

5. Symposium Maritime Elektronik

MARITIME MESSELEKTRONIK

[2]

Wilhelm - Pieck - Universität Rostock

Sektion Technische Elektronik

1986

INHALT

Vortrag Nr.		Seite
1	O. Fiedler Sensoren für Strömungsgeschwindigkeiten und Durchfluß	5
2	Th. Luschnitz und W. Wild Sensoren für Industrieroboter	10
4	H. Albrecht Kapazitive Meßsysteme	16
6	M. Seifart und H. Beikirch Proseßnahe dezentrale Meßdatenerfassung, -digitalisierung und -verarbeitung	17
5	I. Arro Das Invariantprinzip und die Signalauffindung	22
7	K.-P. Schulz und A. Röhl On-line-Vermessung mittels CCD-Technik	26
8	K.-H. Franke Das optoelektronische Erkennungssystem IBS 22	31
9	Z. Jagodzinski Möglichkeit der Ultraschallmessungen von Schiffsvibrationen (in englisch)	35
11	W. Fuchs Geschwindigkeitsmessungen mit dem Laser-Doppler-Anemometer am Kavitationskanal der Schiffbau-Versuchsanstalt Potsdam	39
14	H.-E. Albrecht, R. Kramer und W. Krüger Das Laser-Zeitfokus-Verfahren als Grenzfall des Laser-Doppler-Anemometers	43
15	R. Pils Kopplung von Sensoren mit analogem Ausgangssignal an Mikrorechner	47
19	H. Prandke, A. Stips und S. Krüger Mikrorechnergekoppeltes Echolet	52
21	A. Tuzjak Erkennung der Meeresbodensedimente mit Hilfe hydroakustischer Methoden	56
26	P. Mayer Nutzung des Radionavigationsystems SYLEDIS bei seophysikalischen Arbeiten	60
25	L. Ehrlich Messung der Schiffsgeschwindigkeit nach einem Ultraschall-Dopplerverfahren	65
27	E.-G. Woschni Einfluß einer digitalen Signalverarbeitung nach AD-Wandlung auf die Stützstellendichte bzw. Abtastfrequenz	68

Vortrag Nr.		Seite
28	E. Hermanowicz Digitale Filterung von Schallsignalen (in englisch)	72
31	B.-G. Münzer und K.-P. Kirchner Rechnerverbund für ein Mikrorechnerlabor	77
32	J. Lübecke und B. Göde Erfahrungen mit einem hochschulinternen Mikrorechner-Verbundsystem	80
33	A. Moltmann, R. Palm und H.-J. Horch Konfigurierung von Sensoralgorithmen in einem IR-Steuerungssystem	85
34	G. Jorke PL/I-subset Mikrorechner-Interpreter für Robotersteuerungen	91
36	J. Samsel Das Steuerungssystem eines unbemannten Unter- seebootes (in russisch)	94
39	A. Meister Signalparameterschätzung mittels zufälliger Abtastung (in englisch)	98
40	L. Harms Polynom-Transformationen zur Realisierung der diskreten Fourier-Transformation	102
42	K.-D. Rzepka Konzept eines Systems zum Prüfen von Binär- steueranlagen mittels Simulation	109
43	W. Fredrich Automatisierte Herstellung von Leiterplatten- originalen	113
44	W. Drewelow und B. Lampe Störstabile selbsteinstellende Regelungen	118
45	M. Halwaß Interaktiver Entwurf digitaler Regler mit Hilfe von Computergrafik	120
13	B. Pawlowski und S. Juras Komplexe Erforschung von Zweiphasenströmungen mittels LDA (in russisch)	125