

GAMM-FA „Dynamik und Regelungstheorie“

12./13. Oktober 2009, an der Otto-von-Guericke Universität Magdeburg

Montag, 12.10.09

Zeit	Programm
14:00-14:10	Begrüßung
14:10-14:45	P.C. Müller – Universität Wuppertal (Institut für Sicherheitstechnische Regelungs- und Messtechnik) Struktur erhaltende Modellordnungsreduktion für lineare Systeme
14:45-15:20	Peter Benner – Technische Universität Chemnitz (Fakultät für Mathematik) Parametrische Modellreduktion basierend auf rationaler Interpolation
15.20-15.55	Robert Seifried - Uni Stuttgart (Institut für Technische und Numerische Mechanik) Control and Optimization of Underactuated Multibody Systems
15.55- 16.25	Kaffeepause
16.25-17.00	Paolo Varutti - Universität Magdeburg (Institut für Automatisierungstechnik) A discrete event predictive control approach for the compensation of delays and loss of information
17.00-17.35	Karl Worthmann – Universität Bayreuth (Mathematisches Institut) NMPC-Suboptimalitätsabschätzungen
17.35-18.20	Achim Ilchmann – Technische Universität Ilmenau (Institut für Mathematik) Eine quasi-Weierstraß-Form für differential-algebraische Systeme
18.20-19.00	Aussprache des FA
danach	Gemeinsames Abendessen im Restaurant "Petrieförder"

Dienstag, 13.10.09

09.00- 09.35	Thomas Meurer – Technische Universität Wien (Institut für Automatisierungs- und Regelungstechnik)Trajektorienfolgeregelung für einen piezoelektrischen Stapelaktor
09.35-10.10	Harald Daxberger – Johannes Kepler Universität Linz (Institut für Regelungstechnik und Prozessautomatisierung) Modellbildung und Analyse von Polymer-Einspritzvorgängen
10.10-10.35	Sandro Bosio – Otto-von-Guericke-Universität Magdeburg (Institut für Mathematische Optimierung) Graph problems arising from parameter identification of discrete dynamical systems
10.35-11.05	Kaffeepause
11.05- 11.40	Hannes Gruschinski – Universität Magdeburg (Institut für Automatisierungstechnik) Riccati-Based Results in Optimal Filtering and Control of Descriptor Systems
11.40- 12.15	Andreas Siuka – Johannes Kepler Universität Linz (Institut für Regelungstechnik und Prozessautomatisierung) Hamiltonsche Formulierung der Grundgleichungen der Magnetohydrodynamik
12.15	Ende des Workshops