

detaillierter Studienablaufplan Wahlpflichtmodule Elektrotechnik, Studienrichtung Automatisierungs-, Mess- und Regelungstechnik (DPO 2013)

Stand: 27.01.2026

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	8. Semester	9. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen M...Modulnote PL...Prüfungsleistung	LP	Modulverant- wortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P				Dozent	
Eui-ET-E-IndAT (Eui-IST-E-IndAT) M1201-EA013	AT	Industrielle Automatisierungstechnik	3/1/0 PL			M = PL	5	PD Dr. Braune	
		Industrielle Automatisierungstechnik (???)	3/1/0			Klausur 120 min			EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
ET-12 01 21 M1201-1A110	AT	Projektierung von Automatisierungssystemen	2/2/2 2PL		60300	M = (PL1 + PL2) / 2	7	Prof. Urbas	
		CAE-Prozessautomatisierung (ProjAutom - CAE)	2/2/2			PL1 Klausur 120 min 60310 PL2 Projektarbeit 30 h 60330			EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
ET-12 08 20 M1208-1A120	AT, RT	Lasersensorik	4/1/1 2PL		60500	M = (6 PL1 + PL2) / 7	7	Prof. Czarske	
		Laser Metrology and Quantum Technology (Lasermesst.)	2/1/0			PL1 mdl. PL 40 min 60520			
		Mechatronische Lasersensoren (Mech.Lasersens.)	2/0/0						EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, EuiDR-8-Erg, PHY
		Praktikum Lasersensorik (Laserpraktikum)	0/0/1			PL2 Laborpraktikum 60540			EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, PHYSik
ET-12 13 10 M1213-1A130	RT	Nichtlineare Systeme und Prozessidentifikation	4/2/0 2PL		60900	M = (PL1 + PL2) / 2	7	Prof. Röbenack	
		Prozessidentifikation (Prozessident.)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 60920		Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDM-8-Mak
		Nichtlineare Regelungstechnik 1 (Nichtlin. RT1)	2/1/0			PL2 Klausur 120 min 60910		Winkler	EuiDE-8-RT, EuiDM-8-Mak

ET-12 01 11	AT	Industrielle Automatisierungstechnik – Aufbaumodul	3/3/0 2PL		61100	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5		Prof. Janschek	
M1201-1A140	AT	Entwurf eingebetteter Systeme (<i>EingebSysteme</i>)	1/1/0			PL2 Projektarbeit 15h 61120	7	Dyblenko, Braune	EuIDE-8-AT, EuIDI-6-AUT
	AT	Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge (<i>BahnLageReg</i>)	2/2/0			PL1 Klausur 120 min 61110		Dyblenko	EuIDE-8-AT, EuIDI-6-AUT, MW
ET-12 01 12	AT, RT	Robotik	2/1/0 PL	2/1/1 2PL	61300	M = (3 PL1 + 3 PL2 + PL3) / 7		Prof. Janschek	
M1201-1A150		Steuerung von seriellen Manipulatoren (<i>St. v. SerMani</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 61310	7		EuIDE-8-AT, EuIDE-8-RT, EuIDM-8-MMB, EuIDI-6-AUT
		Steuerung mobiler Roboter (<i>Steu.mob.rob.</i>)		2/1/1		PL2 Klausur 120 min 61320 PL3 Projektarbeit 20 h 61330			EuIDE-9-AT, EuIDE-9-RT, EuIDM-9-MMB, EuIDI-7-AUT
ET-12 01 13	AT, RT	Systementwurf		4/2/0 2PL	61500	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Janschek	
M1201-1A160		Mechatronische Systeme (<i>Mechatron.Syst.</i>)		2/1/0		PL1 Klausur 120 min 61520	7	Janschek, Roth	EuIDE-9-AT, EuIDE-9-RT, EuIDM-9-Mik, EuIDI-7-AUT
		Systementwurf komplexer Automatisierungssysteme (<i>Sys.ent.kom.AT-S.</i>)		2/1/0		PL2 Klausur 120 min 61510		Braune	EuIDE-8-AT, EuIDE-8-RT, EuIDI-7-AUT
ET-12 13 11	RT	Nichtlineare Regelungssysteme – Vertiefung	2/0/0 PL	2/1/0 PL	61700	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Röbenack	
M1213-1A170		Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (<i>Fla. + vert. Sys</i>)	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61710	7		EuIDE-8-RT, EuIDI-6-AUT, EuIDM-8-Mak
		Nichtlineare Regelungstechnik 2 (<i>Nichtlin. RT 2</i>)		2/1/0		PL2 Klausur 90 min 61720			EuIDE-9-RT, EuIDI-7-AUT, EuIDM-9-Mak
ET-12 01 20	AT	Mensch-Maschine-Systemtechnik		2/2/2 2PL	62100	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Urbas	
M1201-1A190		Mensch-Maschine-Systemtechnik (<i>Mensch-Masch-Syst</i>)		2/2/0		PL1 Klausur 120 min 62110	7		EuIDE-9-AT, EuIDI-7-AUT, EuIDM-9-Mik
		Projekt Mensch Maschine-Systemtechnik (<i>Mensch-Masch-Syst</i>)		0/0/2		PL2 Projektarbeit 30 h 62120			EuIDE-9-AT, EuIDI-7-AUT, EuIDM-9-Mik

