

Pressemitteilung 1/2008

DYNAmore erhält Förderung vom Freistaat Bayern

Stuttgart, 19. April 2008

Die DYNAmore GmbH gibt bekannt, dass der Freistaat Bayern die Förderzusage für das Projekt DMOptPM erteilt hat. Im Rahmen des Projektes wird ein Softwaretool entwickelt, das den automatisierten Aufbau von Gesamtfahrzeugmodellen, das Variantenmanagement und die Verwaltung von Simulationsergebnissen aus der Crash- und Insassensimulation übernimmt. Damit übernimmt der DYNAmore-Projektmanager (DMPM) eine Schlüsselrolle bei den Themen Datenakquisition, Optimierung, Prozessintegration und automatisierte Auswertung in der Crashsimulation.

Uli Göhner, Professor für Informatik, erklärt: „Ein Simulationsprojekt und die damit gewonnenen Erkenntnisse werden in immer unterschiedlicheren Unternehmensbereichen eingesetzt. Eine nahtlose Integration der Crash- und Insassensimulation in die Infrastruktur der bestehenden Daten- und Informationssysteme ist deshalb unabdingbar. Mit dem DYNAmore Projekt-Manager soll eine Umgebung geschaffen werden, die sowohl den systematischen Modellaufbau ermöglicht, als auch bei der Organisation der Ergebnisdaten Unterstützung bietet. Natürlich ist eine nahtlose Integration in die vorhandene PDM/SDM-Systemlandschaft der Kunden erforderlich. Innerhalb des Projektes werden moderne SOA-Architekturen auf ihre praktische Einsetzbarkeit untersucht.“

Heiner Müllerschön, Leiter des Kompetenzfeldes ‚Optimierung und Datenmanagement‘ bei DYNAmore ergänzt: „Insbesondere auf dem Gebiet der Optimierung ist es wichtig, auf einfache Art und Weise Parameterstudien aufzusetzen und die Optimie-

rungsergebnisse effektiv auswerten zu können. Mit dem DYNAmore-Projektmanager wird es unseren Kunden leicht ermöglicht, Optimierungsläufe für Gesamtfahrzeuge aufzusetzen, auszuwerten und die gewonnenen Erkenntnisse im Entwicklungsprozess gewinnbringend einzusetzen.“

Nähere Informationen:

DYNAmore GmbH, Industriestr. 2, D-70565 Stuttgart

Tel.: 07 11 - 45 96 00 – 0, e-mail: info@dynamore.de

Internet: www.dynamore.de