

Studiengang Mechatronics (Kohorte w16)

Musterverlauf A Master Mechatronics (IMPMEC)

Vertiefung Intelligente Systeme und Robotik				Semester 2		Semester 3		Semester 4	
		Art	SWS			Art	SWS		
1	Robotik Robotik: Modellierung und Regelung Robotik: Modellierung und Regelung	VL	3	Mechatronische Systeme Elektro- und Kontromechanik Fachlabor Mechatronik Elektro- und Kontromechanik	VL	2	Projektarbeit Mechatronics	Masterarbeit	
2		GÜ	2		FL	2			
3					GÜ	1			
4									
5									
6									
7	Finite-Elemente-Methoden Finite-Elemente-Methoden Finite-Elemente-Methoden	VL	2	Robotik und Navigation in der Medizin Robotik und Navigation in der Medizin Robotik und Navigation in der Medizin Robotik und Navigation in der Medizin	VL	2			
8		HÜ	2		GÜ	1			
9					PS	2			
10									
11									
12									
13	Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme	VL	2	Nichtlineare Dynamik Nichtlineare Dynamik	VL	4	3D Computer Vision 3D Computer Vision 3D Computer Vision		
14		GÜ	2						
15									
16									
17									
18									
19	Technische Schwingungslehre (GES) Technische Schwingungslehre Technische Schwingungslehre	VL	2	Optimale und robuste Regelung Optimale und robuste Regelung Optimale und robuste Regelung	VL	2	Prozessautomatisierungstechnik Prozessautomatisierungstechnik Prozessautomatisierungstechnik		
20		HÜ	1		GÜ	2			
21									
22									
23									
24									
25	Entwurf und Implementierung von Software-Systemen Entwurf und Implementierung von Software-Systemen Entwurf und Implementierung von Software-Systemen	VL	2						
26		PR	2						
27									
28									
29									
30									
Betrieb & Management (siehe Katalog) - 6LP									
Nichttechnische Ergänzungskurse im Master (siehe Katalog) - 6LP									

Die Veranstaltungen aus dem Katalog sind im Studienverlauf je nach Semesterarbeitsbelastung in Höhe der geforderten Anzahl an Leistungspunkten flexibel zu belegen.

