

Studienplan Master Mechatronics (IMPMEC)

The elective compulsory optional defined module "Selected Topics of Mechatronics" can only be selected once with either 6 CPs (Alternative B) or 12 CPs (Alternative A) which cannot be combined. The elective compulsory modules "Control Lab A", "Control Lab B" and "Control Lab C" must not be combined to more than 6 CPs.

Empf. Sem.	Modulname (deutsch / englisch)	Modul					Prüfung			Studienleistung		
		Sprache	Modul verantwortung	Institut	P/WP (1)	GM/OM (2)	LP (4)	Note	Prüfungsart(3)	Verpflichtend	Art	Bonus (in %)
Kernqualifikation Pflichtbereich: 60 LP Wahlpflichtbereich: 0 LP												
1	Entwurf und Implementierung von Software-Systemen / Design and Implementation of Software Systems	EN	Prof. Renner	E-EXK2	P	GM	6	J	KL			
1	Finite-Elemente-Methoden / Finite Elements Methods	EN	Prof. von Estorff	M-16	P	GM	6	J	KL	N	MT	20
1	Robotik / Robotics	EN	Prof. Weltin	M-24	P	GM	6	J	KL			
1	Technische Schwingungslehre (GES) / Vibration Theory (GES)	EN	Prof. Hoffmann	M-14	P	GM	6	J	KL			
1	Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme / Control Systems Theory and Design	EN	Prof. Wemer	E-14	P	GM	6	J	KL			
2	Mechatronische Systeme / Mechatronic Systems	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	P	GM	6	J	KL	J	FFST	0
3	Studienarbeit Mechatronics / Research Project Mechatronics		Prof. Weltin	M-24	P	GM	12	J	STA			
1-3	Nichttechnische Ergänzungskurse im Master / Nontechnical Elective Complementary Courses for Master	DE / EN	Richter	0-TUHH	P	OM	6	Auswahl aus separat veröffentlichtem Katalog				
1-3	Betrieb & Management / Business & Management	DE / EN	Prof. Meyer	W-1	P	OM	6	Auswahl aus separat veröffentlichtem Katalog				
Vertiefung Intelligente Systeme und Robotik Pflichtbereich: 0 LP Wahlpflichtbereich: 30 LP												
2	Angewandte Humanoide Robotik / Applied Humanoid Robotics	DE / EN	Göttsch	E-14	WP	GM	6	N	SA			
2	Approximation und Stabilität / Approximation and Stability	DE / EN	Prof. Lindner	E-10	WP	GM	6	J	MP	J	RE	0
2	Ausgewählte Themen der Schwingungslehre / Advanced Topics in Vibration	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	WP	GM	6	J	KL			
2	Automation und Simulation / Automation and Simulation	DE	NN	M-4	WP	GM	6	J	MP			
2	Compiler für Eingebettete Systeme / Compilers for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	WP	GM	6	J	MP			
2	Eingebettete Systeme / Embedded Systems	EN	Prof. Falk	E-13	WP	GM	6	J	KL	J	FFST	10
2	Humanoide Robotik / Humanoid Robotics	DE	Göttsch	E-14	WP	GM	2	J	RE			
2	Labor Cyber-Physical Systems / Lab Cyber-Physical Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	WP	GM	6	J	SA			
2	Lineare und Nichtlineare Systemidentifikation / Linear and Nonlinear System Identification	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	3	J	MP			
2	Nichtlineare Dynamik / Nonlinear Dynamics	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	WP	GM	6	J	KL			
2	Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen / Numerical Treatment of Ordinary Differential Equations	DE / EN	Prof. Le Bome	E-10	WP	GM	6	J	KL			
2	Optimale und robuste Regelung / Optimal and Robust Control	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	6	J	MP			
2	Regelungstechnisches Praktikum A / Control Lab A	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	4	N	SA			
2	Regelungstechnisches Praktikum C / Control Lab C	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	3	N	SA			

