

Automatisierung und Robotics

Modulcode: DLBINGAUR

Modultyp	Zugangsvoraussetzungen	Niveau	ECTS	Zeitaufwand Studierende
s. Curriculum	keine	BA	n/a	150 h

Semester	Dauer	Regulär angeboten im	Unterrichtssprache
s. Curriculum	Minimaldauer: 1 Semester	WiSe/SoSe	Deutsch

Modulverantwortliche(r)

Prof. Dr. Matthias Eifler (Automatisierung und Robotics)

Kurse im Modul

- Automatisierung und Robotics (DLBINGAUR01)

Art der Prüfung(en)

Modulprüfung

Studienformat: Kombistudium
Klausur, 90 Minuten

Studienformat: Fernstudium
Klausur, 90 Minuten

Teilmodulprüfung

Anteil der Modulnote an der Gesamtnote

s. Curriculum

Lehrinhalt des Moduls

- Grundlagen der Automatisierung
- Grundlagen der Messtechnik
- Sensoren
- Grundlagen der Regelungstechnik
- Grundlagen der Steuerungstechnik
- Einführung in die Robotik
- Kinematik eines Roboters

Qualifikationsziele des Moduls**Automatisierung und Robotics**

Nach erfolgreichem Abschluss sind die Studierenden in der Lage,

- die grundlegenden Aspekte der Automatisierung zu erläutern.
- die verschiedenen Größen und Einheiten in der Messtechnik zu benennen.
- verschiedene Messmethoden voneinander abzugrenzen.
- den grundlegenden Aufbau von Messeinrichtungen zu beschreiben.
- einen geeigneten Sensor anhand verschiedener Kriterien auszuwählen.
- die Elemente von Regelungssystemen zu benennen.
- das Verhalten von Regelsystemen im Zeit- und Frequenzbereich zu beschreiben.
- grundlegende Prinzipien der Steuerungstechnik zu beschreiben.
- zwischen verschiedenen Zahlensystemen umzurechnen und die Boolesche Algebra anzuwenden.
- den Aufbau von Schaltnetzen, -werken und Speichern zu beschreiben.
- wichtige Elemente von Steuerungssystemen wie Signalgeneratoren und Leistungsverstärker zu benennen.
- einfache speicherprogrammierbare Steuerungen zu entwerfen.
- den grundlegenden Aufbau von Industrierobotern zu beschreiben.
- verschiedene Bewegungen und Positionen von Gelenkarmrobotern zu berechnen.

Bezüge zu anderen Modulen im Studiengang

Ist Grundlage für weitere Module im Bereich Informatik & Software-Entwicklung

Bezüge zu anderen Studiengängen der IUBH

Alle Bachelor-Programme im Bereich IT & Technik

Automatisierung und Robotics

Kurscode: DLBINGAUR01

Niveau	Unterrichtssprache	SWS	ECTS	Zugangsvoraussetzungen
BA	Deutsch		n/a	keine

Beschreibung des Kurses

Ziel des Kurses ist es, den Studierenden einen Einblick in die Mess-, Regel- und Steuerungstechnik zu bieten sowie die Grundlagen der Robotik zu vermitteln. Hierzu wird den Studierenden dargelegt, mit welchen Methoden bestimmte Messgrößen ermittelt werden können und wie mit Messfehlern umgegangen wird. Auf diesen Grundlagen aufbauend werden verschiedene Sensoren vorgestellt und die Studierenden dazu befähigt, passende Sensoren anhand vorgegebener Kriterien auszuwählen. Der Kurs führt die Studierenden darüber hinaus in die Grundlagen der Regelungstechnik ein. Dabei werden den Studierenden die verschiedenen Möglichkeiten zur Beschreibung der Struktur und des Verhaltens von Regelsystemen veranschaulicht. Neben der Regelungstechnik werden auch die Grundlagen der Steuerungstechnik vermittelt. Die Studierenden erhalten eine kurze Einführung in binäre Zahlensysteme und die Boolesche Algebra und setzen sich darüber hinaus mit verschiedenen basalen Schaltungs- und Steuerungselementen auseinander. Zuletzt erhalten die Studierenden einen Einblick in die Robotik mit einem Schwerpunkt auf Industrieroboter. In diesem Zusammenhang erlernen die Studierenden die Beschreibung und Berechnung von Positionen und Bewegungen einzelner Glieder eines Roboterarms.

Kursziele

Nach erfolgreichem Abschluss sind die Studierenden in der Lage,

- die grundlegenden Aspekte der Automatisierung zu erläutern.
- die verschiedenen Größen und Einheiten in der Messtechnik zu benennen.
- verschiedene Messmethoden voneinander abzugrenzen.
- den grundlegenden Aufbau von Messeinrichtungen zu beschreiben.
- einen geeigneten Sensor anhand verschiedener Kriterien auszuwählen.
- die Elemente von Regelungssystemen zu benennen.
- das Verhalten von Regelsystemen im Zeit- und Frequenzbereich zu beschreiben.
- grundlegende Prinzipien der Steuerungstechnik zu beschreiben.
- zwischen verschiedenen Zahlensystemen umzurechnen und die Boolesche Algebra anzuwenden.
- den Aufbau von Schaltnetzen, -werken und Speichern zu beschreiben.
- wichtige Elemente von Steuerungssystemen wie Signalgeneratoren und Leistungsverstärker zu benennen.
- einfache speicherprogrammierbare Steuerungen zu entwerfen.
- den grundlegenden Aufbau von Industrierobotern zu beschreiben.
- verschiedene Bewegungen und Positionen von Gelenkarmrobotern zu berechnen.

