

Detaillierter Studienablaufplan Hauptstudium Diplom Mechatronik (PO 2024)

Stand: 27.05.2026

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-M02G M1200-MM031	- Mechatronik im Maschinenbau	Fluid-Mechatronik in Industrieanwendungen		2/2/1 2 PL				M = (4 PL1 + PL2) / 5 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausurarbeit 180 min PL2 Portfolio 12 h	7	Prof. Weber, MW	
		Steuerungs- und Regelungstechnik pneumatischer Antriebe <i>(SRT pneum. Antr.)</i>		1/1/0						Prof. Weber, MW	EuiDM-6, MW
		Elektrohydraulische Antriebstechnik in Industrieanwendungen <i>(Elektrohydr. AT)</i>		1/1/0						Anders	
		Praktikum Fluidtechnik in Industrieanwendungen <i>(Prakt. Fluidtech.)</i>		0/0/1						Prof. Weber, MW	
Eul-MT-E-M03G1 M1200-MM033	- Mechatronik im Maschinenbau	Konstruktionswerkstoffe für Mechatroniker		2/0/2 PL				M = PL	5	Dr. Vetter	
		Konstruktionswerkstoffe <i>(Konstr.-WS/MT)</i>		2/0/2				PL Klausur 120 min Bonusleistung: Leistungsstandkontrolle 6 h			EuiDM-6
Eul-MT-E-NLRB (Eul-IST-E-NLRB) M1213-MM041	- Makromechatronik - Robotik	Nichtlineare Regelungstechnik Basiswissen		2/1/1 2 PL				M = (3 PL1 + PL2) / 4 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausur 120 min PL2 Portfolio 20 h	5	Prof. Röbenack	
		Nichtlineare Regelungstechnik Basiswissen <i>(???)</i>		2/1/1							EuiDM-6 EuiDI-6
Eul-MT-E-M05G M1202-MM036	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik - Robotik	Grundlagen Elektrische Antriebstechnik		4/2/0 PL				M = PL	7	Prof. Centner	
		Elektrische Antriebe <i>(Elektr. Antr.)</i>		2/1/0				PL Klausur 180 min		Prof. Centner	EuiDM-6
		Leistungselektronik 2 <i>(Leistungselekt. 2)</i>		2/1/0						Prof. Bernet	
INF-MT-C-SWT (INF-IST-E-SWT) M1200-GS034	- Robotik	Softwaretechnologie		2/2/0 PL				M = PL	5	Prof. Aßmann	
		Softwaretechnologie <i>(SWT)</i>		2/2/0				PL Klausur 120 min Bonusleistung zur Klausurarbeit: Übungsaufgaben 15 h			EuiDI-2 EuiDM-6
Eul-MT-C-NT (Eul-BMT-C-NT, Eul-ET-E-NT, Eul-IST-E-NT) M1210-GS020	- Robotik	Nachrichtentechnik		2/1/1 PL				M = PL	5	Prof. Fettweis	
		Nachrichtentechnik <i>(Grdl. Nachrichtentechnik)</i>		2/1/1				PL Klausur 120 min Bonusleistung zur Klausurarbeit: Übungsaufgaben 20 h		(Dr. Rave 2. Prüfer)	EuiDE-4, EuiDM-6, EuiDI-6, EuiDB-6, EW, Mathematik
Eul-MT-E-A01G2 M1200-MM002	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik	Grundlagen der Automobiltechnik – Gesamtfahrzeugfunktionen		2/1/2 PL				M = PL	5	Prof. Prokop	
		KFZ II - Gesamtfahrzeugfunktionen <i>(Kfz II/Ges.fzg.f.)</i> Laborpraktikum Automobiltechnik <i>(???)</i>		2/1/0 0/0/2				PL Klausur 210 min			EuiDM-6

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A03G	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Simulation von und experimentelle Studien an Verbrennungsmotoren		2/0/0 2 SWS Seminare PL				M = PL	5	Prof. Atzler	
M1200-MM010		Simulation von Verbrennungsmotoren (Simul.Verbr.Mot)		2/1/0				PL Klausur 240 min			EuiDM-6
		Experimentelle Studien an Verbrennungsmotoren (???)		0/0/2							
Eul-MT-E-A03A3 (siehe Anmerkung Nr. 1 unten)	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Mechatronische Systeme an und der Betrieb von CO2-neutralen Verbrennungsmotoren		4/0/1 2 PL				M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO	5	Prof. Atzler	
M1200-MM008		Ausgewählte Kapitel der Verbrennungsmotoren Fahrzeugelektronik (Fzg.elektronik)		2/0/0				PL1 Klausur 240 min			EuiDM-6
				2/0/1				PL2 unbenotetes Portfolio 20 h			
Eul-MT-E-A08G1	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Roboterkinematik und Roboterführungsgetriebe		3/1/0 PL				M = PL	5	Prof. Beiteltschmidt	
M1200-MM019		Roboterkinematik (Roboter-Kinemat.)		3/1/0				PL Klausur 150 min			EuiDM-6
		Roboterführungsgetriebe (Roboterf.getr.)									
