

Details zum Modul									
Code						ienjahr		Studiensemester	
MEC427								SoSe	
Bezeichnung						UE	LU	ECTS	
Projekt Intelligente Systeme I					1	-	4	6	
Sprache	Deutsch								
Studium	Bachelor	_	,	Master			Dokt	or	
Studiengang	Mechatronik								
Lehr- und Lernformen	Vorlesung, Gruppenarbeit, Selbststudium.								
Modultyp	Pflichtfac	h			Wa	hlfach		✓	
Lernziele	befasst sich m Service" eine s und Ausrüstur Sensor für S Wertschöpfun Signalverarbei Es ist auch wie einbezogen w Schnittstellen Die Schüler erl - Anwe - Progr - Grund - Halte  Fachkon Systemk	it Anwerserverbasserverbasser in Studente gsprozes tung, Muchtig, da erden. I im Arbeit nalten for ammierammierallagen den Sie sich	ndungs sierte, hrem n, Prosen a sisterer sis die n Ergä tsrahm lgende n für m SPS, Ar er Signa n an lös %20	imöglichkeiten. Zintelligente Zusta Betrieb und seir oduktion, Monrbeitet das Serkennung und Steerhaltenen Infornzung die Bederen des Gesamttle Informationen: aschinelles Lernerduino, Raspberralanalyse, Bild- usungsorientiertes	Zweckgrup andserken ne Kontrol tage und nsorsystem euerung. mationen utung der nemas des en in der A y PI nd Muster	pe nach nung vo le zu er Trans in de ausreich inhaltli Projekt utomati verarbe nd Grup	n dem P n elekti ntwerfe port N er Grup hend in chen u s sollte sisierung penarb z: %20		
Lerninhalte	Autor - Ingen Autor - Senso Analy - Grund Labor: - Ausw - Schni	matisieru ieurwiss matisieru oren, Ste se dlagen do ahl und l ttstellen	ingssys enscha ingstec uerung er GKA ntegra prograi	tem Projekt bis a ftliche Metho hnik Implementi	eur vollstär den in erung von erfassung aschine-Sc en ssung und	einem von We hnittste	nbetriel konki ertschöp elle	reten System der pfungsprozessen und tion	



	MODULBESCHKEIBUNG	
	<ul> <li>MATLAB Anwendungen</li> <li>SPS-, Arduino- und Raspberry PI-Programmierung</li> </ul>	
	- Entwurf und Programmierung des Algorithmus für n	naschinelles Lernen
Teilnahmevoraussetzungen	-	
Koordination	Doç. Dr. Tuba Çonka YILDIZ, DrIng Soner Emeç, Dr. Öğr. Üye Üyesi Ali Can Kaya, Doç. Dr. Haydar Uncu	
Vortragende(r)	Doç. Dr. Tuba Çonka YILDIZ, DrIng Soner Emeç, Dr. Öğr. Üye Üyesi Ali Can Kaya, Doç. Dr. Haydar Uncu	si Abdülkadir Şanlı, Dr. Öğr.
Mitwirkende(r)	MSc. Fatih Çögen, MSc. Mustafa Hakan Sandık, MSc. Ali Koru Osman Taha Kütük, BSc. Oğuzhan Memişoğlu, BSc. Ebru Subu	=
Praktikumsstatus	-	
Fachliteratur		
Bücher / Skripte	<ul> <li>Trächtler Ansgar, Gausemeier Jürgen, Semantische T mechatronischer Systeme: Effektiver Austausch von Branchenwertschöpfungsketten</li> <li>Czichos Horst, Grundlagen und Anwendungen techn</li> <li>Trächtler Ansgar, Gausemeier Jürgen, Intelligente Te aus dem Spitzencluster Intelligente Technische Syste</li> </ul>	Lösungswissen in ischer Systeme chnische Systeme – Lösungen
Weitere Quellen	- Übungsumdrucke in elektronischer Form vorhanden	
Lernmaterialien		
Dokumente	-	
Hausaufgaben	-	
Prüfungen	-	
Zusammensetzung des Mod	uls	
Mathematik und Grundlagenwissenschaften		%
Ingenieurwesen		%
Konstruktionsdesign	40	%
Sozialwissenschaften		%
Erziehungswissenschaften		%
Naturwissenschaften		%
Gesundheitswissenschaften		%
Fachkenntnis	60	%
Bewertungssystem		
Aktivität	Anzahl	Gewichtung in Endnote (%)
Zwischenprüfungen		
Quiz		
Hausaufgaben	1	20
Anwesenheit		



