbruchgefährdeter Bauteile. Düsseldorf: Verlag Stahleisen mbH., 1988. • Schwalbe K-H.: Bruchmechanik metallischer Werkstoffe, München, Wien: Carl Hanser-Verlag, 1980.
<p>Leistungsnachweis</p>
<p>Schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten</p>
<p>Verwendbarkeit</p>
<p>Das erworbene Wissen ist Voraussetzung für materialwissenschaftliche Untersuchungen und Entwicklung neuer Werkstoffe auf sämtlichen Gebieten der Luft- und Raumfahrttechnik. Das Modul findet Anwendung in weiteren Lehrveranstaltungen, wie z.B. im Bereich Leichtbau/Strukturen.</p>
<p>Dauer und Häufigkeit</p>
<p>Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Praktikum Optimale Steuerung	1355

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. Matthias Gerdts	Wahlpflicht	9

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	48	42	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
13551	P	Optimale Steuerung - Praktikum	Pflicht	1
13552	P	Optimale Steuerung - Praktikum	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Kenntnisse, wie sie in Modulen zur „Höheren Mathematik“, „Ingenieurmathematik“ oder „Mathematische Methoden“ vermittelt werden.
Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden können Optimalsteuerungsprobleme in der Robotik, der Flugdynamik und Kraftfahrzeugsimulation selbstständig modellieren.</p> <p>Die Studierenden kennen numerische Verfahren zur Lösung von Optimalsteuerungsproblemen und können Softwarepakete wie OC-ODE anwenden, um konkrete Optimalsteuerungsprobleme zu lösen.</p> <p>Die Studierenden können die berechneten Lösungen hinsichtlich Realisierbarkeit interpretieren und können die Lösungen in reale Systeme (Manipulator, Laufkatze, LEGO Mindstorms Roboter) implementieren.</p> <p>Die Studierenden sind mit Regelungsmethoden zur Verfolgung einer Sollbahn vertraut und kennen sich mit der Verwendung und Verwertung von Sensorinformationen aus.</p>
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Praktikum „Optimale Steuerung“ praktische Kenntnisse bei der Umsetzung von Optimalsteuerungsalgorithmen zur Steuerung von Robotern, Fluggeräten (Quadcopter) und Fahrzeugen.</p> <p>Das Modul besteht aus einem kurzen Vorlesungsteil und einem Praxisteil zur praktischen Umsetzung des Vorlesungsinhalts.</p> <p>Inhalt der Vorlesungen:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Grundlagen der optimalen Steuerung, Modellierung, Transformationstechniken • Einführung in numerische Lösungsverfahren für Optimalsteuerungsprobleme, insbesondere Diskretisierungsverfahren • Einfache Regelungsstrategien

<p>Inhalt des Praxisteils:</p> <ul style="list-style-type: none">• Tutorial für das Softwarepaket OC-ODE• Implementierung einfacher Optimalsteuerungsprobleme unter Verwendung von LEGO Mindstorms, Modellfahrzeugen, Modellmanipulatoren und Quadrocoptern. Beispiele: doppelter Fahrspurwechsel, Kolonnenfahrten, Roboterbewegung, schwingungsminimale Fahrt einer Laufkatze• Verfolgung optimaler Bahnen durch Regelungsstrategien• Vergleich der Lösungen durch Wettkampf
Leistungsnachweis
Schriftliche Ausarbeitung. Benoteter Schein
Verwendbarkeit
Anwendung des erlangten Wissens in der Masterarbeit und in Modulen aus den Bereichen optimale Steuerung. Praxiserfahrung bei der Steuerung realer Systeme.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Experimentelle Mechanik und Materialmodellierung	1356

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
PD Dr.-Ing. habil. Michael Johlitz	Wahlpflicht	10

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
13561	VÜ	Experimentelle Mechanik und Materialmodellierung	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Grundlagen der Technischen Mechanik und Freude am experimentellen Arbeiten.

Qualifikationsziele

Die Studierenden erlernen die wichtigsten Grundlagen der experimentellen Mechanik und der Materialmodellierung. Hierzu gehören auf der experimentellen Seite das selbstständige Einrichten, Durchführen und Auswerten von diversen Experimenten zur Materialcharakterisierung. Auf der theoretischen Seite werden sie mit den Methoden der Materialmodellierung sowie der Umsetzung dieser Gleichungen im Rahmen moderner Simulations-Software vertraut gemacht. Das Verbindungsglied zwischen Theorie und Praxis bildet die Parameteridentifikation. Diese Lehrveranstaltung bildet die Grundlage für Masterarbeiten auf dem Gebiet der experimentellen Mechanik und Materialmodellierung und ist eine gute Vorbereitung der angehenden Ingenieurinnen und Ingenieure auf das Berufsleben in großen industriellen Einrichtungen.

Inhalt

- Einführung und Einteilung der Materialklassen
- Umsetzung, Durchführung und Auswertung von Experimenten (Zugversuch, Scherversuch, Kompressionsversuch, Thermisch-mechanische Analyse)
- Grundlagen der Materialmodellierung (Elastizität, Viskoelastizität, Plastizität und Schädigung)
- Numerische Umsetzung der Materialgleichungen
- Identifikation von eingeführten Modellparametern
- Simulation und Verifikation von Modellen anhand von Experimenten

Literatur

- Johlitz: Materialmodellierung, Vorlesungsskript der Universität des Saarlandes (2009)
- Lion: Einführung in die lineare Viskoelastizität, Vorlesungsskript der UniBw München (2007)

- Haupt: Continuum Mechanics and Theory of Materials, Springer Verlag
- Betten: Kontinuumsmechanik: Elastisches und inelastisches Verhalten isotroper und anisotroper Stoffe. Mit durchgerechneten Lösungen, Springer Verlag

Leistungsnachweis

Mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Masterarbeiten auf dem Gebiet der experimentellen Mechanik, der Materialmodellierung sowie der numerischen Simulation im Rahmen von Matlab und der Finite Elemente Berechnung.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Herbsttrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Mess- und Prüfverfahren in der Entwicklung, Erprobung und Zulassung von Turbomaschinen und Flugantrieben	1390

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr.-Ing. Marcel Stößel	Zusatzfach	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
13901	VL	Mess- und Prüfverfahren in der Entwicklung, Erprobung und Zulassung von Turbomaschinen und Flugantrieben	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Antriebssysteme (zwingend), Luftfahrtantriebe, Antriebskomponenten (empfohlen)
Qualifikationsziele
Die Studierenden erhalten einen umfassenden Einblick in die Planung, Durchführung und Bewertung von Versuchen mit Flugtriebwerken oder deren Komponenten.
Sie erhalten einen Überblick über die unterschiedlichen Anforderungen an Mess- und Prüfverfahren für Entwicklung, Erprobung und Zulassung.
In diesem Zusammenhang werden die für diese Art von Maschinen spezifischen Besonderheiten herausgearbeitet und vermittelt.
Nach dem Besuch der Vorlesung sollen die Studierenden in der Lage sein derartige Versuchsaufbauten und Daten eigenständig einzuschätzen und zu bewerten.
Inhalt
Den Studierenden werden in dem Modul die folgenden Inhalte vermittelt. <ul style="list-style-type: none"> • Einführung: Eine kurze Rekapitulation des in den empfohlenen Mastervorlesungen besprochenen Stoffes mit dem Augenmerk auf die für diese Vorlesung relevanten Teilaspekte. • Sensorik: Es wird ein Überblick über die verschiedenen in der Versuchstechnik angewandten Sensorarten gegeben. Deren Aufbau und Messprinzipien werden erörtert und die Vor- und Nachteile bei der Nutzung in Gasturbinen beschrieben. Des Weiteren werden die speziellen Anforderungen bei der Applikation an Turbomaschinen ausgeführt.

- **Messsysteme:** Aufbauend auf der Sensorik werden die Messsysteme und die Anforderungen, die an diese gestellt werden, thematisiert. Dabei wird das Wissen zur Auswahl eines auf die Messaufgabe passenden Systems vermittelt. Zudem werden die Eckpunkte der Signalkonditionierung und –verarbeitung besprochen.
- **Prüfstände und Verfahren:** Im abschließenden Teil der Vorlesung wird ein umfangreicher Überblick über die verschiedenen Arten von Triebwerkstests gegeben. Dabei wird insbesondere auf die für diese Tests notwendige Infrastruktur und ihre jeweiligen Besonderheiten eingegangen.

Je nach terminlicher Vereinbarkeit wird ein Triebwerktest an der Triebwerkversuchsanlage des Instituts für Strahlantriebe zusammen mit den Studierenden durchgeführt. Dies gibt die Möglichkeit das Erlernte praxisnah zu vertiefen.

Literatur

- R. Lerch: Elektrische Messtechnik: Analoge, digitale und computergestützte Verfahren, Springer-Lehrbuch, 2010
- N. Weichert, M. Wülker: Messtechnik und Messdatenerfassung, Oldenbourg Verlag, 2010

Leistungsnachweis

schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten

Verwendbarkeit

Aneignung wichtiger Grundkenntnisse auf dem Gebiet der Versuchsplanung und angewandte Forschung und Entwicklung im Bereich Triebwerke und Turbomaschinen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester.
 Das Modul beginnt jedes Studienjahr jeweils im Wintertrimester.
 Als Startzeitpunkt ist das Wintertrimester im 2. Studienjahr vorgesehen.

Modulname	Modulnummer
Produkt- und Innovationsmanagement	1424

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Kristin Paetzold	Wahlmodul	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	72	78	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
14241	VL	Produkt- und Innovationsmanagement	Pflicht	4
14242	UE	Produkt- und Innovationsmanagement	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				6

Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Viele Studenten des Studiengangs werden im Verlauf ihrer Karriere Projektleiter oder Manager in der Produktentwicklung oder der Forschung. Dieses Modul soll ein Verständnis für die spezifischen Herausforderungen und Aufgaben im Entwicklungsmanagement vermitteln, die sie dazu befähigen, Projekte und Organisationsbereiche erfolgreich zu leiten. • Studenten verstehen die unterschiedlichen Tätigkeitsschwerpunkte im Produktmanagement und in der Prozessgestaltung, können diese für unterschiedliche Organisationsformen interpretieren und entsprechend der gesellschaftlichen und marktwirtschaftlichen Situation bewerten. • Sie erlernen ein breites Methodenspektrum, um Situationen im Entwicklungsmanagement einschätzen und adäquat agieren zu können. • Sie erhalten damit die Basis, um neue Erfahrungen und Wissen aus der Praxis einzuordnen.
Inhalt
<p>Vorlesungsinhalte:</p> <p>Motivation und Einführung</p> <ul style="list-style-type: none"> • Einordnung des Entwicklungsmanagement in Unternehmensaktivitäten • Analyse der Randbedingungen aus Markt und Gesellschaft <p>Betrachtungen zum Produktmanagement</p>

- Inhalte, Herausforderung und Methoden zum Technologiemanagement, Innovationsmanagement und Variantenmanagement zur strategischen und operativen Gestaltung des Produktportfolios
- Typische Probleme und methodische Unterstützung zur Entscheidungsfindung

Betrachtungen zur Prozessgestaltung

- Notwendigkeit und Aufgaben des Prozessmanagements
- Überlegungen zur Gestaltung von Entwicklungsprozessen sowie assoziierter Prozesse zum Anforderungsmanagement, Änderungsmanagement und Freigabeprozesse
- Vorstellung von Methoden zur Prozessoptimierung
- Inhalte, Notwendigkeit und Methoden zum Wissensmanagement, Qualitätsmanagement und Controlling von Entwicklungsprozessen

Übungsinhalte:

Diskussion der in der Vorlesung erarbeiteten Inhalte anhand von Fallbeispielen

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung mit 90 Minuten Dauer oder mündliche Prüfung mit 30 Minuten Dauer am Ende des Wintertrimesters. Die Art der Prüfung wird zu Beginn der Lehrveranstaltung bekanntgegeben.

Für die Prüfung darf eine zweiseitig handbeschriebene DIN A4-Seite zur Unterstützung verwendet werden.

Die zweite Wiederholungsprüfung kann seitens des Dozenten als mündliche Prüfung abgehalten werden.

Verwendbarkeit

Das Modul *Produkt- und Innovationsmanagement* ergänzt die Lehrveranstaltung Methodik in der Produktentwicklung um die organisatorische Sicht auf Produktentwicklungsprozesse und deren Einordnung in den Unternehmenskontext.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester. Das Modul beginnt jedes Studienjahr jeweils im Wintertrimester. Das Modul wird bei LRT als Wahlmodul, bei CAE als Pflichtmodul angeboten.

Modulname	Modulnummer
Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme	1481

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr.-Ing. Johann Bals	Zusatzfach	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
14811	VL	Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme	Pflicht	2
14812	UE	Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Höhere Mathematik I-III, Technische Mechanik, Grundlagen der Elektrotechnik
Qualifikationsziele
Nach der Teilnahme an den Modulveranstaltungen ist der Studierende in der Lage, multidisziplinäre Modellierungen und Simulationen großer Systeme mit mechanischen, elektrischen, thermischen und regelungstechnischen Komponenten durchzuführen, insbesondere im Hinblick auf Hardware-in-the-Loop Simulation und "embedded control". Diese Lehrveranstaltung bildet die Grundlage für Masterarbeiten auf dem Gebiet der Systemsimulation und stellt eine Ergänzung zu anderen Lehrveranstaltungen der Fakultät dar.
Inhalt
<p>Diese Vorlesung bietet eine Einführung in die multidisziplinäre Modellierung und Simulation großer Systeme in der Luft- und Raumfahrt mit mechanischen, elektrischen, thermischen und regelungstechnischen Komponenten. Hierzu werden objektorientierte Modellierungsmethoden mit der offenen Modellierungssprache Modelica eingesetzt. Viele Simulationsumgebungen basieren auf Modelica, insbesondere: CATIA Systems, Dymola, JModelica.org, MapleSim, OpenModelica, SimulationX, Wolfram SystemModeler.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Einführung, Anwendungsbeispiele aus Luft- und Raumfahrt, Robotik und Mechatronik • Grundelemente der Modelica-Sprache, Objektdiagramme • Mathematische Beschreibung kontinuierlicher Systeme (differential- algebraische Gleichungen) • Unstetige und strukturvariable Systeme • Modellbibliotheken

- Symbolverarbeitung und Code-Generierung
- Numerische Lösungsverfahren

Ergänzend zur Vorlesung werden praktische Rechnerübungen mit Anwendungsbeispielen angeboten. Die Übung findet als Blockveranstaltung am Robotik und Mechatronik Zentrum in Oberpfaffenhofen statt. Beispiele und Übungen werden mit der Modelica-Simulationssoftware Dymola von Dynasim/Dassault Systèmes durchgeführt. Material für weiterführende Übungen am eigenen Rechner (Aufgabenstellungen und Lösungen) wird zur Verfügung gestellt. Im Rahmen der Blockveranstaltung besteht auch Gelegenheit zum Einblick in aktuelle Echtzeitanwendungen von Modelica in DLR-Laboren. Die Terminabstimmung für die Blockvorlesung erfolgt in der ersten Vorlesung.