ET-12 01 22	AT	Prozessführungssysteme	1/1/0 PL	2/2/0 2PL	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3	7	Prof. Urbas	
M1201-1A200	AT	Simulation und Optimierung (<i>Sim. u. Opt.</i>)		2/2/0		PL2 mdl. PL 30 min 62340 Projektarbeit 30 h 62330		Urbas	EuiDE-9-AT
	AT	Prozessanalyse und Versuchsplanung (<i>ProzAn u. VersPlan</i>)	1/1/0			PL1 Klausur 90 min 62320		Urbas	EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
ET-12 08 21	PMS	Photonische Messsystemtechnik		3/1/1 2PL oder 4/0/1 2PL	78300	M = (6 PL1 + PL2) / 7	7	Prof. Czarske	
M1208-1A210	AT, RT	Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot.Mess.</i>)		0/0/1		PL2 Projektarbeit 12 Wo. 78320			EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT
		Wahl 2 aus 3							
	AT, RT	Digitale Holographie und Bildverarbeitung (<i>Holografie</i>)		1/1/0		PL1 mdl. PL 40 min 78311			EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT
	AT, RT	Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (<i>LMFT</i>)		2/0/0					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDR-8-Erg, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob, IST, PHY
	AT, RT	Biomedical Laser Systems and Optogenetics (<i>Biomed. Systemt. u. Optogenetik</i>) [Lehrsprache Englisch]		2/0/0					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob, IST, PHY
ET-12 13 13	RT	Oberseminar Regelungs- und Steuerungstheorie		0/2/0 2PL	92700	M = (2 PL1 + PL2) / 3	4	Prof. Röbenack	
M1213-1H240		Oberseminar Regelungs- und Steuerungstheorie (<i>OS RST</i>)		0/2/0		PL1 Beleg 92720 PL2 Referat 20 min. 92710		Winkler	EuiDE-9-RT
ET-12 08 22	AT, RT	Oberseminar Messsystemtechnik	Angebot auch im SoSe	0/2/0 2PL	90300	M = (2 PL1 + PL2) / 3	4	Prof. Czarske	
M1208-1H200		Oberseminar Messsystemtechnik (<i>OS Messsystemt.</i>)		0/2/0		PL1 Beleg 90320 PL2 Referat 20 min. 90310		Czarske	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDE-9-ASK, EuiDE-9-NT1, EuiDE-9-NT2, EuiDE-9-PMS, EuiDE-9-ST

ET-12 01 23		Oberseminar Mensch-Maschine-Interaktion		0/2/0 2PL	90100	M = (2 PL1 + 3 PL2) / 5		Prof. Urbas	
M1201-1H110		Oberseminar Mensch-Maschine-Interaktion (OS MMI)		0/2/0		PL1 Beleg 90120 PL2 Referat 20 min. 90110	4		
ET-12 01 24		Oberseminar Automatisierungstechnik	Angebot auch im SoSe	0/2/0 2PL	92300	M = (2 PL1 + PL2) / 3		Prof. Janschek	
M1201-1H120		Oberseminar Automatisierungstechnik (OS AT)		0/2/0		PL1 Beleg 92320 PL2 Referat 20min. 92310	4		