Modul							Prüfung			Studienleistung		
Empf. Sem.	Modulname (deutsch / englisch)	Sprache	Modul verantwortung	Institut	P/WP (1)	GM/OM (2)	LP (4)	Note	Prüfungsart(3)	Verpflichtend	Art	Bonus (in %)
2	Robotik und Navigation in der Medizin / Robotics and Navigation in Medicine	EN	Prof. Schlaefer	E-1	WP	GM	6	J	KL	J	SA	10
2	Software für Eingebettete Systeme / Software for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Turau	E-17	WP	GM	6	J	KL	J	RE	10
2	Systems Engineering / Systems Engineering	DE	Prof. God	M-25	WP	GM	6	J	KL			
2	Technischer Ergänzungskurs für IMPMEC (laut FSPO) / Technical Complementary Course for IMPMEC (according to Subject Specific Regulations)		Prof. Weltin	M-24	WP	OM	6	laut FSPO				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative A: 12 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative A: 12 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	WP	OM	12	Auswahl aus unten stehendem Katalog				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative B: 6 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative B: 6 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	WP	OM	6	Auswahl aus unten stehendem Katalog				
3	3D Computer Vision / 3D Computer Vision	EN	Prof. Grigat	E-2	WP	GM	6	J	KL			
3	Angewandte Statistik für Ingenieure / Applied Statistics	DE / EN	Prof. Morlock	M-3	WP	GM	6	J	KL	J	SA	0
3	Ausgewählte Themen der Mehrkörperdynamik und Robotik / Selected Topics in Multibody Dynamics and Robotics	DE / EN	Prof. Seifried	M-13	WP	GM	6	J	RE			
3	Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Advanced Topics in Control	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	6	J	MP			
3	Digitale Bildanalyse / Digital Image Analysis	EN	Prof. Grigat	E-2	WP	GM	6	J	KL			
3	Digitale Signalverarbeitung und Digitale Filter / Digital Signal Processing and Digital Filters	EN	Prof. Bauch	E-8	WP	GM	6	J	KL			
3	Intelligente Systeme in der Medizin / Intelligent Systems in Medicine	EN	Prof. Schlaefer	E-1	WP	GM	6	J	KL	J	SA	10
										J	RE	10
3	Modellierung und Optimierung in der Dynamik / Modelling and Optimization in Dynamics	DE	Prof. Seifried	M-13	WP	GM	6	J	MP			
3	Prozessautomatisierungstechnik / Industrial Process Automation	EN	Prof. Schlaefer	E-1	WP	GM	6	J	KL	J	ÜA	10
3	Regelungstechnisches Praktikum B / Control Lab B	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	2	N	SA			
3	Seminar Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Seminar Advanced Topics in Control	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	2	J	RE			
Vertiefung Systementwurf Pflichtbereich: 0 LP Wahlpflichtbereich: 30 LP												
2	Ausgewählte Themen der Schwingungslehre / Advanced Topics in Vibration	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	WP	GM	6	J	KL			
2	Automation und Simulation / Automation and Simulation	DE	NN	M-4	WP	GM	6	J	MP			
2	Boundary-Elemente-Methoden / Boundary Element Methods	EN	Prof. von Estorff	M-16	WP	GM	6	J	KL	N	MT	20
2	Compiler für Eingebettete Systeme / Compilers for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	WP	GM	6	J	MP			
2	Eingebettete Systeme / Embedded Systems	EN	Prof. Falk	E-13	WP	GM	6	J	KL	J	FFST	10
2	Entwurf von Dependable Systems / Design of Dependable Systems	DE / EN	Prof. Fey	E-13	WP	GM	6	J	MP	N	ÜA	0
2	Humanoide Robotik / Humanoid Robotics	DE	Göttsch	E-14	WP	GM	2	J	RE			
2	Labor Cyber-Physical Systems / Lab Cyber-Physical Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	WP	GM	6	J	SA			
2	Lineare und Nichtlineare Systemidentifikation / Linear and Nonlinear System Identification	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	3	J	MP			
2	Methodisches Konstruieren / Mechanical Design Methodology	DE	Prof. Schlattmann	G-2	WP	GM	6	J	MP			
2	Nichtlineare Dynamik / Nonlinear Dynamics	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	WP	GM	6	J	KL			
2	Optimale und robuste Regelung / Optimal and Robust Control	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	6	J	MP			
2	Regelungstechnisches Praktikum A / Control Lab A	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	4	N	SA			
2	Regelungstechnisches Praktikum C / Control Lab C	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	3	N	SA			
2	Software für Eingebettete Systeme / Software for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Turau	E-17	WP	GM	6	J	KL			
2	Systems Engineering / Systems Engineering	DE	Prof. God	M-25	WP	GM	6	J	KL			
2	Technische Akustik I (Akustische Wellen, Lärmschutz, Psychoakustik) / Technical Acoustics I (Acoustic Waves, Noise Protection, Psycho Acoustics)	EN	Prof. von Estorff	M-16	WP	GM	6	J	KL			
2	Technischer Ergänzungskurs für IMPMEC (laut FSPO) / Technical Complementary Course for IMPMEC (according to Subject Specific Regulations)		Prof. Weltin	M-24	WP	OM	6	laut FSPO				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative A: 12 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative A: 12 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	WP	OM	12	Auswahl aus unten stehendem Katalog				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative B: 6 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative B: 6 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	WP	OM	6	Auswahl aus unten stehendem Katalog				
3	Angewandte Statistik für Ingenieure / Applied Statistics	DE / EN	Prof. Morlock	M-3	WP	GM	6	J	KL	J	SA	0
3	Ausgewählte Themen der Mehrkörperdynamik und Robotik / Selected Topics in Multibody Dynamics and Robotics	DE / EN	Prof. Seifried	M-13	WP	GM	6	J	RE			
3	Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Advanced Topics in Control	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	6	J	MP			