Literatur

- Dierk Schröder: Elektrische Antriebe - Regelung von Antriebssystemen, 3. Auflage, Kapitel 21 "Objektorientierte Modellierung von Antriebssystemen" von M. Otter, S. 1049 - 1165, Springer Verlag 2009.
- Michael Tiller: Introduction to Physical Modeling with Modelica. Kluwer Academic Publisher, 2001.
- Peter Fritzson: Introduction to Modeling and Simulation of Technical and Physical Systems with Modelica, Wiley, 2011, 211 Seiten.
- Peter Fritzson: Principles of Object-Oriented Modeling and Simulation with Modelica 2.1. Wiley-IEEE Press, 2004, 944 Seiten.
- Francois Cellier, Ernesto Kofman: Continuous System Simulation. Springer Verlag, 2005.

Leistungsnachweis

Schriftliche Prüfung 60 Minuten (ohne Hilfsmittel) oder mündliche Prüfung 30 Minuten (ohne Hilfsmittel)

Verwendbarkeit

Das Modul kann in allen technisch orientierten Bereichen des LRT-Studiums verwendet werden.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im 1. und 4. Wintertrimester des Master-Studienganges statt.

Modulname	Modulnummer
Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken	1491

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr.-Ing. Reinaldo Gomes	Zusatzfach	8

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
14911	VL	Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken	Pflicht	2
14912	UE	Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Antriebssysteme, Grundlagen der Wärmeübertragung (zwingend), Luftfahrtantriebe, Antriebskomponenten (empfohlen)
Qualifikationsziele
Mit den in der Vorlesung erworbenen Kenntnissen sind die Studierenden in der Lage den weiten Bereich des Wärmehaushalts und der Kühlungsproblematik in Triebwerken und Gasturbinen ganzheitlich zu erfassen. Dazu gehören Detailkenntnisse über Verfahren zur Bestimmung der Wärmeübertragung und der Kühleffektivität sowie deren Interaktion miteinander zur umfassenden Bewertung der Konzepte.
Inhalt
Im Modul werden den Studierenden grundlegende und Detailkenntnisse in Wärmebelastungen und Kühlkonzepte in Gasturbinen und Flugtriebwerke vermittelt. Darunter gehören: <ul style="list-style-type: none"> • Der Joule-Prozess und Einflüsse auf den Wirkungsgrad, insbesondere der Temperatureinfluss. Der Einfluss der Temperatur auf die Leistungsbilanz als Grund für aufwendige Kühlungsmaßnahmen. • Wärmehaushalt und Kühlung in Turbomaschinen, Sekundärluftversorgung und -betrieb. • Einflüsse auf die Wärmeübertragung in der Turbine. • Verschiedene Kühlkonzepte in der Turbine und deren Einfluss auf die Hauptströmung. • Experimentelle und numerische Verfahren zur Bestimmung der Wärmeübertragung und der Kühleffektivität.

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Anderson, D.A.; Tannehill, J.C.; Pletcher, R.H.: Computational Fluid Mechanics and Heat Transfer, Hemisphere Publishing• Boyce, P.B.: Gas Turbine Engineering Handbook, GPP• Cohen, H.; Rogers, G.F.C.; Saravanamuttoo, H.I.H: Gas Turbine Theory, Longman Press• Münzberger, H.G.: Flugantriebe, Springer Verlag
Leistungsnachweis
Hausarbeit und mündliche Prüfung (30 Minuten)
Verwendbarkeit
Moderne Gasturbinen und Triebwerke sind ohne Kühlungsmaßnahmen größtenteils nicht vorstellbar. Die im Modul erworbenen Kenntnisse über die Herkunft der Daten und über die Interaktion der Technologien erlauben den Studierenden eine geeignete Bewertung der Kühlungskonzepte für die Auslegung der Turbomaschine.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 1. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Optische Messmethoden in der Aerothermodynamik/ Thermofluidodynamik	1492

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
PD Dr.-Ing. habil. Tobias Sander	Zusatzfach	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
14921	VÜ	Optische Messmethoden in der Aerodynamik/Thermofluidodynamik	Pflicht	3
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt wird das Modul „Thermodynamik und Grundlagen der Wärmeübertragung“.

Qualifikationsziele
Neben umfassenden Kenntnissen in optischen Grundlagen besitzt der Studierende ein fundiertes Wissen zur Funktionsweise von messtechnischen Komponenten wie z. B. Laser, Detektoren und Spektrografen. Er kann zu einem anspruchsvollen messtechnischen Problem die geeignete Messmethode definieren und besitzt Kenntnisse zum Aufbau des entsprechenden Verfahrens.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul „Optische Messmethoden in der Aerothermodynamik/ Thermofluidodynamik“ Kenntnisse über die Funktionsweise wesentlicher Bestandteile optischer Messtechniken sowie über den physikalischen Hintergrund, die Anwendbarkeit und die Realisierung von optischen Messverfahren unter den schwierigen Bedingungen von Hochenthalpieströmungen. Das Modul gliedert sich in folgende Abschnitte:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Zunächst werden wesentliche Grundlagen zur Optik wiederholt und in den Bereichen vertieft, die eine besondere Bedeutung für das Verständnis der Lehrinhalte besitzen. • Anschließend werden die für optische Messverfahren eingesetzten Komponenten anhand deren Funktionsweise erklärt und ähnliche Gerätetypen hinsichtlich deren bevorzugten Einsatzbereichs gegeneinander abgegrenzt. • Den Abschluss bildet die Beschreibung gängiger optischer Messverfahren. Dabei wird das zugrundeliegende physikalische Prinzip erklärt und der mögliche

<p>praktische Einsatzbereich erläutert. Ferner werden typische Messaufbauten gezeigt, die mit den bereits behandelten Komponenten realisiert werden können.</p> <ul style="list-style-type: none">• In einer vorlesungsbegleitenden Laborübung werden die theoretischen Lehrinhalte an realen Messaufbauten vertieft und angewendet.
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• W. Demtröder: Laserspektroskopie, Grundlagen und Techniken, Springer-Verlag, 1993• J. Eichler, H.-J. Eichler: Laser, Grundlagen, Systeme, Anwendungen, Springer-Verlag, 1989• A. C. Eckbreth: Laser Diagnostics for Combustion Temperature and Species, Gordon and Breach Publishers, 1996• G. S. Settles: Schlieren and Shadowgraph Techniques, Springer-Verlag, 2001
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
In der Luft- und Raumfahrttechnik sind die Lehrinhalte notwendig, um unter den schwierigen Bedingungen von Hochenthalpieströmungen eine geeignete Messtechnik zu identifizieren und die dazu erforderlichen Bauteile zu benennen. Ferner liefert das Modul durch die Wiederholung und Vertiefung von Grundlagen einen wichtigen Grundstein für praktische Anwendungen bildgebender Verfahren.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester statt.

Modulname	Modulnummer
Fernflugkörper	1516

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr.-Ing. Markus Schiller	Wahlpflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
120	48	72	4

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
15161	VL	Fernflugkörper	Pflicht	4
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen
Der Besuch von relevanten Vorlesungen der Raumfahrt wird empfohlen.

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden können die Bedeutung solcher Waffen im Rahmen potentieller Bedrohungen und das Risiko eines militärischen Konflikts mittels analytischer Methoden abschätzen. 2. Die Studierenden können solche Systeme auf Basis nur weniger Informationen hinsichtlich ihrer technischen Leistungsfähigkeit und vor allem Status gut bewerten. 3. Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, bei Diskussionen um die waffentechnische Bedrohung durch andere Länder kompetente Beiträge zur korrekten Bewertung der wahren Lage zu leisten.

Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben Kenntnisse auf vier unterschiedlichen Gebieten:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Bewertung von Raketenwaffen im Hinblick auf Bedrohung und Verteidigungsmöglichkeiten sowie geeigneter Gegenmaßnahmen. • Technische Gestaltungsmöglichkeiten der Geräte und Berechnungsmethoden zur Systemauslegung und Rekonstruktion einschließlich des dazu notwendigen historischen Hintergrunds mit der Darstellung früherer Lösungen. • Methodik der analytischen Informationsbewertung unter Berücksichtigung einer industriellen Realisierung in den betrachteten Ländern. • Übersicht der technischen Ausführungen der wichtigsten Systeme (Raketen und eigentliche Waffen) mit ihren Leistungswerten und der wichtigsten Hintergrundaspekte.

Leistungsnachweis
Mündliche Prüfung 20 Minuten

Verwendbarkeit
Voraussetzung für fachliche Mitarbeit in Gremien der Bundeswehr und relevanter Ministerien für Abrüstung und Rüstungskontrolle sowie bei der Beschaffung von Wehrmaterial.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester. Es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt. Das Modul wird jedes Studienjahr angeboten.

Modulname	Modulnummer
Auslandsaufenthalt	1519

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
	Zusatzfach	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	0

Modulname	Modulnummer
Munich Aerospace	1520

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
	Wahlmodul	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	0

Modulname	Modulnummer
Strömungen auf kleinen Skalen	1808

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Christian Cierpka	Wahlpflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
120	48	72	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
18081	VL	Strömungen auf kleinen Skalen	Pflicht	2
18082	UE	Strömungen auf kleinen Skalen	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Grundkenntnisse aus der Physik sowie die Vorlesungen "Strömungsmechanik". Teilweise wird die Vorlesung im Rahmen von Gastvorträgen in Englisch abgehalten.

Qualifikationsziele
<p>Die Studierenden sollen einen Einblick in komplexe Strömungsvorgänge in Natur und Technik bekommen, die im Rahmen der Strömungsmechanik und Aerodynamikvorlesungen nicht abgebildet werden können.</p> <p>Dazu gehören die Auslegung und Anwendung mikrofluidischer Systeme in der Verfahrenstechnik, Biologie und Medizin, granulare Strömungen, Mehrphasenströmungen und Strömungen mit Wärme- und Stofftransport in der Verfahrenstechnik. Vorlesungsziel ist den Studierenden das Verständnis der Unterschiede zwischen mikroskopischer und makroskopischer Fluidynamik zu vermitteln. Sie sollen die zugrunde liegenden Phänomene kennen lernen und deren gezielte Nutzung für verschiedene Anwendungen ableiten können. Zudem sollen laseroptische Messtechniken zur Strömungscharakterisierung vorgestellt werden und deren Besonderheiten diskutiert werden.</p> <p>Im Rahmen der Übung soll den Studierenden zum einen wissenschaftliches Arbeiten vermittelt werden. Dazu sollen sie zu verschiedenen Themen Literatur recherchieren, bewerten und ihre Ergebnisse im Rahmen von 30 minütigen Vorträgen darstellen. Ein gemeinsamer peer-review Prozess zu den Ergebnissen, soll den Studierenden helfen das Eigen- und Fremdbild zu bewerten und für das eigene Studium Arbeitsprozesse abzuleiten. Zusätzlich sollen sie Einblicke in die industriennahe Praxis durch Laborbesichtigungen und praktische Übungen erhalten.</p>

Inhalt
Folgende Inhalte sollen den Studierenden in der Lehrveranstaltung näher gebracht werden:

- Einführung in die Mikrofluidik (Anwendungen, Märkte, Beispiele), Fluideigenschaften
- Unterschiede zwischen mikroskopischer/makroskopischer Stoff- und Impulsaustausch anhand von Ähnlichkeitskennzahlen wie bspw. Reynoldszahl, Pecletzahl, Kapilarzahl, Knudsonzahl, etc.
- Gradienten in kleinen Volumina (Elektrokinetische Strömungen, Konzentrations- und Temperaturfelder)
- Auslegung und Herstellung von Mikrokanälen, Pumpen, Ventile, aktive und passive Mischer
- Granulate Strömungen
- Mehrphasenströmungen (Gas-Fluid) mit und ohne Wärme- und Stofftransport
- Optische Messmethoden für die Mikrofluidik (Mikroskopie, Abbildung von Teilchen, Particle Image Velocimetry, Particle Tracking Velocimetry)

Literatur

- Fundamentals and Applications of Microfluidics, Nguyen, Werelea, Artech House, 2006
- Micro Process Engineering, Brand, Fedder, Hierold, Korvink, Tabata (Eds.), Wiley, 2006
- Theoretical Microfluids, Bruus, Oxford Master Series in Condensed Matter Physics, 2008.

Leistungsnachweis

Notenschein

Verwendbarkeit

Die Inhalte des Moduls "Strömungen auf kleinen Skalen" vermitteln einen Überblick über die Anwendung und Auslegung mikrofluidischer Systeme. Die Besonderheiten der Strömungsmechanik bei sehr kleinen Abmessungen werden diskutiert und helfen auch makroskopische Phänomene besser einzuordnen. Erste Grundkenntnisse bei der Charakterisierung von Strömungen mit optischen Messmethoden sowie die wissenschaftliche Literaturarbeit und die Darstellung von Forschungsergebnissen werden vermittelt.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester. Es beginnt jedes Studienjahr jeweils im Wintertrimester. Als Startzeitpunkt ist das Wintertrimester im 2. Studienjahr vorgesehen.