Eul-MT-E-EMS (Eul-ET-E-EMS, Eul-HST-E-EMS)	- Mikromechatronik - Robotik	Elektromechanische und mikroelektromechanische Systeme		2/2/1 2 PL				M = (3 PL1 + PL2) / 4	7	Prof. Marschner	
M1212-EM007		Elektromechanische Netzwerke (El.mech. Netzw.)		2/1/0				PL1 Klausur 120 min, bei bis zu 10 TN mdl. PL Gruppenprüfung 20 min pro Person			EuiDE-8-HMT, EuiDI-6-MES, EuiDM-6
		Entwurf und Simulation von Mikrosystemen (Mikrosysteme - Simulation) Anwendung kombinierter Simulation (Komb.Simul.)		0/0/1 0/1/0				PL2 Portfolio 8 h			
Eul-MT-E-MuST (Eul-ET-C-MuST, Eul-HST-E-MuST)	- Mikromechatronik - Robotik	Mess- und Sensortechnik		2/1/1 2 PL				M = (4 PL1 + PL2) / 5 PL1 ist bestehensrelevant!	5	Prof. Czarske	
M1208-EA006		Digitale Optische Messtechnik und Deep Learning (???)		2/1/0				PL1 Klausur 120 min			EuiDE-6-AMR, EuiDM-6, EuiDI-6
		Neuronale Netze in der Bildverarbeitung (???)		0/0/1				PL2 Portfolio 20 h			01/MA-ET/AMR
Eul-MT-E-EnFWP (Eul-ET-E-EnFWP)	- Mikromechatronik	Entwicklung feinwerktechnischer Produkte		4/0/2 2 PL				M = (2 PL1 + PL2) / 3 Beide PL sind bestehensrelevant!	7	Prof. Lienig	
M1205-EG011		Produktentwicklung (Produktentwick.)		2/0/0				PL1 Klausur 180 min			EuiDE-8-EKT, EuiDM-6 EuiDE-8-BMT, Wiwi
		Aktorik für die Gerätetechnik (Aktorik GT)		2/0/2				PL2 Portfolio 24 h			EuiDE-8-EKT, EuiDE-8-AVT, EuiDE-8-BMT, EuiDE-8-EKT, EuiDM-6

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eui-MT-E-M01G M1200-MM029	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Robotik	Grundlagen Mehrkörpersysteme Kinematik und Kinetik der Mehrkörpersysteme (Kinematik MKS) (Lehrsprache Deutsch und Englisch) Einbindung Elastischer Mehrkörpersysteme (Elastische MKS)				3/2/0 PL		M = PL PL Klausur 150 min	7	Prof. Beiteltschmidt	EuiDM-8-FZ
Eui-MT-E-M03V M1200-MM035	- Mechatronik im Maschinenbau	System- und Informationsfluss-Modellierung vorübergehend noch 2 LV in dem Modul Synthese und Analyse von CAD-Modellen (V S+A Prod.modelle) Produktdatenmanagement (Produktdatenman.) zukünftig System- und Informationsfluss-Modellierung (???)				2/2/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Dr. Saske	EuiDM-8-MMB
Eui-MT-E-RTV (Eui-ET-E-RTV, Eui-IST-E-RTV) M1213-EA015	- Makromechatronik - Robotik	Regelungstechnik Vertiefung Regelungstechnik 2 (RT 2)				2/2/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDI-8-ASR, EuiDM-8-Mak
Eui-MT-E-PRID (Eui-ET-C-PRID, Eui-IST-E-PRID) M1213-EA008	- Makromechatronik - Robotik	Prozessidentifikation Prozessidentifikation (Prozessident.)				2/2/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack (Dr. Winkler 2. Prüfer)	EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mak, EuiDI-8-ASR 01/MA-ET/AMR
Eui-MT-E-OptMR (Eui-ET-E-OptMR, Eui-IST-E-OptMR) M1213-EA014	- Makromechatronik - Robotik	Optimale und Mehrgrößenregelung Optimale Steuerung und Regelung von Prozessen (Optim.Steu.???) Regelung von Mehrgrößensystemen (Anal. Ent. Mehrgr.???)				4/0/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack (Dr. Winkler 2. Prüfer)	EuiDE-8-RT, EuiDI-8-ASR, EuiDM-8-Mak
Eui-MT-E-M05V (siehe Anmerkung Nr. 2 unten) M1202-MM037	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechatronik - Robotik	Vertiefung Elektrische Antriebstechnik Elektromaschinendynamik (???) Direktantriebe und Magnetsysteme (Direktantriebe)				4/0/2 2 PL		M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL2 ist bestehensrelevant! PL1 mdl. PL als Einzelprüfung 45 min PL2 Komplexe Leistung 60 h	7	Prof. Hofmann	EuiDE-8-LeA EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO EuiDE-8-LeA EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO
