

GAMM-FA „Dynamik und Regelungstheorie“

27./28. März 2009, TU München - Garching

Die Sitzungsplanung sieht wie folgt aus:

Freitag, 27.03.2009, 14:00 – 18:45 Uhr in der Fakultät Mathematik/Informatik, Hörsaal 3

Samstag, 28.03.2009, 09:00 – 13:00 Uhr in München TUM-Hauptgebäude, Hörsaal 1100

(Arcisstr. 21, Stirnseite Alte Pinakothek (--> Treffen um 08:45 Uhr am Haupteingang, Arcisstr. 21 (Pforte), gemeinsamer "Marsch" zum Hörsaal 1100)

Wissenschaftliches Programm:

Freitag 27.03.2009

14:00-14:10	Begrüßung
14:10-14:45	Boris Lohmann und Rudy Eid - TU München (Lehrstuhl für Regelungstechnik) Parametric Model Reduction Approach by Krylov Subspace Methods
14:45-15:20	Rolf Findeisen - Universität Magdeburg (Institut für Automatisierungstechnik, Lehrstuhl für Systemtheorie und Regelungstechnik) Optimization based Tracking and Path Following
15:20-15:45	Werner Schiehlen - Universität Stuttgart (Institut für Technische und Numerische Mechanik) Verbrauchsoptimale Regelung von Robotersystemen mit Energiespeichern
15:45-16:15	Kaffeepause
16:15-17:00	Lars Grüne und Karl Worthmann - Universität Bayreuth (Mathematisches Institut) A predictive networked control scheme for delay and packet dropout compensation
17:00-17:25	Markus Müller - TU Ilmenau (Institut für Mathematik) Robustheit des Funnel Controllers in der Gap Metric
17:25-17:50	Michael Buhl und Boris Lohmann - TU München (Lehrstuhl für Regelungstechnik) Ein Ljapunov-basierter Entwurf sättigender Regelungen
17:50-18:15	Nils Wagner (Laurer & Weiss GmbH) Wissenschaftliches Rechnen mit Python
18:15-18:45	Aussprache des FA
danach Gemeinsames Abendessen im Restaurant Bürgerstube Garching	

Samstag 28.03.2009

09:00-09:45	Bernhard Schweizer - Universität Kassel (Institut für Mehrkörpersysteme) Vibrations, Bifurcations and Synchronization Effects in Turbocharger Systems
09:45-10:20	Yan Liu - Universität Duisburg-Essen (Lehrstuhl Steuerung, Regelung und Systemdynamik) Improvement of Optimal High-Gain PI-Observer Design
10:20-10:45	Stephan Trenn - TU Ilmenau (Fachabteilung Analysis und Systemtheorie) Stabilität von geschalteten differential algebraischen Gleichungen
10:45-11:15	Kaffeepause
11:15-11:40	Rosa Castané Selga und Rudy Eid - TU München (Lehrstuhl für Regelungstechnik) Preserving Stability in Krylov-based Model Reduction
11:40-12:15	Rainer Callies - TU München (Zentrum Mathematik M2) Optimal Control of Robotic Manipulators with Discrete Controls
12:15-12:50	Oliver Junge - TU München (Zentrum Mathematik M3) The sparse Ulam method - Discretization of transfer operators using a sparse hierarchical tensor basis
12:50-13:00	Verabschiedung