Modulname	Modulnummer
GNSS in der Raumfahrt	3506

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
35061	VL	GNSS in der Raumfahrt	Pflicht	2
35062	UE	GNSS in der Raumfahrt	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse in Höherer Mathematik, der Regelungstechnik sowie der Besuch des Moduls Satellitennavigation I und Weltraumphysik. Weiter sind MATLAB-Kenntnisse erforderlich.

Qualifikationsziele

Die Studierenden verstehen die Anforderungen, die an einen GNSS-Navigationsempfänger für Raumfahrzeuge (Launcher, Satellit, ISS) gestellt werden (Genauigkeit, Anwendungsprofile, Gewicht, Stromverbrauch, Zertifizierung, ...)

Sie verstehen, wie sich dieser spezielle Empfänger von einem herkömmlichen GNSS-Empfänger unterscheidet (geringe Sichtbarkeit von GNSS-Satelliten, geringe Signalleistung, hohe Bewegungsdynamik, hohe Präzidierbarkeit der Bewegung).

Sie sind in der Lage ein „precise orbit determination (POD)“-Modul in MATLAB zu adaptieren und einen GNSS-Empfänger zu konfigurieren. Das Erlernete wird mit einem kommerziellen Softwareempfänger und einem HF-GNSS-Signalgenerator in der praktischen Simulation überprüft.

Inhalt

GNSS ist in diesem Bereich der Raumfahrt eine Zukunftstechnologie, da es die Möglichkeit liefert eine präzise Position im All autonom zu bestimmen und zusätzlich vergleichsweise kostengünstig ist. Jedoch unterscheiden sich die Anforderungen an den GNSS-Empfänger in der Raumfahrt teilweise grundlegend von jenen an herkömmliche Empfänger (zB. KFZ-Navi). Zum einen sind die Anforderungen an den Formfaktor, Gewicht und Stromverbrauch zu nennen sowie auch die Strahlungsrobustheit. Zum anderen unterscheiden sich die empfangenen Signale durch die teilweise geringe

<p>Signalleistung, die hohe Signaldynamik und die schlechte Sichtbarkeit der GNSS-Satelliten.</p> <p>Das Kernelement eines Satelliten-GNSS-Empfängers ist es, die gute Vorhersagbarkeit der Bewegung im Weltall (die im Wesentlichen durch Keplerbahnen gegeben ist) in die Signalverarbeitung zu integrieren. Es ist das Ziel der Vorlesung und Übung einen existierenden kommerziellen Softwareempfänger für den Anwendungsfall eines Raketenstarts und LEO-Satelliten zu konfigurieren und um ein einfaches POD Modul zu erweitern. Das Modul wird in MATLAB erstellt und an den Empfänger angebunden.</p> <p>Zu Beginn sollen die notwendigen Grundlagen der Bewegung im All wiederholt werden. Das dient in einem ersten Schritt dazu die Sichtbarkeiten der GNSS-Satelliten vom Raumfahrzeug aus zu berechnen und die Signalakquisition (grobe Synchronisation) zu beschleunigen. Ein weiteres Kernelement ist ein Kalmanfilter, dessen Zustandsvektor die Keplerparameter des Raumfahrzeugs enthält. Dieser Kalmanfilter wird mit Pseudostreckenmessungen und Dopplermessungen bedient. Ein Rückführung in den GNSS-Empfänger erlaubt es auch schwachen GNSS-Signalen zu folgen ("Vector-Tracking"), was die Anzahl der verfügbaren GNSS-Satelliten erhöht, sodass auch oberhalb der GNSS-Satelliten (d.h. in einer Höhe > 25000 km) genügend Messungen vorhanden sind, um eine präzise Orbitbestimmung vorzunehmen.</p> <p>Durch eine Mischung aus Übung und Vorlesung soll das Gelernte unmittelbar umgesetzt werden und damit das Wie und Warum der einzelnen Schritte klargemacht werden. Die Studenten erhalten dadurch Praxis im Umgang in einem komplexen technischen Umfeld der Navigation und Signalverarbeitung.</p>
<p>Literatur</p> <p>Den Studierenden stehen die Powerpoint-Folien und entsprechend vorbereiteter MATLAB-Kode zur Verfügung. Als optionale Literatur wird empfohlen</p> <ul style="list-style-type: none"> • Skriptum zu Satellitennavigation I • O. Montenbruck und E. Gill: „Satellite Orbits: Models, Methods, Applications“, Springer, 2005
<p>Leistungsnachweis</p> <p>Die Ergebnisse des Programmierprojektes werden im Rahmen eines 60-minütigen Kolloquiums mit einem Notenschein bewertet.</p>
<p>Verwendbarkeit</p> <p>Abgesehen von der Einführung in ein spezifisches Problem der Raumfahrt, erhöhen die Studierenden ihr Verständnis komplexer technischer Probleme, die eine extrem hohe Zuverlässigkeit und Autonomie verlangen sowie ihre Praxis im System-Engineering und in der Programmierung.</p>
<p>Dauer und Häufigkeit</p> <p>Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Navigationssignalverarbeitung	3507

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Wahlmodul	5

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
35071	VL	Navigationssignalverarbeitung	Pflicht	2
35072	UE	Navigationssignalverarbeitung	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse in höherer Mathematik sowie der Besuch des Moduls „Satellitenavigation I“. Kenntnisse der Signalverarbeitung, von Filter- und Schätzverfahren sowie der Regelungstechnik sind von Vorteil, aber nicht notwendig.

Qualifikationsziele

Die Studierenden erlangen ein vertieftes Verständnis des Design und der Verarbeitung von GNSS-Signalen in einem Empfänger. Sie verstehen die zugrunde liegenden mathematischen Prinzipien und wie sie hardwaretechnisch im Satellit und Empfänger umgesetzt werden.

Sie verstehen, worin sich verschiedene GNSS-Empfänger, Signale und Dienste von der Signalverarbeitung her unterscheiden und können für eine gegebene Anwendung eine Systemauslegung oder Systemwahl treffen.

Sie sind in der Lage einen GNSS-Softwareempfänger entsprechend den gestellten Anforderungen zu konfigurieren und die Systemperformance (z.B. Empfindlichkeit oder Genauigkeit) mit theoretischen Grenzwerten zu vergleichen.

Inhalt

In der Vorlesung werden im Tafelanschrieb folgende mathematischen Grundlagen erarbeitet:

- Grundlegende Anforderungen an ein Navigationssignal
- Randbedingungen der Satelliten-Payload
- Signaldetektion über Hypothesentests
- Akquisition mittels kohärenter und nichtkohärenter Integration
- Schätzprinzipien (Maximum-Likelihood und Bayes'sche Schätzer)

- Laufzeit-, Frequenz und Phasenschätzung inkl. Cramer-Rao Grenzwerte
- Datendemodulation, Grenzwerte und Techniken
- Empfängerarchitektur

Begleitend zur Vorlesung sollen die Studierenden in den Übungen ein Navigationssignal entwerfen und die Performance theoretisch analysieren.

Je nach Vorkenntnissen kann das Signal in MATLAB softwaretechnisch oder mit LabView in Hardware auf einem FPGA simuliert werden. Das Signal soll über die Luftschnittstelle (over-the-air) ausgestrahlt werden.

Der Empfang des Signals in den Übungen erfolgt über einen konfigurierbaren GNSS-Testempfänger.

Literatur

Den Studierenden stehen die Powerpoint-Folien und entsprechend vorbereiteter MATLAB-Kode zur Verfügung. Als optionale Literatur wird empfohlen

- Skriptum zu Satellitennavigation I
- T. Pany: „Navigation Signal Processing for GNSS Software Receivers“, Artech House, Boston, 2010.

Leistungsnachweis

Die Ergebnisse des Signalprojektes werden im Rahmen eines 60 minütigen Kolloquiums zusammen mit Fragen zur Vorlesung mit einem Notenschein bewertet.

Verwendbarkeit

Die Studierende vertiefen ihr Wissen in der Signalverarbeitung und erlangen Expertenstatus im Bereich GNSS. Dies ist ein Alleinstellungsmerkmal insbesondere bei der Weiterentwicklung des europäischen Satellitennavigationssystems Galileo und der Adaption von GNSS für zukünftige Anwendungen im zivilen und militärischen Bereich.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im 5. (FT) Trimester vorzugsweise parallel zu einer Masterarbeit im Bereich Navigation statt.

Modulname	Modulnummer
Die deutsche Raumfahrt - Bedeutung, Politik, Struktur	3508

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Roger Förstner	Wahlmodul	

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	43	47	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
35081	VL	Die deutsche Raumfahrt – Bedeutung, Politik, Struktur		
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				1

Empfohlene Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

1. Der/die Studierende hat Grundkenntnisse der verschiedenen Teilbereiche der deutschen Raumfahrt.
2. Der/die Studierende versteht ausgewählte politische Aspekte, welche der deutschen Raumfahrt zu Grunde liegen und kann diese international einordnen.
3. Der/die Studierende versteht die Besonderheiten der militärischen Weltraumnutzung in Deutschland.

Inhalt

Den Studierenden wird die Komplexität der Raumfahrtbedingungen in Deutschland dargestellt. Neben der Verteilung der Raumfahrtaufgaben auf verschiedene Bundesressorts, wird der politische Rahmen gesteckt und die Einordnung in den internationalen Kontext vorgenommen. Es werden die bedeutendsten deutschen Raumfahrtprojekte aufgezeigt und ein Überblick über die Fähigkeiten der deutschen Raumfahrtindustrie gegeben.

Im Detail werden folgende Teilbereiche Thema der Vorlesungsreihe sein:

- Das DLR Raumfahrtmanagement als deutsche Raumfahrtagentur
- Die Raumfahrtstrategie der Bundesregierung
- Weltraumrecht
- Die Aufteilung der Verantwortlichkeiten auf die deutschen Bundesressorts
- Die deutsche Raumfahrtindustrie
- Internationale Organisationen wie ESA und NASA
- Die militärische Weltraumnutzung in Deutschland (Raumfahrtprojekte der Bundeswehr)

<ul style="list-style-type: none">• Digitalisierung und Industrie 4.0• Raumfahrtrends
Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Die Raumfahrtstrategie der Bundesregierung
Leistungsnachweis
Mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
Es wird grundlegendes Wissen über die deutsche Raumfahrt, die deutschen sicherheitspolitischen Rahmenbedingungen, deutsche Raumfahrtprojekte und die militärische Weltraumnutzung in Deutschland vermittelt. Dieses Wissen ist geeignet, um zukünftigen Ingenieuren und Personalverantwortlichen im stetig wachsenden Bereich Weltraum in der Bundeswehr und auserhalb fundierte Entscheidungsgrundlage zu sein.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul wird als Blockvorlesung durchgeführt

Modulname	Modulnummer
Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen	3689

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr. rer. nat. Hon.-Prof. Sebastian Eibl	Zusatzfach	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
36891	VL	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen	Pflicht	2
36892	UE	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen

Kenntnisse in Werkstoffkunde/Chemie, Experimentalphysik und Technischer Mechanik.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden kennen die Methodik und die Vorgehensweise bei Schadensuntersuchungen und mögliche Reparatur- und Instandsetzungsmaßnahmen an Bauteilen.
- Damit eng verbunden, besitzen die Studierenden Kenntnisse über unterschiedliche, in der Praxis eingesetzte Analyse- und Meßverfahren. Sie können anhand ausgewählter Problemstellungen das geeignete Verfahren auswählen und dabei dessen Vor- und Nachteile im Einsatz abwägen.
- Anhand unterschiedlicher Beispiele aus der Praxis des Wehrwissenschaftlichen Instituts für Werk- und Betriebsstoffe (WIWeB), die den Studierenden im Rahmen des Moduls vorgestellt werden, wissen Sie, wie aus den gewonnenen Ergebnissen Schlußfolgerungen für den weiteren Einsatz der betroffenen Bauteile gezogen werden können.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im Modul "Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen" grundlegende Kenntnisse, die einem Ingenieur zur Vermeidung von Schadensfällen dienen. Darüber hinaus werden sie in die Lage versetzt, im Schadensfall geeignete Analyseverfahren zur Ursachenforschung auszuwählen. Sie werden weiterhin mit spezifischen Problemen in der Entwicklung, dem Betrieb und einer möglichen Lebensdauererlängerung von Bauteilen und militärischen Waffensystemen vertraut gemacht.