Eui-MT-E-M08 (siehe Anmerkung Nr. 3 unten) M1202-MM038	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Elektrische Fahrmotoren Entwurf und Berechnung elektrischer Maschinen (Ent.Ber.Masch.) Elektrische Fahrzeug- und Traktionsantriebe (Elek.Fahrz.Antr.)				4/1/1 2 PL		M = (7 PL1 + 3 PL2) / 10 PL1 mdl. PL als Einzelprüfung 45 min PL2 Komplexe Leistung 30 h	7	Prof. Hofmann	EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-PLT (Eul-ET-C-PLT)	- Mikromechatronik	Prozessleittechnik				2/0/0, 2 SWS Projekte PL		M = PL		Prof. Urbas	
M1201-EA009		Prozessleittechnik 1 (Proz.leitt. I)				2/0/0 2 SWS Projekte		PL Portfolio 16 h	5	Adam, Robert	EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mik, 02/MA-ET/AMR, VNT
Eul-MT-E-M11G	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Robotik	Vernetzung und Kommunikation				2/1/1 2 PL		M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO		Prof. Bäker	
M1200-MM039		Vernetzung und Kommunikation im Fahrzeug (Vern. Sys. Fzg.komm.)				2/0/0		PL1 Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Gruppenprüfung 20 min	5		EuiDM-8-FZ EuiDM-8-RO
		Übung Automatisiertes Fahren (???)				0/1/0					
		Laborpraktikum Automatisiertes Fahren (???)				0/0/1		PL2 unbenotetes Portfolio 20 h			
Eul-MT-E-A01G3 M1200-MM003	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechatronik	Grundlagen der Automobiltechnik - Funktionale Auslegung von Fahrzeugen				2/2/0 PL		M = PL	5	Prof. Prokop	
		KFZ III - Funktionale Auslegung von Fahrzeugen (???)				2/2/0		PL Klausur 180 min			EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak
Eul-MT-E-A05G	- Makromechatronik	Grundlagen Luft- und Raumfahrttechnik				0/2/2 PL		M = PL		Dr. Biertümpfel	
M1200-MM011						0/2/0		PL Hausarbeit 100 h	7		EuiDM-8-Mak
						0/0/2					
Eul-MT-E-BLRRF (Eul-ET-E-BLRRF, Eui-IST-E-BLRRF) M1201-EA011	- Makromechatronik	Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge				2/2/0 PL		M = PL		Prof. Janschek	
		Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge (BahnLageReg)				2/2/0		PL Klausur 120 min	5	PD Dr. Braune	EuiDE-8-AT, EuiDM-8-Mak, EuiDI-8-ASR, MW
Eul-MT-E-A06G	- Mechatronik im Maschinenbau	Grundlagen Mobile Arbeitsmaschinen				4/2/0 2 PL		M = (2 PL1 + PL2) / 3		Prof. Herlitzius	
M1200-MM012		Konstruktive Gestaltung typischer Baugruppen (Gest.typ.Baugr.)				2/2/0		PL1 Klausur 180 min	7	Prof. Herlitzius	EuiDM-8-MMB
		Antriebs- und Lenksysteme mobiler Arbeitsmaschinen (???)				2/0/0		PL2 mdl. PL als Gruppenprüfung 45 min		Schmidt	
Eul-MT-E-A07G	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Grundlagen Bewegungsgeführte Maschinensysteme				3/2/0 PL		M = PL		Prof. Ihlenfeldt	
M1200-MM016		Grundlagen Bewegungsgeführte Maschinensysteme (Bew.gef.Masch.GL)				3/2/0		PL Klausur 120 min	7		EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob
Eul-MT-E-MeMIR (Eul-ET-E-MeMIR)	- Mikromechatronik - Robotik	Medizinische und Miniaturrobotik				3/0/1 2 SWS Seminare		M = (2 PL1 + PL2) / 3		Prof. Richter	
M1212-EM008		Medizinische und Miniaturrobotik (???)				2/0/0		PL1 Klausur 120 min, bei bis zu 15 TN mdl. PL 30 min	7	Richter	EuiDE-8-HMT, EuiDM-8-???