Empf. Sem.	Modulname (deutsch / englisch)	Modul					Prüfung			Studienleistung		
		Sprache	Modul verantwortung	Institut	P/WP (1)	GM/OM (2)	LP (4)	Note	Prüfungsart(3)	Verpflichtend	Art	Bonus (in %)
3	CMOS-Nanoelektronik mit Praktikum / CMOS Nanoelectronics with Practice	EN	NN	E-9	WP	GM	6	J	KL	J	FFST	0
3	Einführung in Wellenleiter, Antennen und Elektromagnetische Verträglichkeit / Introduction to Waveguides, Antennas, and Electromagnetic Compatibility	DE / EN	Prof. Schuster	E-18	WP	GM	6	J	MP			
3	Lineare und Nichtlineare Wellen / Linear and Nonlinear Waves	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	WP	GM	6	J	KL			
3	Methoden der integrierten Produktentwicklung / Methods of Integrated Product Development	DE	Prof. Krause	M-17	WP	GM	6	J	MP			
3	Mikrosystemtechnik / Microsystem Engineering	EN	Prof. Kasper	E-7	WP	GM	6	J	KL	N	RE	10
3	Modellierung und Optimierung in der Dynamik / Modelling and Optimization in Dynamics	DE	Prof. Seifried	M-13	WP	GM	6	J	MP			
3	Nichtlineare Strukturanalyse / Nonlinear Structural Analysis	DE / EN	Prof. Düster	M-10	WP	GM	6	J	KL			
3	Regelungstechnisches Praktikum B / Control Lab B	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	2	N	SA			
3	Seminar Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Seminar Advanced Topics in Control	EN	Prof. Wemer	E-14	WP	GM	2	J	RE			
3	Technische Akustik II (Raumakustik, Berechnungsverfahren) / Technical Acoustics II (Room Acoustics, Computational Methods)	EN	Prof. von Estorff	M-16	WP	GM	6	J	MP			
3-4	Praktischer Schaltungsentwurf analog und digital / Laboratory: Analog and Digital Circuit Design	DE	Prof. Kuhl	E-9	WP	GM	6	J	KL			
Abschlussarbeit Pflichtbereich: 30 LP Wahlpflichtbereich: 0 LP												
4	Masterarbeit / Master Thesis		Professoren der TUHH	0-TUHH	P	GM	30	J	AB			

Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative A: 12 LP)

