



## Zielgruppe

Die IFTOMM (International Federation for the Promotion of Mechanism and Machine Science, [www.iftomm-world.org](http://www.iftomm-world.org)) – gegründet im Jahr 1969 – ist eine der größten internationalen Vereinigungen im Bereich der theoretischen und praktischen Erforschung von Mechanismen und Maschinen und deren Anwendung in Industrie und Praxis. Durch die internationale Vernetzung bietet die IFTOMM insbesondere jungen Forschern und Entwicklern eine ideale Plattform, um mit Kollegen aus aller Welt auf diesem zukunftssträchtigen Gebiet zu kooperieren.

Deutschland, Österreich und die Schweiz haben traditionell stets eine aktive Rolle auf allen Ebenen der Forschungsgebiete der IFTOMM eingenommen. Maschinenbau, Elektrotechnik, Informationstechnik und Mikrotechnik sind auch Kernkompetenzen der Industrie unserer drei Länder. Diese Konferenz dient dazu, diese Aktivitäten für die Gemeinschaft deutschsprachiger Wissenschaftler sichtbarer zu machen und gleichzeitig ein Forum für junge Wissenschaftler zu bieten, deren Forschungsvorhaben und Forschungshypothesen vorzustellen und in kollegialer Atmosphäre zu diskutieren. Darüber hinaus soll den jungen Wissenschaftlern (Doktoranden, Postdocs) die Möglichkeit zur besseren Vernetzung und zur Identifikation von Kooperationsprojekten und Findung von Partnern im eigenen Sprachraum eröffnet werden.

*Das generische Maskulinum steht im Text für m/w/d.*

## Dachorganisation und Veranstalter

IFTOMM Member Organizations Austria, Germany, Switzerland, durchgeführt durch die Universität Basel

## Organisator

Georg Rauter, Universität Basel

## Komitee

- Maik Berger, TU Chemnitz
- Torsten Bertram, TU Dortmund
- Hannes Bleuler, EPFL Lausanne
- Bertold Bongardt, TU Braunschweig
- Torsten Brix, TU Ilmenau
- Tobias Bruckmann, Universität Duisburg-Essen
- Burkhard Corves, RWTH Aachen
- Francisco Geu, Universität Duisburg-Essen
- Mathias Hüsing, RWTH Aachen
- Manfred Husty, Universität Innsbruck
- Andrés Kecskeméthy, Universität Duisburg-Essen
- Jörn Malzahn, Neura Robotics GmbH
- Martin Pfurner, Universität Innsbruck
- Georg Rauter, Universität Basel
- Ulrich Roemer, Karlsruher Institut für Technologie
- Jürg Schiffmann, EPFL Lausanne
- Lena Zentner, TU Ilmenau

Beiträge (generell entsprechend dem Geist der IFTOMM D-A-CH Konferenzen in Deutsch, in Ausnahmefällen auch in Englisch) sind zu folgenden Themen willkommen, entsprechend den Forschungsgebieten der IFTOMM Technical Committees:

- Biomechanische Systeme
- Kinematische Analyse und Synthese
- Getriebetechnik
- Regelung von Mechanismen und Maschinen
- Mikromechanische Systeme
- Mehrkörpersysteme
- Sicherheit und Zuverlässigkeit
- Robotik und Mechatronik
- Rotordynamik
- Nachhaltigkeit, Ressourcen- und Energieeffizienz
- Fahrzeug- und Transportsysteme
- Tribologie
- Schwingungstechnik und Maschinendynamik
- Nachgiebige Mechanismen

## Einreichung von Beiträgen

Beiträge werden auf Basis einer bis zu zweiseitigen Kurzfassung bewertet. Für angenommene Beiträge können Langfassungen mit bis zu acht Seiten eingereicht werden. Jeder Beitrag muss neben dem deutschen Titel eine englische Übersetzung des Titels sowie eine englischsprachige Kurzzusammenfassung (ca. 10 Zeilen) enthalten. Nähere Informationen zur Einreichung und zum Format der Beiträge finden Sie unter [www.IFTOMM-DACH.de](http://www.IFTOMM-DACH.de).

## Termine

- Einreichungsfrist Kurzfassungen: **18.12.2022 02.12.2022**  
<https://easychair.org/conferences/?conf=iftommdach2023>
- Benachrichtigung der Autoren: **27.01.2023**
- Einreichungsfrist der finalen Kurzfassungen und Langfassungen (optional): **17.02.2023**

## Präsentation und Veröffentlichung

Die Kurzfassungen bzw. die optionalen Langfassungen werden allen Teilnehmern während der Tagung elektronisch zur Verfügung gestellt und unter „DuEPublico“ in Duisburg veröffentlicht.

Zur Info Beiträge der vergangenen IFTOMM D-A-CH:

<https://duepublico.uni-duisburg-essen.de/go/iftomm>

## Webseite/Anmeldung

[www.IFTOMM-DACH.de](http://www.IFTOMM-DACH.de)

## Teilnehmergebühren

Regulär: 180 € / Studenten: 120 €