		Entwurf miniaturisierter robotischer Strukturen (???)				1 Seminar 1/0/0				Marschner	EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDI-8
		Praktikum Medizinische und Miniaturrobotik (???)				1 Seminar 0/0/1		PL2 Portfolio 60 h		Richter	

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-StMan (Eul-ET-E-StMan, Eul-IST-E-StMan) M1201-EA016	- Robotik	Steuerung von seriellen Manipulatoren				2/1/1 2-PL		M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL	7	Prof. Janschek	EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob, EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDI-8
		Steuerung von seriellen Manipulatoren (St. v. SerMani)				2/1/1		PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h Bonusleistung zur Klausurarbeit: Praktikumsleistungskontrolle 15 h			
Eul-MT-E-A09G M1200-MM022	- Mechatronik im Maschinenbau	Grundlagen Spezielle Fertigungsmethoden				3/1/1 2 PL		M = (3 PL1 + PL2) / 4	7	Prof. Lasagni	EuiDM-8-MMB
		Lasertechnik (Lasertechnik)				2/0/0		PL1 Klausur 150 min			
		Plasmatechnik (Plasmatechnik)				1/1/0		PL2 Portfolio 22 h			
		Praktikum Lasertechnik				0/0/1					
Eul-ET-E-SimGT (Eul-MT-E-SimGT) M1205-EG012	- Robotik	Simulation in der Gerätetechnik				2/4/0 PL		M = PL	7	Prof. Lienig	EuiDE-8-AVT, EuiDE-8-BMT, EuiDE-8-EKT, EuiDE-8-BEI,
		Finite Elemente Methode (FEM)				1/2/0		PL Portfolio 90 h			
		Optimierung (Optimierung)				1/2/0					
Eul-MT-E-A12G M1207-MM025	- Robotik	Grundlagen Biomedizintechnik für Studierende der Mechatronik				6/0/0 PL		M = PL	7	Prof. Malberg	EuiDM-8-Mik, EuiDE-8-BMT, EuiDM-8-Mik, INF, Wiwi, EuiDM-8-Mik, EuiDB-4, EuiDE-8-BMT, EuiDM-8-Mik, INF, Wiwi, Phy
		Grundlagen der Physiologie und Medizin (Grdl. Physio.u.Med.)				2/0/0		PL Klausur 120 min			
		Biomedizinische Technik II				2/0/0					
		Biosignale und Monitoring (Biosig.u.Monit.)				2/0/0					
Eul-ET-E-AdLas (Eul-IST-E-AdLas, Eul-MT-E-AdLas) M1208-EA010	- Mikromechatronik - Robotik	Adaptive Lasersensorik				4/1/1 2 PL		M = (6 PL1 + PL2) / 7 Beide PL sind bestehensrelevant!	7	Prof. Czarske	EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, Eui-DI-8, PHY
		Laser Metrology and Quantum Technology (Lasermesst.)				2/1/0		PL1 mdl. PL 30 min			
		Mechatronische Lasersensoren (Mech.Lasersens.)				2/0/0		PL2 Portfolio 20 h			
		[Lehrsprache Deutsch] Praktikum Lasersensorik (Laserpraktikum) [Lehrsprache Deutsch oder Englisch]				0/0/1					
Eul-MT-E-A11V M1212-MM024	- Mikromechatronik - Robotik	Mikrosystemtechnik				2/0/0	2/0/2 2 PL	M = (2 PL1 + PL2) / 3	7	Prof. Richter	EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, EuiDR-8-Erg, MA-ET/MEL, EuiDM-9-Mik, EuiDM-8-Rob, Phy, EuiDM-9-Mik, EuiDM-8-Rob
		Werkstoffe der Mikrosystemtechnik für Mechatroniker (Werkstoffe MST Mechatroniker)				2/0/0		PL1 Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Einzelprüfung 20 min			
		Mikrosysteme für Mechatronik und Feinwerktechnik (Mikrosysteme)					2/0/0	PL2 Portfolio 12 h			
		Praktikum Mikrosysteme (MST/Werkstoffe)					0/0/2				

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eui-MT-E-A03A4 (siehe Anmerkung Nr. 4 unten)	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Fahrzeugelektronik und Diagnose				2/0/1	1/0/1 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO PL1 Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Gruppenprüfung 20 min PL2 unbenotetes Portfolio 30 h	5	Prof. Bäker	
