

Exclosure to Subject Specific Regulations from
 18.07.2018
 for Master-Programme Mechatronics
 at TUHH
 Programme Director: Prof. Uwe Weltin
 Total: 120 CP
 Number of Specilisations to choose: 1



Course Scheme Master Mechatronics (IMPMEC)

Consolidated Version
 for Study Cohort: WiSe19/20
 en_head_sda
 and Approval of Chair from: 24.04.2019
 In Force on: 01.10.2019
 Out of Force on: 30.09.2022

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.

Information regarding the lectures are available in the TUHH modul manuals as well as in the course catalogue.

Re com. Term	Module						Exami nation			Course Work		
	Module Name (German / English)	Language	Module Responsibility	Institute	C/EC (1)	CM/OM (2)	CP (4)	Grade	Exami nation Form(3)	Compulsory	Course Work Type	Bonus (in %)
Core qualification Compulsory Courses: 60 LP Optional Courses: 0 LP												
1	Entwurf und Implementierung von Software-Systemen / Design and Implementation of Software Systems	EN	Prof. Renner	E-EXK2	C	CM	6	Y	KL			
1	Finite-Elemente-Methoden / Finite Elements Methods	EN	Prof. von Estorff	M-16	C	CM	6	Y	KL	N	MT	20
1	Robotik / Robotics	EN	Prof. Weltin	M-24	C	CM	6	Y	KL			
1	Technische Schwingungslehre / Vibration Theory	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	C	CM	6	Y	KL			
1	Theorie und Entwurf regelungstechnischer Systeme / Control Systems Theory and Design	EN	Prof. Werner	E-14	C	CM	6	Y	KL			
2	Mechatronische Systeme / Mechatronic Systems	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	C	CM	6	Y	KL	Y	FFST	0
3	Studienarbeit Mechatronics / Research Project Mechatronics		Prof. Weltin	M-24	C	CM	12	Y	STA			
1-3	Betrieb & Management / Business & Management	DE / EN	Prof. Meyer	W-1	C	OM	6	Selection out of seperatly published Catalogue				
1-3	Nichttechnische Ergänzungskurse im Master / Nontechnical Elective Complementary Courses for Master	DE / EN	Richter	0-TUHH	C	OM	6	Selection out of seperatly published Catalogue				
Specialisation Intelligent Systems and Robotics Compulsory Courses: 0 LP Optional Courses: 30 LP												
2	Angewandte Humanoide Robotik / Applied Humanoid Robotics	DE / EN	Göttsch	E-14	EC	CM	6	N	SA			
2	Approximation und Stabilität / Approximation and Stability	DE / EN	Prof. Lindner	E-10	EC	CM	6	Y	MP	Y	RE	0
2	Ausgewählte Themen der Schwingungslehre / Advanced Topics in Vibration	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	EC	CM	6	Y	KL			
2	Compiler für Eingebettete Systeme / Compilers for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	MP			