Literatur
<ul style="list-style-type: none"> • VDI Richtlinie 3822 Blatt 1: Schadensanalyse - Grundlagen, Begriffe, Definitionen- Ablauf einer Schadensanalyse. • Jones R.: Mechanics of Composite Materials. Washington D.C.: Scripta Book Company, 1975. • Sellier K.: Wundballistik und ihre ballistischen Grundlagen. Springer-Verlag, 2001. • Brendl H.: Wissensspeicher Tribotechnik. Fachbuchverlag Leipzig, 1988. • Hofmann H.: Verfahren der Oberflächentechnik: Grundlagen - Vorbehandlung - Beschichtung - Oberflächenreaktionen - Prüfung. Hanser Fachbuchverlag. 2004. • Steeb S.: Zerstörungsfreie Werkstück- und Werkstoffprüfung. Die gebräuchlichsten Verfahren im Überblick. Ehningen bei Böblingen: Expert Verlag, 1993.
Leistungsnachweis
Schriftliche Prüfung 60 Minuten oder mündliche Prüfung 30 Minuten
Verwendbarkeit
<p>Das Modul Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen liefert das erforderliche Wissen, um bei der Untersuchung von Schadensfällen an Werkstoffen die notwendigen Schritte einzuleiten und geeignete Meßverfahren für die Untersuchung auszuwählen. Es sensibilisiert darüber hinaus für Möglichkeiten, Schadensfälle von vornherein zu vermeiden und zeigt mögliche</p> <p>Schlußfolgerungen aus bereits aufgetretenen Bauteilschäden auf.</p>
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester statt.
Sonstige Bemerkungen
Das Modul ersetzt das bisherige Modul 1153 "Ausgewählte Probleme im militärischen Einsatz von Werk- und Betriebsstoffen"

Modulname	Modulnummer
Mehrkörperdynamik	3699

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
FH-Prof. DI DR Wolfgang Witteveen	Wahlmodul	2

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
90	36	54	3

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
36991	VL	Mehrkörperdynamik	Wahlmodul	2
36992	UE	Mehrkörperdynamik	Wahlmodul	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				3

Empfohlene Voraussetzungen
Vorausgesetzt werden die Module "Technische Mechanik I und II", "Technische Mechanik III" und "Höhere Mathematik".
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden erlernen die Grundbegriffe der Mehrkörperdynamik. • Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, Mehrkörpersysteme selber zu modellieren und numerisch zu integrieren. • Die Studierenden verstehen die theoretischen Hintergründe kommerziell verfügbarer Mehrkörpersimulationsprogramme (z.B. MSC, ADAMS oder SIMPACK).
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im Modul Mehrkörperdynamik ausgewähltes Grundwissen zu Modellierung und Simulation von Mehrkörpersystemen. Folgende Inhalte werden erarbeitet:</p> <ul style="list-style-type: none"> • Kinematik des starren Körpers (Koordinatensysteme, Beschreibungsmöglichkeiten der Rotation, Geschwindigkeit des starren Körpers) • Kinematik von Mehrkörpersystemen (Holonome und nichtholonome Zwangsbedingungen, Klassifizierung von Mehrkörpersystemen) • Grundlegende Prinzipien der Mechanik (D'Alembertsches Prinzip, Hamiltonsches Prinzip, Variationsrechnung, Lagrange Gleichung, Systeme mit Zwangsbedingungen) • Bewegungsgleichungen von Mehrkörpersystemen mit starren Körpern (Kinetische Energie, Generalisierte Kräfte) • Bewegungsgleichungen von Mehrkörpersystemen mit flexiblen Körpern • Numerische Integration von Mehrkörpersystemen

Literatur
<ul style="list-style-type: none">• Shabana: Dynamics of Multibody Systems, Cambridge University Press• Nikravesh: Computer-Aided Analysis of Mechanical Systems, Prentice-Hall• Magnus: Dynamics of multibody systems, Berlin• Woernle: Mehrkörpersysteme, Springer• Bremer, Pfeiffer: Elastische Mehrkörpersysteme, Teubner Verlag
Leistungsnachweis
Abschlussprojekt (Modellierung und numerische Zeitintegration eines vorgegebenen Mehrkörpersystems)
Verwendbarkeit
Das Modul Mehrkörperdynamik vermittelt eine solide Grundlage für das Arbeiten mit Mehrkörpersystemen sowohl in der Forschung als auch in der Anwendung.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul wird als Blockveranstaltung innerhalb des Frühjahrstrimesters angeboten.

Modulname	Modulnummer
Mathematische Modellierung	5000

Konto	Wahlmodule alle - LRT 2019
-------	----------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Dr. rer. nat. Sven-Joachim Kimmerle	Wahlpflicht	9

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
50001	VL	Mathematische Modellierung	Pflicht	3
50002	UE	Mathematische Modellierung	Pflicht	1
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				4

Empfohlene Voraussetzungen

Interesse an der mathematischen Behandlung und Simulation von Anwendungen aus Ingenieur- und Naturwissenschaften. Benötigt werden Grundkenntnisse zu gewöhnlichen und partiellen Differentialgleichungen und deren numerische Behandlung (wie sie zum Beispiel im Modul Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften (BAU/LRT) oder in Funktionsanalysis, in Differentialgleichungen und in Numerik (ME) erworben werden).

Qualifikationsziele

Die Studierenden lernen einfache mathematische Modelle aufzustellen und eine Dimensionsanalyse dieser durchzuführen.

Die Studierenden lernen Anfangs- und Randwertprobleme auf Wohlgestelltheit (Existenz, Eindeutigkeit, stetige Abhängigkeit von Daten) zu untersuchen.

Die Studierenden lernen Multiskalenprobleme mit asymptotischen Entwicklungen zu vereinfachen und numerische Lösungstechniken hierzu kennen.

Die Studierenden lernen verschiedene Ansätze für die Behandlung von Problemen mit freien Rändern kennen.

Inhalt

Eine Vielzahl von aktuellen Problemstellungen beinhalten Phänomene auf mehreren verschiedenen großen Skalen. Manchmal ist auch die konkrete Form der Differentialgleichung oder der Randbedingung nicht klar und hier muss ein passender Ansatz in der Modellierung gefunden werden, der Grundprinzipien der Physik wie zum Beispiel die Erhaltung bzw. Nicht-Zunahme von Energie und die Erhaltung bzw. Nicht-Abnahme der Entropie in einem entsprechenden System garantiert.

<p>Je nach Interesse der Studierenden werden die Modellierung von Wasserstoff-Brennstoffzellen, Phasenübergänge, Prozesse im Bereich der Kontinuumsmechanik/Elastizitätstheorie sowie Strömungen in porösen Medien als Schwerpunkt betrachtet.</p> <p>Die Modellierung und numerische Simulation dieser Art komplexer Probleme erfordert nicht nur Grundkenntnisse in den jeweiligen Ingenieur- und Naturwissenschaften, sondern auch geeignete mathematische Methoden sowohl in Analysis als auch in Numerik. Insbesondere Entdimensionalisierungstechniken, die Behandlung freier Ränder und mathematische Homogenisierungsmethoden werden behandelt. An numerischen Methoden werden dazu finite Elemente und finite Volumen verwendet. Als Ausblick wird die Optimalsteuerung bzw. Formoptimierung von gekoppelten Systemen betrachtet.</p>
Literatur
C. Eck, H. Garcke, P. Knabner: Mathematische Modellierung, Springer, Berlin/Heidelberg, 2008
Leistungsnachweis
<p>Teilnahmeschein für die häusliche Ausarbeitung mit Referat und für aktive Teilnahme.</p> <p>Mündliche Prüfung von 30 Minuten Dauer.</p>
Verwendbarkeit
Vorbereitung auf Projekt- und Masterarbeit und weitergehende angewandte Forschung.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester. Das Modul beginnt jeweils im Frühjahrstrimester. Das Modul ist an die Person des Inhabers der Vertretungsprofessur "Ingenieurmathematik und Ingenieurinformatik" gebunden und wird im FT angeboten, solange bis die Nachbesetzung noch nicht vollzogen worden ist.
Sonstige Bemerkungen
Das Modul ist für Studierende der Master-Studiengänge BAU, LRT und ME geeignet.

Modulname	Modulnummer
Masterarbeit LRT	1096

Konto	Masterarbeit - LRT 2019
-------	-------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
	Pflicht	0

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
900	0	900	30

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
10961	VÜ	Masterarbeit	Pflicht	0
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				0

Empfohlene Voraussetzungen
Alle Grundlagen- und Fachmodule des Master-Studienganges Luft- und Raumfahrttechnik, die für die Bearbeitung der jeweiligen Problemstellung erforderlich sind. Das Modul Projekt muss vor Beginn der Masterarbeit abgeschlossen sein.
Qualifikationsziele
Die Studierenden sind in der Lage, abgegrenzte Problemstellung aus einem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik weitgehend selbstständig zu analysieren und zu bearbeiten. Sie erhalten Einblick in ein aktuelles Forschungsgebiet und machen in diesem vertiefende praktische Erfahrungen. Sie sind in der Lage, den Sachverhalt klar darzustellen und einen Lösungsweg aufzuzeigen.
Inhalt
Die Masterarbeit umfasst das selbstständige Bearbeiten einer umfangreicheren Problemstellung aus dem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik. Die Arbeit kann theoretischer, experimenteller oder konstruktiver Natur sein; sie umfasst neben der Bearbeitung der Aufgabenstellung auch die Anfertigung einer schriftlichen Ausarbeitung.
Leistungsnachweis
Die Arbeit ist im Rahmen eines Kolloquiums zu präsentieren. Es werden sowohl die Vorgehensweise während der Bearbeitung wie auch die schriftliche Ausarbeitung und die Präsentation mit einem Notenschein bewertet.
Das Modul dauert fünf Monate. Es kann frühestens zum Anfang des Wintertrimesters des zweiten Studienjahrs begonnen werden. Spätester Beginn ist der 01. März.
Verwendbarkeit
Das Modul Masterarbeit stellt den Abschluss des Master-Studiengangs Luft- und Raumfahrttechnik dar.

Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 2 Trimester.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Antriebstechnik	1178

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Reinhard Niehuis	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11781	P	Apparatives Praktikum: Antriebstechnik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse, wie sie in den Modulen "Luftfahrtantriebe" und "Antriebskomponenten" vermittelt werden.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden bekommen Einblick in die in den Versuchen eingesetzten Messverfahren bzw. Messgeräte.
- Die Studierenden erlernen die praktische Durchführung von Versuchen mit Turbokomponenten und Triebwerken und führen einfache Versuchsauswertungen selbstständig durch.
- Die Studierenden lernen mögliche Fehlerquellen im Komponenten- und Triebwerksversuch kennen und können den Einfluss dieser Fehler auf das erwartete Ergebnis abschätzen und bewerten.
- Die Studierenden sind sensibilisiert gegenüber Ergebnissen aus theoretischen und experimentellen Untersuchungen und wissen, mit eventuellen Differenzen umzugehen bzw. sie zu interpretieren.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im apparativen Praktikum "Antriebstechnik" praktische Kenntnisse und Fertigkeiten im Hinblick auf den Aufbau und die Durchführung von Versuchen mit Turbokomponenten und Strahltriebwerken. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden werden mit Mess- und Versuchstechniken vertraut gemacht, mit denen das Leistungsverhalten von Turbokomponenten und Strahltriebwerken gemessen und bewertet werden kann. Hierzu gehört die Druck- und Temperaturmesstechnik, die Messung von Leistung, Schub und Massenstrom.
- Bei den Komponentenversuchen mit einem Radialverdichter und einer Radialturbine sowie einem realen Strahltriebwerk werden Grundlagen dieser Turbomaschinen und Kennfelddarstellungen der Module "Luftfahrtantriebe"

<p>und "Antriebskomponenten" vermittelt und experimentell vertieft. Dies betrifft insbesondere das Betriebsverhalten sowie die Betriebsbereichsgrenzen.</p> <ul style="list-style-type: none">• Die Studierenden lernen klassische und moderne Einrichtungen zur experimentellen Antriebstechnik kennen. Durch den Vergleich von Theorie und Experiment lernen sie, den Anwendungsbereich und die zu erwartenden Ergebnisse besser einzuschätzen.
Leistungsnachweis
Benoteter Schein
Verwendbarkeit
Besseres Verständnis der vermittelten Studieninhalte und gleichzeitig praktische Vertiefung der erworbenen theoretischen Erkenntnisse. Verwendbar für Auswahl und Projektierung von Antriebskomponenten für unterschiedliche Anwendungsbereiche, für wissenschaftliche Grundlagenuntersuchungen und angewandte Forschung und Entwicklung auf dem Gebiet der Flugantriebe und Turbomaschinen.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Autonome Systeme	1179

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Hans-Joachim Wünsche	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11791	P	Apparatives Praktikum: Autonome Systeme	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Notwendig sind gute Kenntnisse in Digitaler Regelungstechnik und Modernen Methoden der Regelungstechnik (vor allem Zustandsraumdarstellung und Zustandsregler). Vorausgesetzt werden ferner Kenntnisse, wie sie in den Modulen "Autonome Systeme" und "Filter- und Schätzverfahren" vermittelt werden.

Qualifikationsziele

Die Studenten haben

- einen geschlossenen Regelkreis implementiert,
- das Korrespondenzproblem in der Bildverarbeitung erkannt,
- Erfahrung bei der Anwendung eines Kalman Filters gesammelt,
- Erfahrung bei der Auslegung von Regelparametern gesammelt
- Erfahrung in der C++-Programmierung gesammelt,
- eine geschlossene Projektarbeit durchgeführt, in der Einzelaufgaben erfolgreich zusammenspielen.

Inhalt

Die Studierenden realisieren im Modul Praktikum Autonome Systeme einen kompletten, geschlossenen Regelkreis durch die visuelle Wahrnehmung der Umgebung und die Ableitung von Stellgrößen für Geschwindigkeit und Lenkung eines 1:5 Modellfahrzeuges, welche durch einen P, PI- oder PID-Regler umgesetzt werden sollen. Am Ende des Praktikums soll das Modellfahrzeug in der Lage sein, eine bestimmte Aufgabe vollautonom zu lösen. Ein Beispiel für eine solche Aufgabe wäre das Abfahren einer gut markierten Spur.

Das Praktikum ist als Gruppen-Projektarbeit über sechs Termine ausgelegt. Die gestellte Autonomieaufgabe soll mittels des am Institut verwendeten 4D-Ansatz gelöst werden. Dieser besteht im wesentlichen aus einer rekursiven Schätzung von Zustandsparametern durch ein sequentielles, erweitertes Kalman Filter (EKF), welcher auch verwendet wird, die erwarteten Messungen zu präzisieren.

Daraus ergibt sich ein sequentieller Programmablauf aus Messung, Filterinnovation, Zustandsprädiktion und Fahrzeugregelung.

Im Folgenden werden nun die einzelnen Inhalte der sechs Termine erläutert:

Termin 1: Kennenlernen des Software-Rahmens (API), Homogene Koordinaten

Der Software-Rahmen ist eng gesteckt, um in der kurzen Zeit überhaupt ein komplettes Projekt abschließen zu können. Die Studenten haben die Aufgabe, nur die wesentlichen Teile des Filter-Prozesses auszufüllen. Ziel des ersten Termins ist es, den Programmablauf des Projektes zu verstehen, ohne dass eine konkrete Implementierung der Einzelaufgaben vorliegt. Zusätzlich werden durch homogene Koordinaten die Abbildungs-Geometrien der Kamera erläutert und erste Schritte in der C++-Programmierung unternommen.