M1200-MM009		Fahrzeugelektronik (Fzg.elektronik)				2/0/1					EuiDM-8-FZ
		Diagnose in mechatronischen Fahrzeugsystemen (Diagn.m.Fzgsyst)					1/0/1				EuiDM-9-FZ
Eui-MT-E-A14G	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Vernetzte automatisierte Mobilität					2/1/1 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO PL1 Klausur 120 min PL2 unbenotetes Portfolio 20 h; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Gruppenprüfung 20 min	5	Prof. Bäker	
M1200-MM042		Automatisiertes und vernetztes Fahren (Vern.autom.Mobi)					2/1/1				EuiDM-9-FZ
Eui-MT-E-M01V	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Robotik	Vertiefung Mehrkörpersysteme					3/3/0 2 PL	M = (9 PL1 + PL2) / 10 PL1 ist bestehensrelevant! PL1 Klausur 150 min PL2 Hausarbeit 16 h	7	Prof. Beitel Schmidt	
M1200-MM030		Regelung von Mehrkörpersystemen (Reg. MKS)					1/1/0				EuiDM-9-FZ
		Gekoppelte Simulation/ Echtzeitsimulation (Gek. Simulation)					2/0/0				EuiDM-9-Rob
		Praktikum Mehrkörpersimulation (Übung) (Übung/Prakt.MKS)					0/2/0				
Eui-MT-E-M02V	- Mechatronik im Maschinenbau	Fluid-Mechatronik in mobilen Anwendungen					3/1/1 2 PL	M = (4 PL1 + PL2) / 5 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausur 180 min PL2 Portfolio 12 h	7	Prof. Weber	
M1200-MM032		Mobilhydraulische Systeme (Mobilhydraulik)					2/1/0				EuiDM-9-FZ
		Steuerungen, Softwareentwicklung, Sicherheit in mobilen Anwendungen (Steu./Softw./Sich.)					1/0/0				EuiDM-9-Rob
		Praktikum Fluid-Mechatronik in mobilen Anwendungen (Prakt. Fluidtechn.)					0/0/1				
Eui-MT-E-M03G2	- Mechatronik im Maschinenbau	Methoden in der Produktentwicklung					2/2/0 2 PL	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL1 ist bestehensrelevant! PL1 Klausur 120 min PL2 Hausarbeit 40 h	5	Prof. Paetzold-Byhain	
M1200-MM034		Methoden in der Produktentwicklung (???)					2/2/0				EuiDM-9-MMB
Eui-MT-E-NLRV (Eui-ET-E-NLRV, Eui-HST-E-NLRV)	- Makromechatronik - Robotik	Nichtlineare Regelungstechnik Vertiefung					4/2/0 2 PL	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h	7	Prof. Röbenack	
M1213-EA021		Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (Fla. + vert. Sys)					2/1/0				EuiDE-9-RT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mak, EuiDM-9-Rob
		Nichtlineare Regelungstechnik 2 (Nichtlin. RT 2)					2/1/0				
Eui-MT-E-MMST (Eui-ET-E-MMST, Eui-HST-E-MMST)	- Mikromechatronik	Mensch-Maschine-Systemtechnik					2/0/0, 2 SWS Projekte PL	M = PL PL Portfolio 16 h	5	Prof. Urbas	
M1201-EA019		Mensch-Maschine-Systemtechnik (Mensch-Masch-Syst)					2/0/0 2 SWS Projekte				EuiDE-9-AT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-MoSiM <i>M1201-MM040</i>	Mikromechatronik	Modellbildung und Simulation					3/2/1 2 PL	M = (3 PL1 + PL2) / 4	7	Prof. Janschek (Dr. Dyblenko 2. Prüfer)	EuiDE-9-AT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik
		Modellbildung und Simulation (???)					3/2/1	PL1 Klausur 180 min PL2 Komplexen Leistung 40 h			
Eul-MT-E-MTSys (Eul-ET-E-MTSys, Eul-IST-E-MTSys) <i>M1201-EA018</i>	Mikromechatronik	Mechatronische Systeme					2/1/1 2 PL	M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL	5	Prof. Janschek	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Mik, EuiDI-7
