



**Programm zur 3. IFToMM D-A-CH
15./16. Februar 2017,
TU Chemnitz**



Mittwoch 15.02.2017		
Zeit		Vortragstitel
von	bis	Vortragender / Institut
10:00	11:00	Ankunft der Teilnehmer Anmeldung
11:00	11:05	Begrüßung <i>Prof. Dr.-Ing. Maik Berger / TU Chemnitz, Professur Montage- & Handhabungstechnik</i>
11:05	11:15	Eröffnung 3. IFToMM D-A-CH Tagung <i>Mathias Hüsing, RWTH Aachen</i>
Session I <i>Leitung Herr Prof. Dr.-Ing. Maik Berger</i>		
11:15	11:45	Echtzeitfähige objektorientierte Modellbildung am Beispiel einer Fahrzeug Radaufhängung <i>Frédéric Etienne Kracht, Universität Duisburg-Essen, Lehrstuhl für Mechatronik</i>
11:45	12:15	Effiziente Ermittlung parametrisierter Masseparameter im Kontext der Mehrlagensynthese <i>Stefan Heinrich, TU Chemnitz, Professur Montage- & Handhabungstechnik</i>
12:15	13:15	Mittagspause
Session II <i>Leitung Malte Oeljeklaus, TU Dortmund</i>		
13:15	13:45	Die Eigenbewegung der Schubkurbel <i>Ferdinand Schwarzfischer, RWTH Aachen University, Inst. Getriebe- & Maschinendynamik</i>
13:45	14:15	Generierung von Laufmustern für einen elastisch angetriebenen Vierbeiner mit modal abgestimmten Beinen <i>Kai Ploeger, TU Dortmund, Lehrstuhl für Regelungssystemtechnik</i>
14:15	14:45	Zeitoptimale Regelung des Mastaufbaus einer Autobetonpumpe unter statischen, kinodynamischen und geometrischen Nebenbedingungen <i>Maximilian Krämer, TU Dortmund, Lehrstuhl für Regelungssystemtechnik</i>
14:45	15:15	Kaffeepause
Session III <i>Leitung Josef Schadlbauer, Uni Innsbruck</i>		
15:15	15:45	Krümmungsradius des Abrollverhaltens beim Fuß-Boden Kontakt in der Sagittalebene während des menschlichen Ganges <i>Lennart Caspers, Universität Duisburg-Essen, Lehrstuhl für Mechanik und Robotik</i>
15:45	16:15	Der harmonisch getriebene Rayleigh-van der Pol Oszillator <i>Dr.-Ing. René Bartkowiak, Universität Rostock, Lehrstuhl Technische Mechanik/ Dynamik</i>
16:15	16:25	Schlussworte Tag 1 und Organisatorisches für Abendveranstaltung <i>Prof. Dr.-Ing. Maik Berger / TU Chemnitz, Professur Montage- & Handhabungstechnik</i>
Hotel Check-in der Gäste		
17:30	19:00	Stadtführung Chemnitz Treffpunkt/Start am Marx-Monument. Ziel/Ende am Ratskeller
19:00	offen	Gemeinsames Abendessen im Ratskeller Chemnitz



Programm zur 3. IFToMM D-A-CH
15./16. Februar 2017,
TU Chemnitz



Donnerstag 16.02.2017		
Zeit		Vortragstitel
von	bis	Vortragender / Institut
08:55	09:00	Begrüßung und Eröffnung Tag 2 <i>Tobias Bruckmann, Uni Duisburg-Essen</i>
Session IV <i>Leitung Tobias Bruckmann, Uni Duisburg-Essen</i>		
09:00	09:30	Zwangsbedingungen von inversen kinematischen Ketten <i>Thomas Stigger, Universität Innsbruck, Institut für Grundlagen der Tech. Wissenschaften</i>
09:30	10:00	Neue Berechnungsmethode zur Beurteilung der Fresstragfähigkeit von Kegelrad- und Hypoidverzahnungen <i>Ivan Boiadjev, TU München, Forschungsstelle für Zahnräder und Getriebebau</i>
10:00	10:30	Entwicklung eines Simulationsmodells zum Abbilden einer Nadel-Gewebe-Interaktion <i>Thorsten Speicher, TU Chemnitz, Professur Montage- & Handhabungstechnik</i>
10:30	11:00	Kaffeepause
Session V <i>Leitung Francisco Geu, Uni Duisburg-Essen</i>		
11:00	11:30	Eine einfache Lösung der Hand-Auge Kalibrierung mittels dualer Quaternionen <i>Josef Schadlbauer, Universität Innsbruck, Arbeitsbereich für Geometrie und CAD</i>
11:30	12:00	Haptische Beurteilung großflächiger Führungsbewegungen mittels konfigurierbaren Ebenen Force Feedback Interface (EFFI) <i>M.Sc. Bilgehan Demirkale, TU Chemnitz, Professur Montage- & Handhabungstechnik</i>
12:00	12:30	Additive Fertigung – Machbarkeit der robotergeführten Objektbewegung <i>Prof. Dr.-Ing. M. Hüsing, RWTH Aachen University, Inst. Getriebe- & Maschinendynamik</i>
12:30	12:40	Gemeinsames Gruppenfoto
12:40	13:30	Mittagspause
Session VI <i>Leitung Mathias Hüsing, RWTH Aachen</i>		
13:30	14:00	Energy Saving in Pick and Place Operations using Parallel Robots and their Natural Motion <i>Juan Pablo Barreto, RWTH Aachen University, Inst. Getriebe- & Maschinendynamik</i>
14:00	14:30	Exoskelett TWIICE für Paraplegiker: Erfahrungsbericht vom Cyathlon <i>Hannes Bleuler, EPFL Lausanne, Laboratoire de Systèmes Robotiques LSRO</i>
14:30	15:00	Das Potenzial der Webtechnologien in der Mechanismentechnik <i>Prof. Dr.-Ing. Stefan Gössner, University of Applied Sciences and Arts Dortmund</i>
15:00	15:10	Schlussworte / Ausblick / Verabschiedung <i>Maik Berger und Hannes Bleuler</i>