

Konsortium

Ein Verbund von fünf Forschungsinstituten und einem externen Partner koordiniert von der Otto-von-Guericke Universität bearbeitet das Projekt:

- ▶ **Otto-von-Guericke-Universität Magdeburg, Institut für Elektrische Energiesysteme (IESY),**
 - ▶ Projektleiter: Prof. Dr.-Ing. Roberto Leidhold
 - ▶ Aufgabe: Konzeption und Bau des Roboterprototypen, Auslegung eines Antriebssystems inklusive Regelung

- ▶ **Institut für Gewässerökologie und Fischereibiologie Jena (IGF)**
 - ▶ Projektleiter: Dr. rer. nat. Falko Wagner
 - ▶ Aufgabe: Definition der schädigungsrelevanten Untersuchungsparameter
 - ▶ Konzeption des Untersuchungsdesigns für die Sensorik und der Versuche mit Fischen, Durchführung der Fischversuche
 - ▶ Weiterentwicklung der methodischen Grundlagen zur Evaluierung von Fischschutzmaßnahmen
 - ▶ Einführung der neuen Methodik über die DWA-Arbeitsgruppe 8.2 in Deutschland und europaweit

- ▶ **Otto-von-Guericke-Universität Magdeburg, Institut für Strömungsmechanik und Thermodynamik (ISUT)**
 - ▶ Projektleiter: Dr.-Ing. Stefan Hoerner (Projektkoordinator)
 - ▶ Aufgabe: Entwicklung numerischer Simulationsmethoden zur Schädigungsprognose

- ▶ **Technische Universität Dresden, Institut für Wasserbau und Technische Hydromechanik (IWD),**
 - ▶ Projektleiter: Univ.-Prof. Dr.-Ing. Jürgen Stamm
 - ▶ Aufgabe: Konzeption, Aufbau und Betrieb einer ethohydraulischen Versuchsstreckeninfrastruktur mit 3D-Videotrackingssystem, Durchführung und Auswertung von hydraulischen Messungen

- ▶ **SJE Ecohydraulic Engineering GmbH (SJE), Stuttgart**
 - ▶ Projektleiterin: Dr.-Ing. Ianina Kopecki
 - ▶ Aufgabe: Ethohydraulische Analyse und Modellentwicklung aus den in Laborversuchen gewonnenen Mess- und Simulationsdaten
 - ▶ Entwicklung eines numerischen Ersatzmodells

- ▶ **Taltech - Tallinn University of Technology , Tallinn**
 - ▶ Projektleiter: Prof. Jeff Tuhtan
 - ▶ Aufgabe: Entwicklung von Sensoren für den Fischroboter
 - ▶ Entwicklung der Rucksack-Sensoren