		Mechatronische Systeme (Mechatron.Syst.)					2/1/1	PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h			
Eul-MT-E-SysAT (Eul-ET-E-SysAT, Eul-IST-E-SysAT) <i>M1201-EA025</i>	Mikromechatronik	Systementwurf komplexer Automatisierungssysteme					2/1/1 2/2/0 2 PL	M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL	5	PD Dr. Braune	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDI-7 EuiDM-9-Mik
		Systementwurf komplexer Automatisierungssysteme (Sys.ent.kom.AT-S.)					2/1/1 2/2/0	PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h Bonusleistung zur Klausurarbeit: Lösen von Übungsaufgaben 15 h			
INF-MT-E-SWTP (INF-IST-C-SWTP) <i>M1200-GS035</i>	Robotik	Softwaretechnologie-Projekt					0/0/4 PL	M = „bestanden“ oder „nicht bestanden“	6	Prof. Aßmann	EuiDI-3 EuiDM-9-Rob
		Softwaretechnologie-Projekt (P SWT)					0/0/4	unbenotete Komplexe Leistung 100 h			
Eul-MT-E-A01G1 <i>M1200-MM001</i>	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik	Grundlagen der Automobiltechnik - Komponenten und Subsysteme von Fahrzeugen					2/2/0 PL	M = PL	5	Prof. Prokop	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak
		Komponenten und Subsysteme von Fahrzeugen (???)					2/2/0	PL Klausur 120 min			
Eul-MT-E-A02G <i>M1200-MM004</i>	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik	Grundlagen Schienenfahrzeuge					4/1/0 PL	M = PL	5	Prof. Stephan	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak
		Grundlagen der Schienenfahrzeugtechnik Grundlagen der Triebfahrzeugtechnik					2/1/0 2/0/0	PL Klausur 180 min			
Eul-MT-E-A02V <i>M1200-MM005</i>	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik	Schienenfahrzeuge Simulation					3/1/0 PL	M = PL	7	Dr. Quarz Prof. Stephan	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak
		Elektrische Bahnen Mehrkörpersimulation in der Fahrzeugtechnik (MKS Fahrzeugt.)					2/0/0 1/1/0	PL Klausur 90 min			
Eul-MT-E-A03A1 (siehe Anmerkung Nr. 5 unten) <i>M1200-MM006</i>	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität	Grundlagen Verbrennungsmotoren und Antriebs- systeme					4/0/0 PL	M = PL	5	Prof. Atzler Atzler Schlecht	EuiDM-9-FZ
		Grundlagen der Verbrennungsmotoren (Gdl. V.motoren) Grundlagen der Antriebssysteme (???)					2/0/0 2/0/0	PL Klausur 240 min			

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A03A2 (siehe Anmerkung Nr. 6 unten)	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Erweiterte Grundlagen der CO2-neutralen Verbrennungsmotoren					3/1/0 PL	M = PL	5	Prof. Atzler	EuiDM-9-FZ
M1200-MM07		Grundlagen der Verbrennungsmotoren (Gdl. V.motoren)					2/0/0	PL Klausur 240 min			
		Erweiterte Grundlagen der Verbrennungsmotoren (???)					1/0/0				
		Laborpraktikum Verbrennungsmotoren (???)					1/0/1				
Eul-MT-E-A04G ???	- Makromechatronik - Robotik	Bewegungssteuerung- Modellierung und Regelung elektrischer Antriebe					4/2/1 2 PL	M = (5 PL1 + 2 PL2) / 7 PL2 ist bestehensrelevant! M = (7 PL1 + 3 PL2) / 10	7	Prof. Centner	EuiDM-9-Mak
		Modellierung und Regelung elektrischer Antriebe					4/1/1 2 PL	PL1 mdl. PL 45 min PL2 Komplexe Leistung 30 h			
M1202-EE022		Automatisierte Antriebe (Automat. Antr.)					2/1/1	PL1 mdl. PL als Einzelprüfung 45 min			
		Elektromaschinendynamik (EMD)					2/1/0	PL2 Komplexe Leistung 30 h			