Termin 2: Aufsetzen von Messfenstern

Als erster Schritt in der Bildverarbeitung werden Bildkanten-Messfenster auf einem synthetisch generierten Bildstrom aufgesetzt, z.B. das Abfahren einer gekrümmten Fahrspur, erzeugt durch 3D-Computergrafik. Die dabei auftretenden Probleme, ein stabiles Tracking durchzuführen, sollen den Studenten bewusst werden. Ein Problem dabei besteht im sogenannten "Korrespondenzproblem", nämlich der Zuordnung gleicher Bildmerkmale unterschiedlicher Kamerabilder (räumlich oder zeitlich getrennt). Es gilt als eines der Hauptprobleme in der Bildverarbeitung.

Termin 3: Implementieren des 4D-Ansatzes

Termin 3 zeigt die Notwendigkeit von Modellannahmen zur Handhabung von Problemen wie dem Korrespondenzproblem. Hierzu wird der 4D-Ansatz verwendet. Beim Beispiel des Spurhaltens wird ein geometrisches Modell der Fahrspur verwendet (Klothoidenmodell), um geeignete Messmodelle von Bildkoordinaten zu Zustandsparametern (z.B. Fahrzeugablage) aufzustellen. Für die Prädiktion wird ein dynamisches Modell der Eigenbewegung verwendet, z.B. das Fahrzeug-Einspurmodell. Damit kann nun ein EKF formuliert werden, welcher eine Schätzung des augenblicklichen Zustandes liefert, sowie eine Prädiktion, um im darauf folgenden Bild die Messungen geeignet parametrieren zu können.

Termin 4: Auslegen eines P/PI/PID-Reglers

Ausgehend vom geschätzten Zustand des EKF, sollen die Studenten in diesem Termin Regler für die Fahrzeugführung entwerfen. Die Art des Reglers liegt im Ermessen der Studenten. Hauptsächlich soll die Querführung geregelt werden. Zu lösende Probleme sind: Fahrzeugidentifizierung als Regelstrecke, Einfluss von Abtastzeiten, Einfluss von unterschiedlichen Geschwindigkeiten und Ermittlung von Reglerparametern anhand von bekannten Verfahren.

Termin 5: Systemintegration

Dieser Termin hat die Herausforderung, alle Teilaufgaben zu einem funktionierenden Paket zusammenzuführen und zu optimieren.

Termin 6: Wettkampf

Im letzten Termin soll ein kleiner Wettkampf stattfinden. Das Abschneiden in diesem Wettkampf zählt dabei weniger zur Benotung als die gesamte Vorgehensweise während des Praktikums.

Zum Abschluss des Praktikums wird eine Ausarbeitung im Umfang von etwa 10 Seiten gefordert, in welcher die Studierenden ihre Vorgehensweise kurz beschreiben (ca. 2 Seiten/Termin).

Leistungsnachweis

Benoteter Schein

Verwendbarkeit

Autonome, kognitive Systeme werden zukünftig immer stärker in unser Leben vordringen. Fahr- und Flugzeuge werden nicht nur im militärischen Bereich um Assistenzsysteme erweitert, die einen zunehmend autonomen Betrieb ermöglichen. Roboter, die ihre Umgebung wahrnehmen und sich in ihr situationsgerecht verhalten, werden nicht nur Soldaten zur Hand gehen, sondern auch in Fabriken sowie im häuslichen Umfeld schwere, monotone, gefährliche oder ermüdende Aufgaben übernehmen.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Flugführungssysteme	1180

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Axel Schulte	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11801	P	Apparatives Praktikum: Flugführungssysteme	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Kenntnisse in Flugführung und Navigation, Grundkenntnisse in Flugzeugautomation

Qualifikationsziele

- Die Studierenden verstehen die Anforderungen an Piloten am Arbeitsplatz Cockpit in Grundzügen.
- Die Studierenden verstehen die Bedienung wesentlicher Flugführungssysteme, wie primäre Flugsteuerung, Autopilot, Funknavigationsempfänger in Grundzügen.
- Die Studierenden erfahren in der Praxis mögliche Ursachen für erhöhte Beanspruchung des Piloten im Cockpit und können diese erklären und quantitativ im Simulator erfassen.
- Die Studierenden kennen exemplarisch Techniken zur Beurteilung von Mensch-Maschine-Schnittstellen im Cockpit, wie z.B. Beanspruchungsmessung, Blickbewegungsmessung.
- Die Studierenden kennen die Grundzüge von experimentellen Methoden im Zusammenhang mit Mensch-Maschine-Systemen.
- Die Studierenden sind sensibilisiert für Forschungsansätze bei der Gestaltung von Operateurarbeitsplätzen in der Luftfahrt.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im apparativen Praktikum „Flugführungssysteme“ praktische Kenntnisse und Fertigkeiten im Hinblick auf Auslegung, Beurteilung, Integration, Betrieb und Bedienung von Flugführungssystemen. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden werden mit klassischen Flugführungssystemen im Flugsimulator vertraut gemacht. Hierzu zählen v.a. Anzeigeelemente wie die primäre Flugführungsanzeige und das Navigationsdisplay einschließlich HSI („Horizontal

<p>Situation Indicator“), konventionelle Bedienelemente einschließlich FCU („Flight Control Unit“), Autopilotenfunktionen und Einrichtungen zur Funknavigation.</p> <ul style="list-style-type: none"> • Die Studierenden lernen in Grundzügen die Durchführung eines Fluges gemäß IFR („Instrument Flight Rules“) unter Einsatz von klassischen Funknavigationshilfen (z.B. VOR, ILS). Dazu führen die Studierenden unter Anleitung selbstständig eine entsprechende Flugplanung durch und erfliegen dann diese Mission im Flugsimulator. • Die Studierenden lernen Techniken zur Beurteilung von Systemen zur Cockpitautomation in der Praxis kennen und wenden diese im Rahmen von Flügen im Flugsimulator an. Hierzu zählen z.B. die Bestimmung der Beanspruchung des Piloten mittels Verfahren wie NASA-TLX („Task Load Index“) oder auch die Messung der Blickbewegungen des Piloten. • Die Studierenden lernen moderne Konzepte zur Pilotenunterstützung in der praktischen Anwendung kennen. Hierzu zählen moderne Flugführungsanzeigen, wie 3D-Flugführungsanzeigen, Kartendisplays, wissensbasierte Assistenzsysteme, Spracherkennung, automatische Flugplanung.
Leistungsnachweis
Benoteter Schein
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Fluidodynamik	1181

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr. rer. nat. habil. Christian J. Kähler	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11811	P	Apparatives Praktikum: Fluidodynamik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Grundkenntnisse aus Physik und Messtechnik sowie die Vorlesung "Strömungsmechanik".

Qualifikationsziele

- Die Studierenden sind mit dem Aufbau und der Funktionsweise strömungs- und aerodynamischer Versuchsanlagen vertraut.
- Die Studierenden kennen die Funktionsweise einfacher Messverfahren der Fluidodynamik und sind vertraut mit der Arbeitsweise zur Untersuchung strömungsmechanischer Phänomene.
- Die Studierenden wissen die Grenzen der Messtechniken zu beurteilen sowie Messfehler und Einflussgrößen zu berücksichtigen.
- Die Studierenden kennen repräsentative Techniken der Datenerfassung, der Dokumentation, der Datenreduktion sowie der graphischen Präsentation, wie sie wesentliche Teile der Labortätigkeit sind.
- Die Studierenden erhalten eine anschauliche Vorstellung von vielen strömungsmechanischen Phänomenen (Transition, Ablösung, Grenzschichten) und erlernen, den Gültigkeitsbereich der Theorien aus der Strömungsmechanik zu erfassen.

Inhalt

Das Modul "Apparatives Praktikum Fluidodynamik" macht den Teilnehmern eine Reihe von Phänomenen der Strömungsmechanik erlebbar und die Anwendung typischer Messverfahren erfahrbar. Insgesamt etwa 8 Versuche aus der klassischen Windkanalmesstechnik sowie der berührungsfreien Laser-Messmethoden werden in kleinen Gruppen durchgeführt (die Liste kann durch neuere Entwicklungen variieren).

Die Themen lauten im Einzelnen:

- Windkanäle und Kanalqualifizierung
- Hitzdrahtmessung

- Zylinderumströmung
- Auftriebs- und Widerstandsbestimmung an einem Profil
- Versuche am Deltaflügel
- Schatten- und Schlierenmeßtechnik
- Particle Image Velocimetry
- Infrarotthermografie

Literatur

- Eckelmann H.: Einführung in die Strömungsmesstechnik. Teubner, 1997.
- Tropea C.; Yarin, A.L.; Foss, J.F.: Springer Handbook of Experimental Fluid Mechanics. Springer Verlag, 2007.

Leistungsnachweis

Benoteter Schein

Verwendbarkeit

Das Praktikum rundet die vorangegangene strömungsmechanische Ausbildung insofern ab, als es die Brücke zur praktischen Anwendung der gelernten Theorien schlägt. Die Studierenden können dann diesen Brückenschlag in anderen Situationen oder in anderen Fächern selbst besser bewerkstelligen, da sie anhand von Beispielen den Zusammenhang von Theorie und Experiment erfahren.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Leichtbau	1182

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Helmut Rapp	Wahlpflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11821	P	Apparatives Praktikum: Leichtbau	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
Kenntnisse, wie sie in den Modulen „Leichtbau“, „Leichtbaustrukturen“ und „Strukturdynamik“ (Berechnung dünnwandiger Strukturen, Krafteinleitung in und Stabilität von Leichtbaustrukturen, Modalanalyse) vermittelt werden.
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden können Strukturversuche selbstständig definieren, aufbauen und durchführen. Die Studierenden verstehen die Anwendung und die Bedienung der wesentlichen im Strukturversuch eingesetzten Messverfahren bzw. Messgeräte. Die Studierenden lernen mögliche Fehlerquellen im Strukturversuch kennen und können den Einfluss dieser Fehler auf das erwartete Ergebnis abschätzen. Die Studierenden sind sensibilisiert gegenüber Ergebnissen aus theoretischen und experimentellen Untersuchungen und wissen, mit eventuellen Diskrepanzen zwischen Theorie und Experiment umzugehen bzw. sie zu interpretieren.
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im apparativen Praktikum „Leichtbau“ praktische Kenntnisse und Fertigkeiten im Hinblick auf den Aufbau und die Durchführung von Strukturversuchen. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:</p> <ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden werden mit klassischen Messtechniken bei Strukturversuchen vertraut gemacht, dazu gehören insbesondere die Verwendung von Kraft- und Wegsensoren sowie der Einsatz von Dehnungsmessstreifen. Innerhalb der Strukturversuche werden ausgewählte Inhalte aus den Modulen „Leichtbaustrukturen“ und „Strukturdynamik“ experimentell vertieft, dies betrifft insbesondere die Bereiche „Stabilität von Tragwerken“, „Krafteinleitung in dünnwandige Strukturen“ und „Modalanalyse“. Die Studierenden lernen klassische und moderne Einrichtungen zur Experimentellen Strukturmechanik kennen. Durch den Vergleich von Theorie und

Experi-ment lernen sie, den Anwendungsbereich der theoretischen Verfahren und die zu erwartenden Ergebnisse besser zu beurteilen.
Leistungsnachweis
Benoteter Schein
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Luftfahrttechnik	1183

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Peter Stütz	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11831	P	Apparatives Praktikum: Luftfahrttechnik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
MA-Modul "Flugsystemtechnik I & II"

Qualifikationsziele
<ol style="list-style-type: none"> 1. Die Studierenden können Versuche zur Luftfahrtsystemtechnik selbstständig aufbauen, durchführen und auswerten. 2. Die Studierenden verstehen die Anwendung und die Bedienung der unterschiedlichen in den Versuchen eingesetzten Komponenten und Messgeräte. 3. Die Studierenden lernen mögliche Fehlerquellen in den Versuchen kennen und können den Einfluss dieser Fehler auf das erwartete Ergebnis abschätzen. 4. Die Studierenden lernen grundlegenden Systeme des Flugzeuges sowie Redundanzmaßnahmen kennen.

