

## 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