Eul-MT-E-A06V1 M1200-MM014	- Makromechatronik	Vertiefung Luftfahrttechnik					3/2/0 PL	M = PL	7	Prof. Markmiller	EuiDM-9-Mak
		Einführung in die Luftfahrzeugsysteme					2/1/0	PL Klausur 180 min			
		Flugzeughydraulik					1/1/0				
Eul-MT-E-A06V2 M1200-MM015	- Makromechatronik	Vertiefung Raumfahrttechnik					3/1/0 PL	M = PL	7	Dr. Schmiel	EuiDM-9-Mak
		Raumfahrtelektronik und Software					1/0/0	PL Klausur 180 min			
		Energiesysteme für Raumfahrzeuge (Energieanl. RFZ)					2/1/0				
Eul-MT-E-A06V M1200-MM013	- Mechatronik im Maschinenbau	Mobile Arbeitsmaschinen- Off road-Fahrzeugtechnik- Analyse					2/1/2 2 PL 2/1/1 PL	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5	7 5	Prof. Will	EuiDM-9-MMB
		Mobile Arbeitsmaschinen - Simulation und Experimentelle Analyse in der Maschinenentwicklung						PL1 Klausur 90 min			
		Modellbildung und Simulation mobiler Arbeitsmaschinen						PL2 Portfolio 24 h			
		Modellbildung und Simulation von Mobilen Arbeitsmaschinen (???)					2/1/0				
	- Mechatronik im Maschinenbau	Analyse und experimentelle Simulation des Maschineneinsatzes					0/0/2		5	Prof. Herlitzius	
		Experimentelle Analyse von Mobilen Arbeitsmaschinen (Analyse/exp. Sim.)					0/0/1				
Eul-MT-E-A07V M1200-MM018		Vertiefung Bewegungsgeführte Maschinensysteme					2/2/0 PL	M = PL			
		Grundlagen Verhaltensanalyse (GL Verh.analyse)					2/2/0	PL Klausur 120 min			
Eul-MT-E-A08G2 M1200-MM020	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Flugrobotik					2/3/0 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2	5	Prof. Beiteltschmidt	
		Flugrobotik (???)					2/3/0	PL1 Klausur 90 min PL2 Komplexe Leistung 30 h			

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A08V M1200-MM021	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Robotik Handhabungs- und Robotertechnik Montagetechnik- und systeme					3/2/2 2 PL 2/1/2 1/1/0	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7 PL1 Klausurarbeit 120 min PL2 Portfolio 1,5 h	7	Prof. Schmale	EuiDM-9-MMB EuiDM-9-Rob
Eul-MT-E-A09V M1200-MM023	- Mechatronik im Maschinenbau	Vertiefung Spezielle Fertigungsmethoden Generative Fertigungstechnik (<i>Generative FT</i>) Nanotechnologien (<i>Nanotechnologien</i>) Praktikum Spezielle Fertigungstechnik					3/1/2 2 PL 2/0/0 1/1/0 0/0/2	M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL1 Klausur 150 min PL2 Portfolio 30 h	7	Prof. Lasagni	EuiDM-9-MMB
Eul-MT-E-StRob (Eul-ET-E-StRob, Eul-Ist-E-StRob) M1201-EA024	- Robotik	Steuerung mobiler Roboter Steuerung mobiler Roboter (<i>Steu.mob.rob.</i>)					2/1/1 2 PL 2/1/1	M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h Bonusleistung zur Klausurarbeit: Praktikumsleistungskontrolle 15 h	5	Prof. Janschek	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Rob, EuiDM-9-MMB EuiDI-7
Eul-MT-E-A12V M1207-MM026	- Mikromechatronik	Vertiefung Biomedizintechnik Biomedizinische Technik (<i>Biomed. Techn.</i>) Diagnostische und therapeutische Systeme (<i>DTS</i>) (<i>DTS-03-Prak.</i>)					4/1/1 2 PL 2/1/0 2/0/1	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7 PL1 Klausurarbeit 120 min PL2 Portfolio 1,5 h	7	Prof. Malberg	MA-ET/GMM, EuiDM-9-Mik, INF, Phy, WiWi