Inhalt
<p>Versuch 1: Sensorstabilisierung für Luftfahrzeuge: Die Studierenden führen Versuche zur Lagestabilisierung einer Sensorplattform auf Luftfahrzeugen durch. Beim Kurven-, Steig- und Sinkflug muss die Eigenbewegungen des Fluggeräts mittels einer kardanischen Aufhängung kompensiert werden. Zur Lage und Positionsbestimmung wird zunächst ein Inertialsensor in Matlab/Simulink eingebunden und ausgewertet. Anschließend folgt eine Evaluierung geeigneter elektrischer Aktuatoren (Servos) und deren Anbindung an einen Missionsrechner. Im zweiten Teil des Versuchs soll abschließend eine schnelle Folgeregelung zur Stabilisierung von Nickstörungen implementiert und evaluiert werden.</p> <p>Versuch 2: Drehmomenten- & Schubmessung: Die Studierenden führen Versuche an einem Prüfstand zur Drehmomenten- und Schubmessung eines Propeller-Elektroantriebs durch. Ausgehend von den Eingangsgrößen (Strom, Spannung) kann anschließend der Wirkungsgrad des Antriebstrangs bestimmt werden. Im nächsten Schritt wird die Auswirkung des Wuchtens der Luftschaube sowie Zug- Druckkonfigurationen auf den Wirkungsgrad untersucht. Die</p>

<p>Ergebnisse werden abschließend mit verschiedenen Simulationsprogrammen verglichen und bewertet.</p> <p>Versuch 3: A320 Simulator:</p> <p>Die Studierenden vertiefen das Wissen zu den grundlegenden Systeme des Flugzeuges am A320 Flugsimulator, verstehen Redundanzmaßnahmen, die Funktionalitäten trotz Ausfalls einzelner Bauteile (evtl. eingeschränkt) aufrechterhalten und wenden an eingespielten Ausfällen mit Hilfe von „Emergency Procedures“ Checklisten praktisch an. Die Studierenden verstehen die Grundlagen der Navigation in der Fliegerei, die sie praktisch im Flugsimulator anwenden.</p>
<p>Leistungsnachweis</p>
<p>Benoteter Schein</p>
<p>Verwendbarkeit</p>
<p>Besseres Verständnis der vermittelten Studieninhalte und gleichzeitig praktische Vertiefung der erworbenen theoretischen Erkenntnisse.</p>
<p>Dauer und Häufigkeit</p>
<p>Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.</p>

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Raumfahrttechnik	1184

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Roger Förstner	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11841	P	Apparatives Praktikum: Raumfahrttechnik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
Grundlegende physikalische Kenntnisse auf dem Gebiet der Mechanik, der Thermodynamik und Elektrizitätslehre sowie in der Raumfahrtssystemtechnik.
Qualifikationsziele
<ul style="list-style-type: none"> Die Studierenden können die ausgewählten Versuche selbstständig definieren, aufbauen und durchführen. Die Studierenden verstehen die Anwendung und die Bedienung der unterschiedlichen in den Versuchen eingesetzten Messverfahren bzw. Messgeräte. Die Studierenden lernen mögliche Fehlerquellen in den Versuchen kennen und können den Einfluss dieser Fehler auf das erwartete Ergebnis abschätzen. Die Studierenden sind sensibilisiert gegenüber Ergebnissen aus theoretischen und experimentellen Untersuchungen und wissen, mit eventuellen Differenzen umzugehen bzw. sie zu interpretieren.
Inhalt
<p>Die Studierenden erwerben im apparativen Praktikum "Raumfahrttechnik" praktische Kenntnisse und Fertigkeiten zu raumfahrtspezifischen Experimentiermöglichkeiten, Qualifikationstests und Simulationstechniken. Hierzu wird im Einzelnen schwerpunktmäßig aus den folgenden Inhalten ausgewählt:</p> <ul style="list-style-type: none"> Simulationen und Versuche zur Steuerung und Regelung von Raumfahrzeugen. Simulation der Weltraumumgebung und Testverfahren dazu sowie der Veranschaulichung und dem Verständnis dienende Grundlagenversuche und Analysen. Grundlegende Versuche zur extremen Strukturbelastung durch Triebwerksschub. Simulation des Satellitenbetriebs mit praktischen Übungen dazu.
Leistungsnachweis
Benoteter Schein

Verwendbarkeit
Besseres Verständnis der vermittelten Studieninhalte und gleichzeitig praktische Vertiefung der erworbenen theoretischen Erkenntnisse.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Regelungstechnik	1185

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Ferdinand Svaricek	Pflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11851	P	Apparatives Praktikum: Regelungstechnik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse, wie sie in den Modulen "Regelungstechnik" und "Moderne Methoden der Regelungstechnik" vermittelt werden.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden können gegebene Regelungsaufgaben mit Hilfe von Matlab/Simulink und den entsprechenden Toolboxen lösen und die gefundenen Regelgesetze experimentell validieren.
- Die Studierenden verstehen die Methode des modellbasierten Reglerentwurfs und sind in der Lage die einzelnen notwendigen Teilaufgaben (experimentelle/theoretische Modellbildung, Systemanalyse, Reglerentwurf, Reglererprobung) selbständig durchzuführen.
- Die Studierenden lernen den Einfluß von Faktoren wie nichtlineares Verhalten der Regelstrecke, Stellgrößenbeschränkungen, Meßfehler und Totzeiten in den Versuchen kennen und können den Einfluß dieser Effekte auf das zu erwartende Ergebnis abschätzen.
- Die Studierenden sind sensibilisiert gegenüber Ergebnissen aus theoretischen und experimentellen Untersuchungen und wissen, mit eventuellen Differenzen umzugehen bzw. sie zu interpretieren.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im apparativen Praktikum "Regelungstechnik" praktische Kenntnisse und Fertigkeiten im Hinblick auf Modellierung, Analyse, Auslegung, Realisierung und Betrieb von technischen Regelungssystemen. Hierzu zählen im Einzelnen die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden lösen selbstständig vorgegebene Regelungsaufgaben und erproben und bewerten die entworfenen Regler in der Simulation und an den Versuchsanlagen.
- Innerhalb der Versuche werden ausgewählte Inhalte aus den Modulen "Regelungstechnik" und "Moderne Methoden der Regelungstechnik" experimentell

vertieft. Dies betrifft insbesondere die Bereiche "Modellbildung", "Systemanalyse", "Reglerentwurf" und die "Reglererprobung".

- Die Studierenden lernen moderne Verfahren zur Identifikation des dynamischen Verhaltens von technischen Systemen und zum rechnergestützten Entwurf von linearen und nichtlinearen Reglern kennen.
- Durch den Vergleich von Theorie, Simulation und Experiment lernen sie, den Anwendungsbereich der verschiedenen Verfahren und die zu erwartenden Ergebnisse besser einzuschätzen.

Leistungsnachweis

Benoteter Schein

Verwendbarkeit

Besseres Verständnis der vermittelten Studieninhalte und gleichzeitig praktische Vertiefung der erworbenen theoretischen Erkenntnisse.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Satellitennavigation, Erdbeobachtung	1186

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Mag. Dr. habil. Thomas Pany	Pflicht	1

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	48	102	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11861	P	Apparatives Praktikum: Erdbeobachtung	Pflicht	2
11862	P	Apparatives Praktikum: Satellitennavigation	Pflicht	2
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Kenntnisse aus der Mathematik, der Experimentalphysik, Messtechnik, MATLAB Programmierung. Je nach Schwerpunkt sind Grundkenntnisse der Navigation oder der Fernerkundung mit optischen und SAR-Sensoren erforderlich.

Qualifikationsziele

Die Studierenden müssen sich im Rahmen dieses Praktikums selbständig mit bestimmten Aufgaben auseinandersetzen und erwerben damit vertiefende Detailkenntnisse aus den angeschnittenen Themenbereichen. Die Praktika sind gut zu planen, um eine ordnungsgemäße Durchführung gewährleisten zu können. Es schließt sich eine intensive Aufbereitung bzw. Auswertung der Messungen bzw. des zur Verfügung gestellten Datenmaterials an. Neben dem Erwerb vertiefender fachlicher Qualifikationen und Kenntnisse ist die selbständige Organisation zur fachgerechten Problemlösung hervorzuheben.

Inhalt

SATELLITENNAVIGATION (hochpräzise UAV-Positionierung mit GNSS und INS)

UAVs werden vermehrt zur Aufklärung eingesetzt. Es werden unter anderem Kameras und LiDAR-Systeme zur Datengewinnung verwendet. Um diese Daten sinnvoll (georeferenziert) zu nutzen, muss die Plattform präzise (d.h. zentimeter-genau in der Position und Bogenminuten-genau in der Raumlage) positioniert werden.

Das Praktikum stellt es sich zur Aufgaben, eine Positionierungseinheit auszuwählen und mit einem Multikopter in Betrieb zu nehmen. Sie soll bei guten (freie Sicht zum Himmel) und schlechten (zwischen Gebäuden) GNSS-Bedingungen geflogen werden.

Die Performance ist über optische Vergleichsmessungen (Lasertracker/Multistation) zu verifizieren. Es sind folgende Schritte mit Unterstützung der wissenschaftlichen Mitarbeiter vorgesehen:

- Verständnis der Aufgabenstellung, Auswahl der Systemkomponenten (UAV, GNSS/INS-System, Verifikationsmethode)
- Theoretische Einarbeitung in das GNSS/INS-System und des Korrekturdatendienstes (RTK oder PPP)
- Erste Versuchsreihe mit dem Messbus
- Montierung des GNSS/INS-Systems und des Reflektors auf dem UAV
- Vorbereitung der Flugversuche
- Flug des UAV unter guten GNSS-Bedingungen
- Flug des UAV unter schlechten GNSS-Bedingungen
- Auswertung der Daten und Vergleich mit optischer Referenzmessung

ERDBEOBACHTUNG (Auswertung von Satellitendaten)

Das Praktikum umfasst folgende Arbeitspunkte basierend auf Daten der Fernerkundungssatelliten Sentinel 1 und 2:

- Installation des SNAP-Software (Sentinel Application Toolbox, von der ESA bereitgestellte Software zum Lesen und Auswerten von Satellitendaten) und Anleitung zum Gebrauch
- Herunterladen von Sentinel-Daten vom SciHub der ESA
- Erarbeitung der Fragestellung für ein ausgewähltes Krisen oder Naturkatastrophenszenario
- Analyse von Zeitreihen vor und nach der Krise bzw. der Katastrophe mit Methoden der kohärenten und inkohärenten Änderungsdetektion
- Dokumentation der Ergebnisse

Leistungsnachweis

Benoteter Schein

Verwendbarkeit

Wesentliche Ergänzung zu den gehörten Vorlesungen in Satellitennavigation, Erdbbeobachtung und Telekommunikation, die zu vertieften Kenntnissen in den Fachgebieten führt. Das Praktikum ist auf die Vorlesungsinhalte abgestimmt und behandelt insbes. Verfahren der Satellitennavigation, der allgemeinen Navigation (Inertialnavigation u.a.) und der Erdbbeobachtung/Fernerkundung. Die erarbeiteten Kenntnisse sind gleichermaßen für zivile und militärische Anwendungen verwendbar.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 1 Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Thermodynamik	1187

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Univ.-Prof. Dr.-Ing. Christian Mundt	Pflicht	11

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11871	P	Apparatives Praktikum: Thermodynamik	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen

Vorausgesetzt werden Kenntnisse, wie sie in den Modulen "Aerothermodynamik" und "Wärme- und Stofftransport" vermittelt werden.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden erwerben die Kompetenz, Messdaten z.B. zur Ermittlung der Temperatur qualitativ wie auch quantitativ zu bewerten.
- Die Studierenden lernen die diversen Fehlerquellen bei der Messdatenerfassung kennen und können den Einfluss dieser Fehler auf das erwartete Ergebnis abschätzen.
- Die Studierenden verstehen die Anwendung und die Bedienung der eingesetzten Messverfahren bzw. Messgeräte.
- Die Studierenden sind sensibilisiert gegenüber Ergebnissen aus theoretischen und experimentellen Untersuchungen und wissen, mit eventuellen Differenzen umzugehen bzw. sie zu interpretieren.

Inhalt

Die Studierenden erwerben im apparativen Praktikum "Thermodynamik" praktische Kenntnisse und Fertigkeiten im Hinblick auf den Aufbau und die Durchführung von Messungen an thermodynamischen Systemen. Hierzu zählen beispielsweise die folgenden Inhalte:

- Die Studierenden erhalten eine grundlegende Einführung in die Thermometrie, dazu gehört insbesondere die Verwendung von Thermoelementen und Widerstandsthermometern.
- Die Studierenden werden mit den Grundlagen der Thermographie bekannt gemacht unter Verwendung einer Infrarotkamera.
- Die Studierenden erwerben umfassende Kenntnisse in der Erfassung von Geschwindigkeits- und Temperaturfluktuationen hoch aufgelöst mittels der Hitzdrahtanemometrie.

- Je nach Option lernen die Studierenden in exemplarischer Weise komplexe Messsysteme kennen, wie die Erfassung der spektralen Infrarotstrahlung von Oberflächen, die Schlierenmesstechnik zur Abbildung von Dichteschwankungen, die Laser-Raman-Spektroskopie als berührungslose Temperaturmesstechnik.
- Das erworbene Wissen wird vertieft anhand weiterer (aero)thermodynamischer Apparaturen, die sich auf Fragestellungen wie die Energieumwandlung und dem Energietransport in Hochgeschwindigkeitsströmungen beziehen.

Leistungsnachweis

Benoteter Schein

Verwendbarkeit

Besseres Verständnis der vermittelten Studieninhalte und gleichzeitig praktische Vertiefung der erworbenen theoretischen Erkenntnisse.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Projekt	1188

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
	Pflicht	9

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
270			9

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
11881	VÜ	Projektarbeit	Pflicht	0
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				11

Empfohlene Voraussetzungen
Alle Fachmodule des Master-Studiengangs Luft- und Raumfahrttechnik, die für die Bearbeitung der jeweiligen Problemstellung erforderlich sind.
Qualifikationsziele
Der Studierende erhält Einblick in aktuelle Forschungsarbeiten der Fakultät für Luft- und Raumfahrttechnik. Er ist vertraut mit den zur Bearbeitung solcher Fragestellungen erforderlichen wissenschaftlichen Methoden. Er ist in der Lage, eine Problemstellung aus diesem Bereich unter Anleitung zu analysieren, klar darzustellen und einen Lösungsweg aufzuzeigen.
Inhalt
Selbstständige Bearbeitung einer umfangreicheren Problemstellung aus einem Bereich der Luft- und Raumfahrttechnik. Die Arbeit kann theoretischer, experimenteller oder konstruktiver Natur sein. Im Vordergrund steht die Erarbeitung von Ergebnissen unter Anwendung wissenschaftlicher Methoden sowie die Präsentation der Ergebnisse. Das Projekt kann auch in Gruppen bearbeitet werden.
Leistungsnachweis
Es werden sowohl die Vorgehensweise während der Bearbeitung wie auch die schriftliche Ausarbeitung der Arbeit mit einem Notenschein bewertet. Wird die Arbeit als Gruppenarbeit angefertigt, so muss der individuelle Anteil der einzelnen Bearbeiter/ Bearbeiterinnen erkennbar sein.
Verwendbarkeit
Das Modul Projekt ist erforderlich für den Abschluss des Master-Studiengangs Luft- und Raumfahrttechnik. Der Abschluss der Projektarbeit ist Voraussetzung für den Beginn der Masterarbeit. Weiterhin kann das Modul Projekt als Wahlpflichtmodul für alle Vertiefungsrichtungen des Studiengangs Mathematical Engineering M.Sc. eingebracht werden.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 2 Trimester, es beginnt im Frühjahrstrimester des 1. Master-Studienjahres.

