

Studiengang Theoretischer Maschinenbau (Kohorte w22)

Musterverlauf A Master Theoretischer Maschinenbau (TMBMS) Duale Variante

Vertiefung Robotik und Informatik				Semester 2		Semester 3		Semester 4		
		Art	SWS		Art	SWS		Art	SWS	
1	Finite-Elemente-Methoden Finite-Elemente-Methoden Finite-Elemente-Methoden			Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen			Studienarbeit Theoretischer Maschinenbau	Masterarbeit im dualen Studium		
2			VL		2	VL			2	
3			HÜ		2	GÜ			2	
4										
5										
6										
7	Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme			Technische Dynamik: Numerische und experimentelle Methoden Technische Dynamik Laborpraktium Technische Dynamik						
8			VL		2	VL			4	
9			GÜ		2	PR			2	
10										
11										
12										
13	Praxismodul 1 im dualen Master Praxisphase 1 im dualen Master			Praxismodul 2 im dualen Master Praxisphase 2 im dualen Master			Praxismodul 3 im dualen Master Praxisphase 3 im dualen Master			
14			0			0				0
15										
16										
17										
18										
19										
20										
21										
22										
23	Modellierung und Optimierung in der Dynamik Flexible Mehrkörpersysteme Optimierung dynamischer Systeme			Numerische Methoden der Thermofluidodynamik II Numerische Methoden der Thermofluidodynamik II Numerische Methoden der Thermofluidodynamik II			Ausgewählte Themen der Regelungstechnik Ausgewählte Themen der Regelungstechnik Ausgewählte Themen der Regelungstechnik			
24			VL		2	VL		2	VL	2
25			VL		2	HÜ		2	GÜ	2
26										
27										
28										
29	Regelungstechnisches Praktikum C Praktikum Regelungstechnik VII Praktikum Regelungstechnik VIII Praktikum Regelungstechnik IX			Lineare und Nichtlineare Systemidentifikation Lineare und Nichtlineare Systemidentifikation			Mathematische Bildverarbeitung Mathematische Bildverarbeitung Mathematische Bildverarbeitung			
30			PR		1	VL		2	VL	3
31			PR		1				GÜ	1
32	Robotik Robotik: Modellierung und Regelung Robotik: Modellierung und Regelung			Entwurfsoptimierung und probabilistische Verfahren in der Strukturmechanik Entwurfsoptimierung und Probabilistische Verfahren in der Strukturmechanik Entwurfsoptimierung und Probabilistische Verfahren in der Strukturmechanik						
33			IV		4	VL		2		
34			PBL		2	HÜ		2		
35										
36										
37										
Betrieb & Management (siehe Katalog) - 6LP										
Theorie-Praxis-Verzahnung im dualen 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.