Module							Examination			Course Work		
Re com. Term	Module Name (German / English)	Language	Module Responsibility	Institute	C/EC (1)	CM/OM (2)	CP (4)	Grade	Examination Form(3)	Compulsory	Course Work Type	Bonus (in %)
2	Eingebettete Systeme / Embedded Systems	EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	KL	Y	FFST	10
2	Humanoide Robotik / Humanoid Robotics	DE	Göttisch	E-14	EC	CM	2	Y	RE			
2	Labor Cyber-Physical Systems / Lab Cyber-Physical Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	SA			
2	Lineare und Nichtlineare Systemidentifikation / Linear and Nonlinear System Identifikation	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	3	Y	MP			
2	Mustererkennung und Datenkompression / Pattern Recognition and Data Compression	EN	Prof. Grigat	E-2	EC	CM	6	Y	KL			
2	Nichtlineare Dynamik / Nonlinear Dynamics	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	EC	CM	6	Y	KL			
2	Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen / Numerical Treatment of Ordinary Differential Equations	DE / EN	Prof. Le Borne	E-10	EC	CM	6	Y	KL			
2	Optimale und robuste Regelung / Optimal and Robust Control	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	6	Y	MP			
2	Regelungstechnisches Praktikum A / Control Lab A	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	4	N	SA			
2	Regelungstechnisches Praktikum C / Control Lab C	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	3	N	SA			
2	Robotik und Navigation in der Medizin / Robotics and Navigation in Medicine	EN	Prof. Schlaefer	E-1	EC	CM	6	Y	KL	Y	SA	10
										Y	RE	10
2	Software für Eingebettete Systeme / Software for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Turau	E-17	EC	CM	6	Y	KL			
2	Systems Engineering / Systems Engineering	DE	Prof. God	M-25	EC	CM	6	Y	KL			
2	Technischer Ergänzungskurs für IMPMEC (laut FSPO) / Technical Complementary Course for IMPMEC (according to Subject Specific Regulations)		Prof. Weltin	M-24	EC	OM	6	according to Subject Specific Regulations				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative A: 12 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative A: 12 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	EC	OM	12	Selection out of Catalogue below				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative B: 6 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative B: 6 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	EC	OM	6	Selection out of Catalogue below				
3	3D Computer Vision / 3D Computer Vision	EN	Prof. Grigat	E-2	EC	CM	6	Y	KL			
3	Angewandte Statistik für Ingenieure / Applied Statistics	DE / EN	Prof. Morlock	M-3	EC	CM	6	Y	KL	Y	SA	0
3	Ausgewählte Themen der Mehrkörperdynamik und Robotik / Selected Topics in Multibody Dynamics and Robotics	DE	Prof. Seifried	M-13	EC	CM	6	Y	RE			
3	Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Advanced Topics in Control	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	6	Y	MP			
3	Digitale Bildanalyse / Digital Image Analysis	EN	Prof. Grigat	E-2	EC	CM	6	Y	KL			
3	Digitale Signalverarbeitung und Digitale Filter / Digital Signal Processing and Digital Filters	EN	Prof. Bauch	E-8	EC	CM	6	Y	KL			
3	Echtzeitsysteme / Real-Time Systems	EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	MP			

		Module					Examination			Course Work		
Re com. Term	Module Name (German / English)	Language	Module Responsibility	Institute	C/EC (1)	CM/OM (2)	CP (4)	Grade	Examination Form(3)	Compulsory	Course Work Type	Bonus (in %)
3	Intelligente Systeme in der Medizin / Intelligent Systems in Medicine	EN	Prof. Schlaefer	E-1	EC	CM	6	Y	KL	Y	SA	10
										Y	RE	10
3	Modellierung und Optimierung in der Dynamik / Modelling and Optimization in Dynamics	DE	Prof. Seifried	M-13	EC	CM	6	Y	MP			
3	Prozessautomatisierungstechnik / Industrial Process Automation	EN	Prof. Schlaefer	E-1	EC	CM	6	Y	KL	N	ÜA	10
3	Regelungstechnisches Praktikum B / Control Lab B	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	2	N	SA			
3	Seminar Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Seminar Advanced Topics in Control	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	2	Y	RE			
Specialisation System Design Compulsory Courses: 0 LP Optional Courses: 30 LP												
2	Ausgewählte Themen der Schwingungslehre / Advanced Topics in Vibration	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	EC	CM	6	Y	KL			
2	Boundary-Elemente-Methoden / Boundary Element Methods	EN	Prof. von Estorff	M-16	EC	CM	6	Y	KL	N	MT	20
2	Compiler für Eingebettete Systeme / Compilers for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	MP			
2	Einführung in Wellenleiter, Antennen und Elektromagnetische Verträglichkeit / Introduction to Waveguides, Antennas, and Electromagnetic Compatibility	DE / EN	Prof. Schuster	E-18	EC	CM	6	Y	MP			
2	Eingebettete Systeme / Embedded Systems	EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	KL	Y	FFST	10
2	Entwurf von Dependable Systems / Design of Dependable Systems	DE / EN	Prof. Fey	E-13	EC	CM	6	Y	MP	N	ÜA	0
2	Humanoide Robotik / Humanoid Robotics	DE	Göttsch	E-14	EC	CM	2	Y	RE			
2	Labor Cyber-Physical Systems / Lab Cyber-Physical Systems	DE / EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	SA			
2	Lineare und Nichtlineare Systemidentifikation / Linear and Nonlinear System Identifikation	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	3	Y	MP			
2	Methodisches Konstruieren / Mechanical Design Methodology	DE	Prof. Schlattmann	G-2	EC	CM	6	Y	MP			
2	Nichtlineare Dynamik / Nonlinear Dynamics	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	EC	CM	6	Y	KL			
2	Optimale und robuste Regelung / Optimal and Robust Control	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	6	Y	MP			
2	Regelungstechnisches Praktikum A / Control Lab A	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	4	N	SA			
2	Regelungstechnisches Praktikum C / Control Lab C	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	3	N	SA			
2	Software für Eingebettete Systeme / Software for Embedded Systems	DE / EN	Prof. Turau	E-17	EC	CM	6	Y	KL			
2	Systems Engineering / Systems Engineering	DE	Prof. God	M-25	EC	CM	6	Y	KL			
2	Technische Akustik I (Akustische Wellen, Lärmschutz, Psychoakustik) / Technical Acoustics I (Acoustic Waves, Noise Protection, Psycho Acoustics)	EN	Prof. von Estorff	M-16	EC	CM	6	Y	KL			