Modulname	Modulnummer
Apparatives Praktikum Forschungsmethoden	1804

Konto	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019
-------	--------------------------------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Prof. Dr.-Ing. Verena Nitsch Univ.-Prof. Dr.-Ing. Kristin Paetzold	Pflicht	4

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	60	90	5

Zugehörige Lehrveranstaltungen:

Nr.	Art	Veranstaltungsname	Teilnahme	TWS
18041	P	Apparatives Praktikum: Forschungsmethoden	Pflicht	5
Summe (Pflicht und Wahlpflicht)				5

Empfohlene Voraussetzungen
Modul Forschungsmethoden
Qualifikationsziele
Die Studierenden können Studienpläne erstellen und sind vertraut mit den wichtigsten praktischen Konsequenzen der Versuchsplanung und -leitung. Die Studierenden sind vertraut mit gebräuchlichen computergestützten Verfahren der Datenanalyse. Die Studierenden können ihre Ergebnisse verständlich präsentieren und publizierbare Versuchsberichte erstellen.
Inhalt
Die Studierenden erlernen im Praktikum „Forschungsmethoden“ Kenntnisse zum praktischen Vorgehen bei der Formulierung und Überprüfung wissenschaftlicher Fragestellungen. <ul style="list-style-type: none"> • Erstellung eines experimentellen Versuchsplans • Durchführung eines eigenen Versuchs • Aufbereitung und computergestützte statistische Datenanalyse der erhobenen Daten (z.B. mit SPSS, der MatLab Statistics Toolbox, Roder ATLAS-TI) • Interpretation der Daten • Wissenschaftliches Schreiben: Erstellung eines Ergebnisberichts • Präsentation der Forschungsergebnisse <p>Die Studierenden können zwischen verschiedenen Forschungsprojekten wählen, in denen unterschiedliche Methoden zum Einsatz kommen.</p>
Leistungsnachweis
Notenschein basierend auf Praktikumsarbeit in Form von schriftlichen Ausarbeitungen und einer Präsentation.

Verwendbarkeit
Anwendung des erlangten Wissens in der Masterarbeit. Praxiserfahrung bei der Durchführung, Auswertung und Berichterstellung von Nutzerstudien. Fähigkeit zur Bewertung publizierter Forschungsergebnisse.
Dauer und Häufigkeit
Das Modul dauert ein Trimester, es findet im Wintertrimester des 2. Master-Studienjahres statt.

Modulname	Modulnummer
Seminar studium plus, Training	1008

Konto	Studium+ Master
-------	-----------------

Modulverantwortliche/r	Modultyp	Empf. Trimester
Zentralinstitut Studium+	Pflicht	

Workload in (h)	Präsenzzeit in (h)	Selbststudium in (h)	ECTS-Punkte
150	72	78	5

Qualifikationsziele
<p>studium plus-Seminare:</p> <p>Die Studierenden erwerben personale, soziale oder methodische Kompetenzen, um das Studium als starke, mündige Persönlichkeit zu verlassen. Die studium plus-Seminare bereiten die Studierenden dadurch auf ihre Berufs- und Lebenswelt vor und ergänzen die im Studium erworbenen Fachkenntnisse.</p> <p>Durch die Vermittlung von Horizontwissen wird die eingeschränkte Perspektive des Fachstudiums erweitert. Dadurch lernen die Studierenden, das im Fachstudium erworbene Wissen in einem komplexen Zusammenhang einzuordnen und in Relation zu den anderen Wissenschaften zu sehen.</p> <p>Durch die exemplarische Auseinandersetzung mit gesellschaftsrelevanten Fragen erwerben die Studierenden die Kompetenz, diese kritisch zu bewerten, sich eine eigene Meinung zu bilden und diese engagiert zu vertreten. Das dabei erworbene Wissen hilft, Antworten auch auf andere gesellschaftsrelevante Fragestellungen zu finden.</p> <p>Durch die Steigerung der Partizipationsfähigkeit wird die mündige Teilhabe an sozialen, kulturellen und politischen Prozessen der modernen Gesellschaft gefördert.</p> <p>studium plus-Trainings:</p> <p>Die Studierenden erwerben personale, soziale und methodische Kompetenzen, um als Führungskräfte auch unter komplexen und teils widersprüchlichen Anforderungen handlungsfähig zu bleiben bzw. um ihre Handlungskompetenz wiederzuerlangen.</p> <p>Damit ergänzt das Trainingsangebot die im Rahmen des Studiums erworbenen Fachkenntnisse insofern, als diese fachlichen Kenntnisse von den Studierenden in einen berufspraktischen Kontext eingebettet werden können und Möglichkeiten zur Reflexion des eigenen Handelns angeboten werden.</p>
Inhalt
Kurzbeschreibung:

Die **Seminare** vermitteln Einblicke in aktuelle Themen und neue Wissensgebiete. Sie finden wöchentlich während an einem - mit der jeweiligen Fakultät vereinbarten - Wochentag in den sog. Blockzeiten oder auch am Wochenende statt, wobei den Studierenden die Wahl frei steht.

Die **Trainings** entsprechen den Trainings für Führungskräfte in modernen Unternehmen und finden immer am Wochenende statt.

Langbeschreibung:

Die **studium plus-Seminare** bieten Lerninhalte, die Horizont- oder Orientierungswissen vermitteln bzw. die Partizipationsfähigkeit steigern. Sämtliche Inhalte sind auf den Erwerb personaler, sozialer oder methodischer Kompetenzen ausgerichtet. Sie bilden die Persönlichkeit und erhöhen die Beschäftigungsfähigkeit.

Bei der Vermittlung von Horizontwissen werden die Studierenden beispielsweise mit den Grundlagen anderer, fachfremder Wissenschaften vertraut gemacht, sie lernen Denkweisen und "Kulturen" der fachfremden Disziplinen kennen. Bei der Vermittlung von Orientierungswissen steigern die Studierenden ihr Reflexionsniveau, indem sie sich exemplarisch mit gesellschaftsrelevanten Themen auseinandersetzen. Bei der Vermittlung von Partizipationswissen steht der Einblick in verschiedene soziale und politische Prozesse im Vordergrund.

Einen detaillierten Überblick bietet das jeweils gültige Seminarangebot von *studium plus*, das von Trimester zu Trimester neu erstellt und den Erfordernissen der künftigen Berufswelt sowie der Interessenslage der Studierenden angepasst wird.

Die **studium plus-Trainings** bieten berufsrelevante und an den Themen der aktuellen Führungskräfteentwicklung von Organisationen und Unternehmen orientierte Lerninhalte.

Einen detaillierten und aktualisierten Überblick bietet das jeweils gültige Trainingsangebot von *studium plus*.

Leistungsnachweis

studium plus-Seminare:

- In Seminaren werden Notenscheine erworben.
- Die Leistungsnachweise, durch die der Notenschein erworben werden kann, legt der/die Dozent/in in Absprache mit dem Zentralinstitut studium plus vor Beginn des Einschreibeverfahrens für das Seminar fest. Hierbei sind folgende wie auch weitere Formen sowie Mischformen möglich: Klausur, mündliche Prüfung, Hausarbeit, Referat, Projektbericht, Gruppenarbeit, Mitarbeit im Kurs etc. Bei Mischformen erhält der Studierende verbindliche Angaben darüber, mit welchem prozentualen Anteil die jeweilige Teilleistungen gewichtet werden.
- Der Erwerb des Scheins ist an die regelmäßige Anwesenheit im Seminar gekoppelt.
- Bei der während des Einschreibeverfahrens stattfindenden Auswahl der Seminare durch die Studierenden erhalten diese verbindliche Informationen über die Modalitäten des Scheinerwerbs für jedes angebotene Seminar.

studium plus-Trainings:

- Die Trainings sind unbenotet, die Zuerkennung der ECTS-Leistungspunkte ist aber an die Teilnahme an der gesamten Trainingszeit gekoppelt.

Verwendbarkeit

Das Modul ist für sämtliche Masterstudiengänge gleichermaßen geeignet.

Dauer und Häufigkeit

Das Modul dauert 2mal 1 Trimester.

Das Modul findet statt im ersten Studienjahr jeweils im Frühjahrstrimester und im Herbsttrimester.

Als Startzeitpunkt ist das Frühjahrstrimester im 1. Studienjahr vorgesehen.

Übersicht des Studiengangs: Konten und Module

Legende:

FT	= Fachtrimester des Moduls
PrFT	= frühestes Trimester, in dem die Modulprüfung erstmals abgelegt werden kann
Nr	= Konto- bzw. Modulnummer
Name	= Konto- bzw. Modulname
M-Verantw.	= Modulverantwortliche/r
ECTS	= Anzahl der Credit-Points

FT	PrFT	Nr	Name	M-Verantw.	ECTS
		7	Pflicht- und Wahlpflichtmodule schwerpunktübergreifend 2019		231
4	4	1048	Aerothermodynamik	C. Mundt	5
3	3	1049	Antriebskomponenten	R. Niehuis	5
4	4	1050	Autonome Systeme	H. Wünsche	5
3	0	1051	Betriebsfestigkeit von Strukturwerkstoffen	H. Gudladt	8
3	3	1052	Chemische Thermodynamik	C. Mundt	5
3	3	1053	Computational Fluid Dynamics	M. Klein	5
3	4	1054	Dynamik und Regelung von Satelliten	R. Förstner	5
1	2	1055	Erdbeobachtung	T. Pany	5
3	3	1056	Filter- und Schätzverfahren	H. Wünsche	5
2	2	1057	Finite Elemente	A. Lion	5
3	2	1058	Flugführungssysteme	A. Schulte	7
3	3	1059	Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum	A. Schulte	5
4	4	1060	Flugführung und Automation	A. Schulte	5
3	3	1061	Flugsystemtechnik I	P. Stütz	5
4	4	1062	Flugsystemtechnik II	P. Stütz	5
1	1	1063	Flugzeugaerodynamik	C. Kähler	5
9	2	1064	Flugzeugentwurf	P. Stütz	5
4	4	1065	FVW- Strukturen	H. Rapp	5
1	1	1066	Gasdynamik	C. Kähler	5
1	1	1067	Höhere Technische Mechanik	A. Lion	5
2	2	1068	Leichtbaustrukturen	H. Rapp	5
	2	1069	Luftfahrtantriebe	R. Niehuis	5
1	2	1070	Kontinuierliche und Digitale Regelung	F. Svaricek	8
1	1	1071	Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften	M. Gerdts	5
2	2	1072	Messmethoden in der Strömungsmechanik	C. Kähler	5
1	1	1073	Messtechnik	G. Dollinger	5
3	3	1075	Moderne Methoden der Regelungstechnik	G. Reißig	5
3	3	1076	Moderne Strukturwerkstoffe	H. Gudladt	5
1	1	1077	Nichtgleichgewichts -Thermodynamik	C. Mundt	5
2	2	1078	Numerische Mathematik	M. Klein	5
4	4	1079	Projektmanagement	K. Paetzold	5
4	2	1080	Prozessrechentchnik	H. Wünsche	5
3	4	1081	Raumfahrtantriebe	C. Mundt	5
1	1	1082	Regelungstechnik	F. Svaricek	5
3	3	1083	Regelungstechnisches Rechnerpraktikum	F. Svaricek	5

2	3	1084	Satellitennavigation I	T. Pany	6
3	4	1085	Satellitennavigation II	T. Pany	7
1	1	1086	Satellitensysteme	R. Förstner	5
10	3	1087	Sensortechnik	H. Wünsche	5
1	1	1088	Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen	H. Gudladt	5
3	3	1089	Strukturmechanik	H. Rapp	5
3	3	1090	Wärme- und Stofftransport	M. Pfitzner	5
4	2	1091	Weltraumphysik	R. Förstner	5
3	3	1423	Methoden in der Produktentwicklung	K. Paetzold	5
		8	Wahlmodule alle - LRT 2019		14
4	4	1048	Aerothermodynamik	C. Mundt	5
10	3	1154	Einführung in die Klebtechnik	J. Holtmannspötter	3
2	3	1161	Fahrzeugdynamik	A. Lion	3
9	2	1172	Flugbahnoptimierung	M. Gerdts	3
0	3	1176	Luft- und Raumfahrtmedizin für Ingenieure	C. Ledderhos	3
3	1	1191	Maschinendynamik	A. Lion	3
11	4	1194	Nichtlineare Finite-Elemente-Methode	A. Lion	3
10	3	1200	Praktische Flugversuchstechnik	P. Stütz	4
10	3	1205	Satellitenbetrieb	F. Huber	3
11	0	1206	Satellitenbetrieb Praxis	F. Huber	3
10	0	1207	Stochastische Finite-Elemente-Methode	A. Lion	3
11	4	1208	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis	O. Breuer	3
10	3	1209	Thermalhaushalt bei Satelliten	R. Schällig	3
0	4	1298	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	J. Schein	6
0	0	1352	Nichtlineare Regelungstechnik	G. Reißig	4
10	3	1353	Betriebsfestigkeit	J. Bär	3
9	2	1355	Praktikum Optimale Steuerung	M. Gerdts	3
10	3	1356	Experimentelle Mechanik und Materialmodellierung	M. Johlitz	3
11	4	1390	Mess- und Prüfverfahren in der Entwicklung, Erprobung und Zulassung von Turbomaschinen und Flugantrieben	M. Stößel	3
1	1	1424	Produkt- und Innovationsmanagement	K. Paetzold	5
1	4	1481	Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme	J. Bals	3
8	4	1491	Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken	R. Gomes	3
0	4	1492	Optische Messmethoden in der Aerothermodynamik/Thermofluidodynamik	T. Sander	3
11	4	1516	Fernflugkörper	M. Schiller	4
0	0	1519	Auslandsaufenthalt	N. N.	0
0	0	1520	Munich Aerospace	N. N.	0
11	0	1808	Strömungen auf kleinen Skalen	C. Cierpka	3
4	4	3506	GNSS in der Raumfahrt	T. Pany	3
5		3507	Navigationssignalverarbeitung	T. Pany	3
	3	3508	Die deutsche Raumfahrt - Bedeutung, Politik, Struktur	R. Förstner	3
0		3689	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen	S. Eibl	3
2	2	3699	Mehrkörperdynamik	W. Witteveen	3
9	2	5000	Mathematische Modellierung	S. Kimmerle	5
		9	Masterarbeit - LRT 2019		30
0		1096	Masterarbeit LRT	N. N.	30