		MODULBES	CHREIBUNG			
Übung						
Projekte			20			
Abschlussprüfung	Abschlussprüfung 1			60		
			Summe	100		
ECTS Leistungsp	unkte und Aı	beitsaufwand				
Aktivität		Anzahl Dauer		Gesamtaufwand (Stunden)		
Vorlesungszeit		14	2	28		
Selbststudium		14	4	56		
Hausaufgaben		4	4	16		
Präsentation /		4	2	8		
Seminarvorbereitung  Zwischenprüfungen						
Übung						
Labor						
Projekte		1	50	50		
Abschlussprüfung		1	10	10		
			Summe Arbeitsaufwand	168		
	6					
Lernergebnisse						
1	Projektierun	g von industriellen Automatisie	erungssystem			
2	Systemdesig	n, -optimierung,, -integration, -	verifikation und Risikoanalyse			
3	Bild- und Mu	stererkennung mit Python und	C/C++			
4	SPS, Arduino	und Raspberry PI Programmie	rung			
5	Festigung pr	aktischer Kenntnisse Regelungs	technik			
6	Grundlagen i	ndustrieller Produktionsanlage	en und Betriebsmittel			
7	PCB Entwurf					
8	3D Drucker E	intwurf				
9	9 MATLAB Anwendungen					
10	Roboter Betriebssystem (Robot Operating System, ROS)					
Wöchentliche Th	nemenvertei	lung				
1	Projektvorsto	ellung und Projekteinteilung				
2	Technische F	orschung				
3	Forschungsn	naterialien und - komponente				
4	Forschungstechniken					



Datum der Aktualisierung:

09.09.2022

						EIBUNG					
5	Forschu	ngstechnil	ken								
6	Anwend	ung									
7	Anwend	ung									
8	Anwendung										
9	Prototypen										
10	Prototypen										
11	Änderur	igen / Her	ausforderi	ungen							
12	Präsenta	ation der E	rgebnisse								
13	Präsenta	ation der E	rgebnisse								
14	Präsenta	ation der E	rgebnisse								
Beitrag der Lerr	nergebnis	se zu den	Lernziel	en des Pr	ogramms	(1-5)					
	P1	P2	Р3	P4	P5	P6	P7	P8	P9	P10	P11
1	<b>P1</b> 5	<b>P2</b>	<b>P3</b>	<b>P4</b> 3	<b>P5</b> 5	<b>P6</b>	<b>P7</b>	<b>P8</b>	<b>P9</b> 5	<b>P10</b>	<b>P11</b>
1 2											
	5	4	4	3	5	3	3	4	5	4	4
2	5 5	4	4	3	5 5	3	3	4 4	5 5	4 4	4
2	5 5 5	4 4 4	4 4 4	3 3 3	5 5 5	3 3 3	3 3 3	4 4 4	5 5 5	4 4 4	4 4 4
2 3 4	5 5 5 4	4 4 4 5	4 4 4 4	3 3 3 5	5 5 5 5	3 3 3 3	3 3 3 4	4 4 4 4	5 5 5 5	4 4 4 5	4 4 4 5
2 3 4 5	5 5 5 4 5	4 4 4 5 4	4 4 4 4 4	3 3 3 5 3	5 5 5 5 5	3 3 3 3	3 3 3 4 3	4 4 4 4	5 5 5 5	4 4 4 5 4	4 4 4 5 4
2 3 4 5 6	5 5 5 4 5	4 4 4 5 4	4 4 4 4 4 4	3 3 3 5 3 3	5 5 5 5 5	3 3 3 3 3	3 3 3 4 3 3	4 4 4 4 4	5 5 5 5 5	4 4 4 5 4	4 4 4 5 4
2 3 4 5 6 7	5 5 5 4 5 5 4	4 4 4 5 4 4 5	4 4 4 4 4 4	3 3 3 5 3 3 5	5 5 5 5 5 5 5	3 3 3 3 3 3	3 3 4 3 4 4	4 4 4 4 4 4	5 5 5 5 5 5 5	4 4 4 5 4 4 5	4 4 4 5 4 4 5
2 3 4 5 6 7	5 5 5 4 5 5 4 5	4 4 4 5 4 4 5	4 4 4 4 4 4 4	3 3 3 5 3 3 5	5 5 5 5 5 5 5	3 3 3 3 3 3 3	3 3 4 3 4 3 4 3	4 4 4 4 4 4 4	5 5 5 5 5 5 5 5	4 4 4 5 4 4 5	4 4 4 5 4 4 5 4
2 3 4 5 6 7 8 9	5 5 5 4 5 5 4 5 5	4 4 4 5 4 4 5 4 4 5	4 4 4 4 4 4 4 4	3 3 3 5 3 3 5 3 3 5	5 5 5 5 5 5 5 5 5	3 3 3 3 3 3 3 3 3	3 3 4 3 4 3 3 4 3	4 4 4 4 4 4 4 4	5 5 5 5 5 5 5 5 5	4 4 4 5 4 4 5 4	4 4 4 5 4 4 5 4 4
2 3 4 5 6 7 8 9	5 5 4 5 5 4 5 5 4 5	4 4 4 5 4 5 4 4 5 2: Niedri	4 4 4 4 4 4 4 4 4 g 3: Mitte	3 3 5 3 3 5 3 5 3 4: Hoch 5	5 5 5 5 5 5 5 5 5 5	3 3 3 3 3 3 3 3 3	3 3 4 3 3 4 3 4	4 4 4 4 4 4 4 4	5 5 5 5 5 5 5 5 5	4 4 4 5 4 4 5 4	4 4 4 5 4 4 5 4 4