Lehrveranstaltung					Prüfung			
Veranstaltungsname (deutsch / englisch)	Form (5)	Sprache (6)	SWS (7)	Sem.	LP (4)	Note	Prüfungsart(3)	Zusatzinformation
Angewandte Automatisierung / Applied Automation	PBL	DE	3	SoSe	3	J	MP	
Entwicklungsmanagement Mechatronik / Development Management for Mechatronics	VL	DE	2	SoSe	3	J	MP	
Ermüdung und Schadenstoleranz / Fatigue & Damage Tolerance	VL	EN	2	WiSe	3	J	MP	
Industrie 4.0 für Ingenieure / Industry 4.0 for engineers	VL	DE	2	SoSe	3	J	KL	
Mikrocontrollerschaltungen - Realisierung in Hard- und Software / Microcontroller Circuits: Implementation in Hardware and Software	SE	DE	2	WiSe/SoSe	2	J	SA	
Mikrosystemtechnologie / Microsystems Technology	VL	EN	2	WiSe	4	J	MP	
Model-Based Systems Engineering (MBSE) mit SysML/UML / Model-Based Systems Engineering (MBSE) with SysML/UML	PBL	DE	3	SoSe	3	J	SA	
Prozessmesstechnik / Process Measurement Engineering	VL	DE/EN	2	SoSe	3	J	MP	
Prozessmesstechnik / Process Measurement Engineering	HÜ	DE/EN	1	SoSe	1	J	MP	
Regelungstechnische Methoden für die Medizintechnik / Feedback Control in Medical Technology	VL	DE	2	SoSe	3	J	MP	
Six Sigma Methodik im Qualitätsmanagement / Six Sigma	VL	DE	2	WiSe	3	J	KL	
Technische Dynamik / Applied Dynamics	VL	DE	2	SoSe	3	J	KL	
Zuverlässigkeit in der Maschinendynamik / Reliability in Engineering Dynamics	VL	EN	2	SoSe	2	J	KL	
Zuverlässigkeit in der Maschinendynamik / Reliability in Engineering Dynamics	UE	EN	1	SoSe	2	J	KL	

Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative B: 6 LP)

Lehrveranstaltung					Prüfung			
Veranstaltungsname (deutsch / englisch)	Form (5)	Sprache (6)	SWS (7)	Sem.	LP (4)	Note	Prüfungsart(3)	Zusatzinformation
Angewandte Automatisierung / Applied Automation	PBL	DE	3	SoSe	3	J	MP	
Entwicklungsmanagement Mechatronik / Development Management for Mechatronics	VL	DE	2	SoSe	3	J	MP	
Ermüdung und Schadenstoleranz / Fatigue & Damage Tolerance	VL	EN	2	WiSe	3	J	MP	
Industrie 4.0 für Ingenieure / Industry 4.0 for engineers	VL	DE	2	SoSe	3	J	KL	
Mikrocontrollerschaltungen - Realisierung in Hard- und Software / Microcontroller Circuits: Implementation in Hardware and Software	SE	DE	2	WiSe/SoSe	2	J	SA	
Mikrosystemtechnologie / Microsystems Technology	VL	EN	2	WiSe	4	J	MP	

Lehrveranstaltung					Prüfung			
Veranstaltungsname (deutsch / englisch)	Form (5)	Sprache (6)	SWS (7)	Sem.	LP (4)	Note	Prüfungsart(3)	Zusatzinformation
Model-Based Systems Engineering (MBSE) mit SysML/UML / Model-Based Systems Engineering (MBSE) with SysML/UML	PBL	DE	3	SoSe	3	J	SA	
Prozessmesstechnik / Process Measurement Engineering	VL	DE/EN	2	SoSe	3	J	MP	
Prozessmesstechnik / Process Measurement Engineering	HÜ	DE/EN	1	SoSe	1	J	MP	
Regelungstechnische Methoden für die Medizintechnik / Feedback Control in Medical Technology	VL	DE	2	SoSe	3	J	MP	
Six Sigma Methodik im Qualitätsmanagement / Six Sigma	VL	DE	2	WiSe	3	J	KL	
Technische Dynamik / Applied Dynamics	VL	DE	2	SoSe	3	J	KL	
Zuverlässigkeit in der Maschinendynamik / Reliability in Engineering Dynamics	VL	EN	2	SoSe	2	J	KL	
Zuverlässigkeit in der Maschinendynamik / Reliability in Engineering Dynamics	UE	EN	1	SoSe	2	J	KL	

Legende:

¹P=Pflicht, WP=Wahlpflicht

²GM=Geschlossenes Modul, OM=Offenes Modul

³KL=Klausur, MT=Midterm, SA=Schriftliche Ausarbeitung, FFA=Fachtheoretisch-fachpraktische Arbeit, FFST=Fachtheoretisch-fachpraktische Studienleistung, MP=Mündliche Prüfung, RE=Referat, STA=Studienarbeit, ÜA=Übungsaufgaben, AB=Abschlussarbeit

⁴LP=Leistungspunkte

⁵VL=Vorlesung, SE=Seminar, UE=Gruppenübung, PBL=Projekt-/problembasierte Lehrveranstaltung, PR=Praktikum, PS=Projektseminar, HÜ=Hörsaalübung, IV=Integrierte Vorlesung

⁶DE=Deutsch, EN=Englisch, DE/EN=Deutsch und Englisch

⁷SWS=Semesterwochenstunden