		10	Projekt, Apparatives Prak - LRT 2019		64
4	4	1178	Apparatives Praktikum Antriebstechnik	R. Niehuis	5
4	4	1179	Apparatives Praktikum Autonome Systeme	H. Wünsche	5
4	4	1180	Apparatives Praktikum Flugführungssysteme	A. Schulte	5
4	4	1181	Apparatives Praktikum Fluidodynamik	C. Kähler	5
4	4	1182	Apparatives Praktikum Leichtbau	H. Rapp	5
4	4	1183	Apparatives Praktikum Luftfahrttechnik	P. Stütz	5
4	4	1184	Apparatives Praktikum Raumfahrttechnik	R. Förstner	5
11	4	1185	Apparatives Praktikum Regelungstechnik	F. Svaricek	5
1	4	1186	Apparatives Praktikum Satellitennavigation, Erdbeobachtung	T. Pany	5
11	4	1187	Apparatives Praktikum Thermodynamik	C. Mundt	5
9	0	1188	Projekt	N. N.	9
4	4	1804	Apparatives Praktikum Forschungsmethoden	V. Nitsch	5
		99MA	Verpflichtendes Begleitstudium plus		5
	0	1008	Seminar studium plus, Training	. Zentralinstitut Studium+	5

Übersicht des Studiengangs: Lehrveranstaltungen

Legende:

FT	= Fachtrimester der Veranstaltung
Nr	= Veranstaltungsnummer
Name	= Veranstaltungsname
Art	= Veranstaltungsart
P/Wp	= Pflicht / Wahlpflicht
TWS	= Trimesterwochenstunden

FT	Nr	Name	Art	P/Wp	TWS
	10511	Moderne Strukturwerkstoffe	Vorlesung	Pf	2
	10512	Moderne Strukturwerkstoffe	Seminarübung	Pf	2
	10513	Betriebsfestigkeit	Vorlesung	Pf	2
	10514	Betriebsfestigkeit	Übung	Pf	1
	10701	Regelungstechnik	Vorlesung	Pf	2
	10702	Regelungstechnik	Übung	Pf	2
	10961	Masterarbeit	Vorlesung/Übung	Pf	0
	11881	Projektarbeit	Vorlesung/Übung	Pf	0
	12061	Satellitenbetrieb Praxis	Vorlesung	Pf	2
	12062	Satellitenbetrieb Praxis	Übung	Pf	2
	12071	Stochastische FEM	Vorlesung	Pf	2
	12072	Stochastische FEM	Übung	Pf	1
	13521	Nichtlineare Regelungstechnik	Seminar	Pf	2
	18081	Strömungen auf kleinen Skalen	Vorlesung	Pf	2
	18082	Strömungen auf kleinen Skalen	Übung	Pf	1
	35071	Navigationssignalverarbeitung Veranstaltung	Vorlesung	Pf	2
	35072	Navigationssignalverarbeitung	Übung	Pf	1
	36891	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen	Vorlesung	Pf	2
	36892	Schadensanalyse an militärischen Werkstoffen	Übung	Pf	1
	50002	Mathematische Modellierung	Übung	Pf	1
1	10554	Radar- und Lasermethoden	Vorlesung	Pf	2
1	10581	Flugdynamik und Flugregelung	Vorlesung	Pf	3
1	10631	Flugzeugaerodynamik	Vorlesung	Pf	2
1	10632	Flugzeugaerodynamik	Übung	Pf	2
1	10661	Gasdynamik	Vorlesung	Pf	2
1	10662	Gasdynamik	Übung	Pf	2
1	10671	Höhere Technische Mechanik	Vorlesung	Pf	4
1	10672	Höhere Technische Mechanik	Übung	Pf	2
1	10711	Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften	Vorlesung	Pf	4
1	10712	Mathematische Methoden in den Ingenieurwissenschaften	Übung	Pf	2
1	10731	Messtechnik	Vorlesung/ Übung/Praktikum	Pf	5
1	10771	Nichtgleichgewichts-Thermodynamik	Vorlesung/Übung	Pf	4
1	10821	Regelungstechnik	Vorlesung	Pf	2
1	10822	Regelungstechnik	Übung	Pf	2
1	10861	Satellitensysteme	Vorlesung	Pf	2

1	10862	Satellitensysteme	Übung	Pf	2
1	10881	Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen	Vorlesung	Pf	2
1	10882	Statische und dynamische Beanspruchung von Werkstoffen	Übung	Pf	2
1	11471	Optische Fernerkundung	Vorlesung/Übung	Pf	3
1	14241	Produkt- und Innovationsmanagement	Vorlesung	Pf	4
1	14242	Produkt- und Innovationsmanagement	Übung	Pf	2
2	10552	Interferometrische SAR-Methoden	Vorlesung	Pf	1
2	10553	Interferometrische SAR-Methoden	Übung	Pf	1
2	10571	Finite Elemente	Vorlesung	Pf	2
2	10572	Finite Elemente	Übung	Pf	1
2	10573	Finite Elemente	Praktikum	Pf	1
2	10582	Flugführung und Navigation	Vorlesung	Pf	2
2	10641	Flugzeugentwurf	Vorlesung/Übung	Pf	5
2	10681	Leichtbaustrukturen	Vorlesung/Übung	Pf	4
2	10691	Luftfahrtantriebe	Vorlesung	Pf	2
2	10692	Luftfahrtantriebe	Übung	Pf	2
2	10703	Digitale Regelung	Vorlesung	Pf	2
2	10704	Digitale Regelung	Übung	Pf	1
2	10721	Messmethoden in der Strömungsmechanik	Vorlesung	Pf	2
2	10722	Messmethoden in der Strömungsmechanik	Übung	Pf	2
2	10781	Numerische Mathematik	Vorlesung	Pf	3
2	10782	Numerische Mathematik	Übung	Pf	1
2	10801	Prozessrechentchnik	Vorlesung	Pf	2
2	10802	Prozessrechentchnik	Übung	Pf	2
2	10841	Globale Satellitennavigationssysteme	Vorlesung	Pf	2
2	10842	Globale Satellitennavigationssysteme	Übung	Pf	2
2	10911	Weltraumphysik	Vorlesung	Pf	2
2	10912	Weltraumphysik	Übung	Pf	2
2	11721	Flugbahnoptimierung, Blockveranstaltung	Vorlesung	Pf	2
2	11722	Flugbahnoptimierung	Übung	Pf	1
2	11723	Flugbahnoptimierung	Praktikum	Pf	1
2	13551	Optimale Steuerung - Praktikum	Praktikum	Pf	1
2	13552	Optimale Steuerung - Praktikum	Praktikum	Pf	3
2	36991	Mehrkörperdynamik	Vorlesung		2
2	36992	Mehrkörperdynamik	Übung		1
2	50001	Mathematische Modellierung	Vorlesung	Pf	3
3	10491	Antriebskomponenten	Vorlesung	Pf	2
3	10492	Antriebskomponenten	Übung	Pf	2
3	10521	Chemische Thermodynamik	Vorlesung/Übung	Pf	4
3	10531	Computational Fluid Dynamics (CFD)	Vorlesung	Pf	2
3	10532	Computational Fluid Dynamics (CFD)	Übung	Pf	2
3	10561	Filter- und Schätzverfahren	Vorlesung	Pf	2
3	10562	Filter- und Schätzverfahren	Übung	Pf	2
3	10591	Flugsystemdynamik Rechnerpraktikum	Praktikum	Pf	4
3	10611	Flugsystemtechnik I	Vorlesung	Pf	4
3	10741	Methoden in der Produktentwicklung	Vorlesung	Pf	4

3	10742	Methoden in der Produktentwicklung	Übung	Pf	2
3	10751	Moderne Methoden der Regelungstechnik	Vorlesung	Pf	2
3	10752	Moderne Methoden der Regelungstechnik	Übung	Pf	2
3	10761	Moderne Strukturwerkstoffe	Vorlesung	Pf	2
3	10762	Moderne Strukturwerkstoffe	Übung	Pf	2
3	10831	Rechnerpraktikum: Regelungstechnik	Vorlesung/Übung	Pf	4
3	10843	Differentielle GNSS-Verfahren	Vorlesung	Pf	1
3	10844	Differentielle GNSS-Verfahren	Übung	Pf	1
3	10845	Integrierte Navigation	Vorlesung	Pf	2
3	10846	Integrierte Navigation	Übung	Pf	2
3	10853	Weltraumwetter	Vorlesung	Pf	1
3	10854	Weltraumwetter	Übung	Pf	1
3	10871	Sensortechnik für Autonome Systeme	Vorlesung	Pf	2
3	10872	Sensortechnik für Autonome Systeme	Übung	Pf	2
3	10891	Strukturmechanik	Vorlesung/Übung	Pf	4
3	10901	Wärme- und Stofftransport	Vorlesung	Pf	3
3	10902	Wärme- und Stofftransport	Übung	Pf	2
3	11541	Einführung in die Klebtechnik	Vorlesung	Pf	2
3	11542	Einführung in die Klebtechnik	Übung	Pf	1
3	11611	Fahrzeugdynamik	Vorlesung	Pf	2
3	11612	Fahrzeugdynamik	Übung	Pf	1
3	11761	Luft- und Raumfahrtmedizin für Ingenieure	Vorlesung	Pf	3
3	12001	Praktische Flugversuchstechnik	Praktikum	Pf	3
3	12051	Satellitenbetrieb	Vorlesung	Pf	3
3	12091	Thermalhaushalt bei Satelliten	Vorlesung	Pf	2
3	12092	Thermalhaushalt bei Satelliten	Übung	Pf	1
3	12981	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	Vorlesung	WPf	2
3	13531	Betriebsfestigkeit	Vorlesung	Pf	2
3	13532	Betriebsfestigkeit	Übung	Pf	1
3	13561	Experimentelle Mechanik und Materialmodellierung	Vorlesung/Übung	Pf	3
3	35081	Die deutsche Raumfahrt – Bedeutung, Politik, Struktur	Vorlesung		
4	10481	Aerothermodynamik	Vorlesung/Übung	Pf	4
4	10501	Autonome Systeme	Vorlesung/Übung	Pf	4
4	10541	Dynamik und Regelung von Satelliten	Vorlesung	Pf	2
4	10542	Dynamik und Regelung von Satelliten	Übung	Pf	2
4	10601	Flugführung und Automation	Vorlesung/Übung	Pf	4
4	10621	Flugsystemtechnik II	Vorlesung/Übung	Pf	4
4	10622	Flugsystemtechnik II	Seminar	Pf	1
4	10651	FVW-Strukturen	Vorlesung/Übung	Pf	4
4	10791	Projektmanagement	Vorlesung	WPf	2
4	10792	Projektmanagement	Übung	WPf	2
4	10811	Raumfahrtantriebe	Vorlesung/Übung	Pf	4
4	10851	GNSS in der Luftfahrt	Vorlesung	Pf	2
4	10852	GNSS in der Luftfahrt	Übung	Pf	1
4	10855	Satellitenkommunikation	Vorlesung	Pf	2
4	10856	Satellitenkommunikation	Übung	Pf	1

4	11781	Apparatives Praktikum: Antriebstechnik	Praktikum	Pf	5
4	11791	Apparatives Praktikum: Autonome Systeme	Praktikum	Pf	5
4	11801	Apparatives Praktikum: Flugführungssysteme	Praktikum	Pf	5
4	11811	Apparatives Praktikum: Fluidodynamik	Praktikum	Pf	5
4	11821	Apparatives Praktikum: Leichtbau	Praktikum	Pf	5
4	11831	Apparatives Praktikum: Luftfahrttechnik	Praktikum	Pf	5
4	11841	Apparatives Praktikum: Raumfahrttechnik	Praktikum	Pf	5
4	11851	Apparatives Praktikum: Regelungstechnik	Praktikum	Pf	5
4	11861	Apparatives Praktikum: Erdbeobachtung	Praktikum	Pf	2
4	11862	Apparatives Praktikum: Satellitennavigation	Praktikum	Pf	2
4	11871	Apparatives Praktikum: Thermodynamik	Praktikum	Pf	5
4	11942	Rechnerpraktikum Nichtlineare FEM	Praktikum	Pf	1
4	12081	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis	Vorlesung	Pf	2
4	12082	Stochastische Schwingungen in Theorie und Praxis	Übung	Pf	1
4	12982	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	Seminar	WPf	
4	12983	Elektrische Antriebe für die Satellitentechnik	Projekt	WPf	
4	13901	Mess- und Prüfverfahren in der Entwicklung, Erprobung und Zulassung von Turbomaschinen und Flugantrieben	Vorlesung	Pf	3
4	14271	Nichtlineare FEM	Vorlesung	Pf	2
4	14811	Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme	Vorlesung	Pf	2
4	14812	Modellierung und Simulation mechatronischer Systeme	Übung	Pf	1
4	14911	Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken	Vorlesung	Pf	2
4	14912	Wärmebelastung und Kühlung in Gasturbinen und Flugtriebwerken	Übung	Pf	1
4	14921	Optische Messmethoden in der Aerodynamik/Thermofluidodynamik	Vorlesung/Übung	Pf	3
4	15161	Fernflugkörper	Vorlesung	Pf	4
4	18041	Apparatives Praktikum: Forschungsmethoden	Praktikum	Pf	5
4	35061	GNSS in der Raumfahrt	Vorlesung	Pf	2
4	35062	GNSS in der Raumfahrt	Übung	Pf	1