		Module					Examination			Course Work		
Re com. Term	Module Name (German / English)	Language	Module Responsibility	Institute	C/EC (1)	CM/OM (2)	CP (4)	Grade	Examination Form(3)	Compulsory	Course Work Type	Bonus (in %)
2	Technischer Ergänzungskurs für IMPMEC (laut FSPO) / Technical Complementary Course for IMPMEC (according to Subject Specific Regulations)		Prof. Weltin	M-24	EC	OM	6	according to Subject Specific Regulations				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative A: 12 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative A: 12 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	EC	OM	12	Selection out of Catalogue below				
2-3	Ausgewählte Themen der Mechatronik (Alternative B: 6 LP) / Selected Topics of Mechatronics (Alternative B: 6 LP)	DE / EN	Prof. Weltin	M-24	EC	OM	6	Selection out of Catalogue below				
3	Angewandte Statistik für Ingenieure / Applied Statistics	DE / EN	Prof. Morlock	M-3	EC	CM	6	Y	KL	Y	SA	0
3	Ausgewählte Themen der Mehrkörperdynamik und Robotik / Selected Topics in Multibody Dynamics and Robotics	DE	Prof. Seifried	M-13	EC	CM	6	Y	RE			
3	Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Advanced Topics in Control	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	6	Y	MP			
3	CMOS-Nanoelektronik mit Praktikum / CMOS Nanoelectronics with Practice	EN	Prof. Kuhl	E-9	EC	CM	6	Y	KL	Y	FFST	0
3	Echtzeitsysteme / Real-Time Systems	EN	Prof. Falk	E-13	EC	CM	6	Y	MP			
3	Lineare und Nichtlineare Wellen / Linear and Nonlinear Waves	DE / EN	Prof. Hoffmann	M-14	EC	CM	6	Y	KL			
3	Methoden der integrierten Produktentwicklung / Methods of Integrated Product Development	DE	Prof. Krause	M-17	EC	CM	6	Y	MP			
3	Mikrosystemtechnik / Microsystem Engineering	EN	Prof. Kasper	E-7	EC	CM	6	Y	KL	N	RE	10
3	Modellierung und Optimierung in der Dynamik / Modelling and Optimization in Dynamics	DE	Prof. Seifried	M-13	EC	CM	6	Y	MP			
3	Nichtlineare Strukturanalyse / Nonlinear Structural Analysis	DE / EN	Prof. Düster	M-10	EC	CM	6	Y	KL			
3	Regelungstechnisches Praktikum B / Control Lab B	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	2	N	SA			
3	Seminar Ausgewählte Themen der Regelungstechnik / Seminar Advanced Topics in Control	EN	Prof. Werner	E-14	EC	CM	2	Y	RE			
3	Technische Akustik II (Raumakustik, Berechnungsverfahren) / Technical Acoustics II (Room Acoustics, Computational Methods)	EN	Prof. von Estorff	M-16	EC	CM	6	Y	MP			
3-4	Praktischer Schaltungsentwurf analog und digital / Laboratory: Analog and Digital Circuit Design	DE	Prof. Kuhl	E-9	EC	CM	6	Y	KL			
Thesis Compulsory Courses: 30 LP Optional Courses: 0 LP												
4	Masterarbeit / Master Thesis		Professoren der TUHH	0-TUHH	C	CM	30	Y	AB			