Eul-MT-E-GerKo (Eul-ET-E-GerKo) M1205-EG016	- Mikromechatronik	Gerätekonstruktion Entwicklungsmethoden für die Gerätetechnik (<i>Entw. Gerätetech.</i>) Baugruppenentwicklung (<i>BG-Entwicklung</i>)					2/0/4 2 PL 2/0/0 0/0/4	M = (PL1 + PL2) / 2 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausur 90 min PL2 Portfolio 50 h	7	Prof. Lienig	EuiDE-9-AVT, EuiDE-9-BMT, EuiDE-9-EKT, EuiDM-9-Mik,
Eul-MT-E-PhoMT (Eul-ET-E-PhoMT, Eul-Ist-E-PhoMT) M1208-EA022	- Mikromechatronik - Robotik	Photonische Messsystemtechnik Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot.Mess.</i>) Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (<i>LMFT</i>)					2/0/2 2 PL 0/0/2 2/0/0	M = (PL1 + PL2) / 2 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 mdl. PL 20 min PL2 Komplexe Leistung 40 h	5	Prof. Czarске	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-ComLS (Eul-ET-E-ComLS, Eul-IST-E-ComLS, Eul-NES-E-ComLS) M1208-EA017	- Mikromechatronik - Robotik	Computational Laser Systems					3/1/0 PL	M = PL	5	Prof. Czarke	
		Digitale Holographie und Bildverarbeitung Digital Holography and Image Processing (Holografie) [Lehrsprache Deutsch oder Englisch]					1/1/0	PL mdl. PL 30 min			EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDE-9-PMS, EuiDI-7, EuiDE-9-A1,
		Biomedical Laser Systems and Optogenetics (Biomed. Systemt. u. Optogenetik) [Lehrsprache Deutsch oder Englisch]					2/0/0				EuiDE-9-RT, EuiDE-9-PMS, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob.
Eul-MT-E-A14V M1200-MM027	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Elektrifizierte Mobilität					4/1/1 2 PL	M = PL unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 der PO	7	Prof. Bäker	
		Energiemanagement und Betriebsstrategien für mobile und stationäre Energiesysteme (E.mon.+B.strat.)					2/0/0	PL1 Klausur 120 min			EuiDM-9-FZ
		Laborpraktikum Energiespeicher (???)					0/0/1	PL2 unbenotetes Portfolio 20 h			
		Entwurf mechatronischer Fahrzeugsysteme (???)					2/0/0				
		Übung Entwurf mechatronischer Fahrzeugsysteme (???)					0/1/0				
Eul-MT-E-EBZPX (Eul-RES-E-EBZPX) M1200-MM028	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Elektrolyse,- Brennstoffzellen- und Power-to-X-Systeme					4/2/0 PL	M = PL	7	Dr. Jahn	
		Elektrolyse,- Brennstoffzellen- und Power-to-X-Systeme (???)					4/2/0	PL Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Einzelprüfung 30 min			EuiDM-9-FZ, EuiDR-9-H2

- 1: Das Modul "Mechatronische Systeme an und der Betrieb von CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Fahrzeugelektronik und Diagnose" gewählt wurde.
- 2: Das Modul "Vertiefung Elektrische Antriebstechnik" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Elektrische Fahrmotoren" gewählt wurde.
- 3: Das Modul "Elektrische Fahrmotoren" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Vertiefung Elektrische Antriebstechnik" gewählt wurde.
- 4: Das Modul "Fahrzeugelektronik und Diagnose" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Mechatronische Systeme an und der Betrieb von CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" gewählt wurde.
- 5: Das Modul "Grundlagen Verbrennungsmotoren und Antriebssysteme" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Erweiterte Grundlagen der CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" gewählt wurde.
- 6: Das Modul "Erweiterte Grundlagen der CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Grundlagen Verbrennungsmotoren und Antriebssysteme" gewählt wurde.