

detaillierter Studienablaufplan Mechatronik, Wahlpflichtprofil Mechatronik im Maschinenbau (DPO 2013), Hilfsmittel zur Planung								
Stand: 27.01.2026								
Modul-Nr./CN	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	8. Semester	9. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen M...Modulnote PL...Prüfungsleistung	LP	Modul- verantwortlicher Dozent	Studentensets
		V/Ü/P	V/Ü/P					
Methoden								
MT-M02-G (MB-AKM-15)	Fluid-Mechatronik in Industrieanwendungen (Fluidtechnische Systeme Grundlagen)	2/2/1		110600	M = (4 PL1 + PL2) / 5	7	Prof. Weber	
M1200-3M030	Steuerungs- und Regelungstechnik pneumatischer Antriebe (SRT pneum. Antr.)	1/1/0			PL1 Klausur 180 min 110640		MW, Weber	EuiDM-8-MMB, MW
	Elektrohydraulische Antriebstechnik in Industrieanwendungen (Elektrohydr. AT)	1/1/0					MW, Anders	EuiDM-8-MMB, MW
	Praktikum Fluidtechnik in Industrieanwendungen (Prakt.Fluidtech.)	0/0/1			PL2 Laborpraktikum 110650		MW, Weber/Ass.	EuiDM-8-MMB, MW
MT-M02-V (MB-AKM-23)	Fluid-Mechatronik in mobilen Anwendungen (Fluidtechnische Systeme Vertiefung)		3/1/1	110800	M = (4 PL1 + PL2) / 5	7	Prof. Weber	
M1200-3M040	Mobilhydraulische Systeme (Mobilhydraulik)		2/1/0		PL1 Klausur 180 min 110840		MW, Weber	EuiDM-9-MMB
	Steuerungen, Softwareentwicklung, Sicherheit in mobilen Anwendungen (Steu/Softw/Sich.)		1/0/0				MW, Neubert, Lautner	EuiDM-9-MMB
	Praktikum Fluid-Mechatronik in mobilen Anwendungen (Prakt. Fluidtechn.)		0/0/1		PL2 Laborpraktikum 110850		MW, Weber/Ass.	EuiDM-9-MMB

Eul-MT-E-M03G1 M1200-MM033 ab SoSe 26 (vorgezogen aus neuer SO)	Konstruktionswerkstoffe für Mechatroniker Konstruktionswerkstoffe (Konstr.-WS/MT)	2/0/2 PL 2/0/2			M = PL PL Klausur 120 min Bonusleistung: Leistungsstandkontrolle 6 h	5	Dr. Vetter	EuiDM-8-MMB
MT-M03-V M1200-3M060	Maschinenkonstruktion Vertiefung Synthese und Analyse von CAD-Modellen (V S+A Prod.modelle)	3/2/0 2/1/0		111200	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5 PL1 Klausur 1 90 min 111230	7	Prof. Stelzer MW, Saske	EuiDM-8-MMB
	Produktdatenmanagement (Produktdatenman.)	1/1/0			PL2 Klausur 2 90 min 111240		MW, Saske	EuiDM-8-MMB
MT-M20 M1200-3M150	Internationale Studien in der Mechatronik - Methoden	5/1/0		113400	Anerkennung aus dem Ausland	7	Studiendekan	
Anwendungen								
MT-A06-G M1200-3A110	Mobile Arbeitsmaschinen Grundlagen Gestaltung typischer Baugruppen Mobiler Arbeitsmaschinen (Gest.typ.Baugr.)	4/2/0 2/2/0		122200	M = (2 PL2 + 1 PL1) / 3 PL1 Mdl. PL 30 min 122240	7	Prof. Herlitzius MW, Herlitzius	EuiDM-8-MMB
	Triebwerke und Lenkungen mobiler Arbeitsmaschinen (Triebwerke/Lenk.)	2/0/0			PL2 Klausur 90 min 122230		MW, Will	EuiDM-8-MMB
MT-A06-V M1200-3A120	Mobile Arbeitsmaschinen Vertiefung Modellbildung und Simulation von Off road- Fahrzeugsystemen (Mod./Sim.Off.FZS)		2/2/2 2/2/0	122400	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL1 Klausur 90 min 122410	7	Prof. F. Will MW, Will	EuiDM-9-MMB
	Analyse und experimentelle Simulation des Maschineneinsatzes / Experimentelle Analyse (Analyse/exp.Sim. / Exper.V-analyse)		0/0/2		PL2 Laborpraktikum 122420		MW, Herlitzius	EuiDM-9-MMB
MT-A07-G M1200-3A130	Bewegungsgeführte Maschinensysteme Grundlagen Bewegungsgeführte Maschinensysteme Grundlagen (Bew.gef.Masch.GL)	3/2/0 3/2/0		122600	M = PL PL Klausur 120 min 122610	7	Prof. Ihlenfeldt MW, Ihlenfeldt	EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob

MT-A07-V	Bewegungsgeführte Maschinensysteme Vertiefung		2/1/2	122800	M = (7 PL1 + 3 PL2) / 10		Prof. Ihlenfeldt	
M1200-3A140	Grundlagen Verhaltensanalyse (GL Verh.analyse)		2/1/0		PL1 Klausur 150 min 122810	7	MW, Ihlenfeldt, Dietz	EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob
	Praktikum Verhaltensanalyse (Pr.Verh.analyse)		0/0/2		PL2 Laborpraktikum 122820		MW, Ihlenfeldt, Dietz	EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob
MT-A08-G	Robotik Grundlagen	5/1/0		123000	M = (2 PL1 + 5 PL2) / 7		Prof. Beitel Schmidt	
M1200-3A150	Roboter-Kinematik (Roboter-Kinemat.)	3/0/0			PL2 Klausur 150 min 123011	7	MW	EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob
	Steuerung von seriellen Manipulatoren (RoboSys)	2/1/0			PL1 Klausur 90 min 123020		Eul, Janschek	EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob, W/iwi
MT-A08-V	Robotik Vertiefung		3/2/2	123200	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7		Prof. Füssel	
M1200-3A160	Steuerung mobiler Roboter (Steu.mob.Rob.)		2/1/0		PL1 Klausur 120 min 123210	7	Eul, Janschek	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDI-7-AUT, EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob
Die LV Robotik/ Lasertronik wird vorübergehend nicht ange-boten; das Modul kann daher im Wintersemester 25/26 nicht abgeschlossen werden.	Robotik/Lasertronik (Laserrobotik)		1/1/2		PL2 Klausur 90 min 123220		MW, Schmale	EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob
Eul-MT-E-StRob	Steuerung mobiler Roboter		2/1/1 2 PL		M = (3 PL1 + PL2) / 4		Prof. Janschek	
	Steuerung mobiler Roboter (Steu.mob.rob.)		2/1/1		PL1 Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h	5		

MT-A09-G M1200-3A170	Spezielle Fertigungsmethoden Grundlagen	3/1/1		123400	M = PL		Prof. Lasagni	
	Lasertechnik (Lasertechnik)	2/0/0					MW, Lasagni	EuiDM-8-MMB
	Plasmatechnik (Plasmatechnik)	1/1/0			PL Klausur 150 min 123430	7	MW, Lasagni	EuiDM-8-MMB
	Praktikum Lasertechnik	0/0/1			Beleg (muss bestanden sein) 123440		MW, Lasagni	EuiDM-8-MMB
MT-A09-V ab WiSe 25/26 M1200-3A180	Spezielle Fertigungsmethoden Vertiefung		3/2/1	123600	M = (4 PL1 + PL2) / 5		Prof. Lasagni	
	Laserbasierte Präzisionsfertigung (Laserpräzision)		2/1/1		PL1 Klausur 150 min	7	MW, Lasagni	EuiDM-9-MMB
	Nanotechnologien (Nanotechnologien)		1/1/0		PL2 Sammlung von Praktikumsprotokollen		MW, Lasagni	EuiDM-9-MMB
MT-A20 M1200-3A260	Internationale Studien in der Mechatronik - Anwendungen	5/1/0		125600	Anerkennung aus dem Ausland	7	Studiendekan	