Kursinhalt

1. Grundlagen der Automatisierung
 - 1.1 Grundlegende Begriffe
 - 1.2 Wirtschaftliche Aspekte
 - 1.3 Automatisierungspyramide
 - 1.4 Mess-, Steuer- und Regelsysteme
2. Grundlagen der Messtechnik
 - 2.1 Messgrößen und Einheiten
 - 2.2 Formen von Messsignalen
 - 2.3 Messmethoden
 - 2.4 Messeinrichtungen
 - 2.5 Bewertung von Messungen und Messfehler
3. Sensoren
 - 3.1 Funktion und Elemente von Sensoren
 - 3.2 Kriterien zur Auswahl von Sensoren
 - 3.3 Näherungsschalter
 - 3.4 Fotoelektrische Sensoren
 - 3.5 Ultraschallsensoren
 - 3.6 Drehgeber
 - 3.7 Kraft-, Drehmoment- und Druckmesser
 - 3.8 Temperatursensoren
 - 3.9 Bildverarbeitende Sensoren
4. Grundlagen der Regelungstechnik
 - 4.1 Elemente von Regelungssystemen
 - 4.2 Strukturbeschreibung
 - 4.3 Statische Verhaltensbeschreibung
 - 4.4 Verhaltensbeschreibung im Zeitbereich
 - 4.5 Verhaltensbeschreibung im Frequenzbereich
 - 4.6 Praxisbeispiele

5. Grundlagen der Steuerungstechnik
 - 5.1 Grundprinzip und Elemente von Steuerungssystemen
 - 5.2 Zahlendarstellungen
 - 5.3 Boolesche Algebra
 - 5.4 Schaltnetze, -werke und Speicher
 - 5.5 Signalgeneratoren und Leistungsverstärker
 - 5.6 Speicherprogrammierbare Steuerungen
 - 5.7 Verbindungsprogrammierte Steuerungen
6. Einführung in die Robotik
 - 6.1 Begriffe und Einordnung
 - 6.2 Grundlegende Elemente
 - 6.3 Klassifikation von Robotern
7. Kinematik eines Roboters
 - 7.1 Koordinatensysteme und Bezugspunkte
 - 7.2 Rotationen
 - 7.3 Vorwärts- und Rückwärtstransformationen

Literatur

Pflichtliteratur

Weiterführende Literatur

- Heinrich, B./Linke, P./Glöckler, M. (2015): Grundlagen Automatisierung. Springer, Wiesbaden.
- Hesse, S./Malisa, V. (Hrsg.) (2016): Taschenbuch Robotik – Montage – Handhabung. 2. Auflage, Carl Hanser Verlag, München.
- Jazar, R. N. (2010): Theory of Applied Robotics. 2. Auflage, Springer US, Boston (MA).
- Karaali, C. (2013): Grundlagen der Steuerungstechnik. Springer, Wiesbaden.
- Parthier, R. (2011): Messtechnik. Grundlagen und Anwendungen der elektrischen Messtechnik für alle technischen Fachrichtungen und Wirtschaftsingenieure. 6. Auflage, Vieweg & Teubner, Wiesbaden.
- Tietze, U./Schenk, C./Gamm, E. (2016): Halbleiter-Schaltungstechnik. 15. Auflage, Springer, Berlin.
- Zacher, S./Reuter, M. (2014): Regelungstechnik für Ingenieure. Springer, Wiesbaden.

Studienformat Kombistudium

Studienform Kombistudium	Kursart Vorlesung
------------------------------------	-----------------------------

Informationen zur Prüfung	
Prüfungszulassungsvoraussetzungen	BOLK: Ja Evaluation: Nein
Prüfungsleistung	Klausur, 90 Minuten

Zeitaufwand Studierende					
Selbststudium	Präsenzstudium	Tutorium	Selbstüberprüfung	Praxisanteil	Gesamt
90 h	0 h	30 h	30 h	0 h	150 h

Lehrmethoden	
<input type="checkbox"/> Learning Sprints® <input checked="" type="checkbox"/> Skript <input type="checkbox"/> Vodcast <input checked="" type="checkbox"/> Shortcast <input checked="" type="checkbox"/> Audio <input checked="" type="checkbox"/> Musterklausur	<input type="checkbox"/> Repetitorium <input type="checkbox"/> Creative Lab <input type="checkbox"/> Prüfungsleitfaden <input checked="" type="checkbox"/> Live Tutorium/Course Feed

Studienformat Fernstudium

Studienform Fernstudium	Kursart Vorlesung
-----------------------------------	-----------------------------

Informationen zur Prüfung	
Prüfungszulassungsvoraussetzungen	BOLK: Ja Evaluation: Nein
Prüfungsleistung	Klausur, 90 Minuten

Zeitaufwand Studierende					
Selbststudium	Präsenzstudium	Tutorium	Selbstüberprüfung	Praxisanteil	Gesamt
90 h	0 h	30 h	30 h	0 h	150 h

Lehrmethoden	
<input type="checkbox"/> Learning Sprints® <input checked="" type="checkbox"/> Skript <input type="checkbox"/> Vodcast <input checked="" type="checkbox"/> Shortcast <input checked="" type="checkbox"/> Audio <input checked="" type="checkbox"/> Musterklausur	<input type="checkbox"/> Repetitorium <input type="checkbox"/> Creative Lab <input type="checkbox"/> Prüfungsleitfaden <input checked="" type="checkbox"/> Live Tutorium/Course Feed