Selected Topics of Mechatronics (Alternative A: 12 LP)

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

Selected Topics of Mechatronics (Alternative B: 6 LP)

Course					Examination			
Course Name (German / English)	Course Form LV(5)	Language (6)	SWS (7)	Sem. LV	CP (4)	Grade	Examination Form(3)	Additional information
Angewandte Automatisierung / Applied Automation	PBL	DE	3	SoSe	3	Y	MP	
Entwicklungsmanagement Mechatronik / Development Management for Mechatronics	VL	DE	2	SoSe	3	Y	MP	
Ermüdung und Schadenstoleranz / Fatigue & Damage Tolerance	VL	EN	2	WiSe	3	Y	MP	
Industrie 4.0 für Ingenieure / Industry 4.0 for engineers	VL	DE	2	SoSe	3	Y	KL	
Mikrocontrollerschaltungen - Realisierung in Hard- und Software / Microcontroller Circuits: Implementation in Hardware and Software	SE	DE	2	WiSe/SoSe	2	Y	SA	
Mikrosystemtechnologie / Microsystems Technology	VL	EN	2	WiSe	4	Y	MP	
Model-Based Systems Engineering (MBSE) mit SysML/UML / Model-Based Systems Engineering (MBSE) with SysML/UML	PBL	DE	3	SoSe	3	Y	SA	
Prozessmesstechnik / Process Measurement Engineering	VL	DE/EN	2	SoSe	3	Y	MP	
Prozessmesstechnik / Process Measurement Engineering	HÜ	DE/EN	1	SoSe	1	Y	MP	

Course					Examination			
Course Name (German / English)	Course Form LV(5)	Language (6)	SWS (7)	Sem. LV	CP (4)	Grade	Examination Form(3)	Additional information
Regelungstechnische Methoden für die Medizintechnik / Feedback Control in Medical Technology	VL	DE	2	SoSe	3	Y	MP	
Six Sigma Methodik im Qualitätsmanagement / Six Sigma	VL	DE	2	WiSe	3	Y	KL	
Technische Dynamik / Applied Dynamics	VL	DE	2	SoSe	3	Y	KL	
Zuverlässigkeit in der Maschinendynamik / Reliability in Engineering Dynamics	VL	EN	2	SoSe	2	Y	KL	
Zuverlässigkeit in der Maschinendynamik / Reliability in Engineering Dynamics	UE	EN	1	SoSe	2	Y	KL	

Explanation:

¹C=Compulsory, EC=Elective Compulsory

²CM=Compulsory Defined Module, OM=Optional Defined Module

³KL=Written exam, MT=Midterm, SA=Written elaboration, FFA=Subject theoretical and practical work, FFST=Subject theoretical and practical work, MP=Oral exam, RE=Presentation, STA=Study work, ÜA=Excercises, AB=Thesis

⁴CP=Credit Points

⁵VL=Lecture, SE=Seminar, UE=Recitation Section (small), PBL=Project-/problem-based Learning, PR=Practical Course, PS=Project Seminar, HÜ=Recitation Section (large), IV=Integrated Lecture

⁶DE=German, EN=English, DE/EN=German and English

⁷SWS=Contact hours