

detaillierter Studienablaufplan Mechatronik, Wahlpflichtprofil Robotik (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-M01-G M1200-3M010	Mehrkörpersysteme Grundlagen Kinematik und Kinetik der Mehrkörpersysteme <i>(Kinematik MKS)</i>	3/2/0 2/2/0		110200	M = PL Klausur 120 min 110230	7	Prof. Beitelschmidt MW, Beitelschmidt	EuiDM-8-FZ, EuiDM-8-Rob
	Einbindung Elastischer Mehrkörpersysteme <i>(Elastische MKS)</i>	1/0/0					MW, Lein	EuiDM-8-FZ, EuiDM-8-Rob
MT-M01-V M1200-3M020	Mehrkörpersysteme Vertiefung Regelung von Mehrkörpersystemen <i>(Reg. MKS)</i>		3/3/0 1/1/0	110400	M = (9 PL1 + PL3) / 10 PL1 Klausur 150 min 110440	7	Prof. Beitelschmidt Janschek, Roth	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Rob
	Gekoppelte Simulation/ Echtzeitsimulation <i>(Gek. Simulation)</i>		2/0/0				MW, Beitelschmidt	EUiDM-9-FZ, EuiDM-9-Rob
	Praktikum Mehrkörpersimulation		0/2/0		PL3 Beleg 110430			EUiDM-9-FZ, EuiDM-9-Rob
MT-M04-G M1213-3M070	Regelung und Steuerung Grundlagen Regelungstechnik 2 <i>(Reg.Techn. II)</i>	4/2/0 2/1/0		111400	M = (PL1 + PL2) / 2 PL1 Klausur 120 min 111420	7	Prof. Röbenack Röbenack	02/MA-ET/AMR, EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mak, EuiDM-8-Rob
	Nichtlineare Regelungstechnik 1 <i>(Nichtlin.RT 1)</i>	2/1/0			PL2 Klausur 120 min 111410		Winkler	02/MA-ET/AMR, EuiDE-8-RT, EuiDM-8-Mak, EuiDM-8-Rob
Eui-MT-E-RTV (Eui-ET-E-RTV, Eui-IST-E-RTV) M1213-EA015 ab SoSe 26 (vorgezogen aus neuer SO)	Regelungstechnik Vertiefung Regelungstechnik 2 <i>(RT 2)</i>	2/2/0 PL 2/2/0			M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack	EuiDM-8-Mak, EuiDM-8-Rob

MT-M05-G	Elektrische Antriebstechnik Grundlagen	4/2/0		113000	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7		Dr. Geitner (Nachfolge PD V. Müller)	
M1202-3M090	Elektrische Antriebe (Elektr. Antr.)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 113010 neu 113011	7	Geitner ab SoSe 2020: Hofmann	EuiDE-6-EET, EuiDR-8-Erg, EuiDM-8-FZ, EuiDM-8-Mak, EuiDM-8-Rob
	Leistungselektronik 2 (Leistungselekt. 2)	2/1/0			PL2 Klausur 120 min 113020 neu 113021		Bernet	02/MA-ET/EET, EuiDE-8-LeA, EuiDR-Sol, EuiDR-WiW, EuiDM-8-FZ, EuiDM-8-Mak, EuiDM-8-Rob
MT-M05-V	Elektrische Antriebstechnik Vertiefung		2/1/2	113200	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7		Dr. Geitner (Nachfolge PD V. Müller)	
M1202-3M100	Elektrische Maschinen (EM I)		2/1/0		PL1 Klausur 90 min 113210	7	Hofmann, Hildebrand	02/MA-ET/EET, EuiDE-5-EET, EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak, EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob, EuiDR-6-alle, Wiwi,
	Praktikum Elektrische Antriebstechnik (Prkt. el. Antriebst.)		0/0/2		PL2 Laborpraktikum 113220		Geitner Hildebrand	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak, EuiDM-9-Rob
MT-M20	Internationale Studien in der Mechatronik - Methoden	5/1/0		113400	Anerkennung aus dem Ausland	7	Studiendekan	
M1200-3M150								
Anwendungen								
MT-A07-G	Bewegungsgeführte Maschinensysteme Grundlagen	3/2/0		122600	M = PL		Prof. Ihlenfeldt	
M1200-3A130	Bewegungsgeführte Maschinensysteme Grundlagen (Bew.gef.Masch.GL)	3/2/0			PL Klausur 120 min 122610	7	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 (<i>GL Verh.analyse</i>)		2/1/0		PL1 Klausur 150 min 122810	7	MW, Ihlenfeldt, Dietz	EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob
	Praktikum Verhaltensanalyse (<i>Pr.Verh.analyse</i>)		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. Beitelschmidt	
M1200-3A150	Roboter-Kinematik (<i>Roboter-Kinemat.</i>)	3/0/0			PL2 Klausur 150 min 123011	7	MW	EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob
	Steuerung von seriellen Manipulatoren (<i>RoboSys</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 90 min 123020		Eul, Janschek	EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob, Wiwi
MT-A08-V	Robotik Vertiefung		3/2/2	123200	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7		Prof. Füssel	
M1200-3A160	Steuerung mobiler Roboter (<i>Steu.mob.Rob.</i>)		2/1/0		PL1 Klausur 1 120 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 angeboten; das Modul kann daher im Wintersemester 25/26 nicht abgeschlossen werden.	Laserrobotik/Lasertronik (<i>Laserrobotik</i>)		1/1/2		PL2 Klausur 2 90 min 123220		MW, Schmale	EuiDM-9-MMB, EuiDM-9-Rob
MT-A13-G	Sensoren und Messsysteme Grundlagen	4/2/0		125000	M=(2 PL1 + 5 PL2) / 7		Prof. Czarske	
M1208-3A230	Messtechnik 3 - Messsystemtechnik (<i>Messtechnik III</i>)	1/1/0			PL1 Klausur 1 90 min 125040	7	Czarske	EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, Phv, EuiDM-8-Mik
	Lasermesstechnik (<i>Lasermesst.</i>)	2/1/0			PL2 40 min mündlich 125060 neu 125070			EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, EuiDM-8-Rob Phv

	Mechatronische Lasersensoren (Mech.Lasersens.)	2/0/0					Büttner	EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, Phv
MT-A13-V	Sensoren und Messsysteme Vertiefung		3/0/0+ 2 SWS Projekt	125200	M=(3 PL1 + 2 PL2) / 5		Prof. Czarske	
M1208-3A240	Projekt Optische Prozessmesstechnik (Proj. Opt. Proz.messt.)		2 SWS Projekt		PL2 Projektarbeit 30 h 125230			EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob, EuiDR-9-Erg
	Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (LMFT)		2/0/0		PL1 20 min mündlich 125210	7		EuiDR-8-Erg, EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob
	Biomedical Laser Systems and Optogenetics (Biomed. Systemt. u. Optogenetik)		1/0/0					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob
MT-A20	Internationale Studien in der Mechatronik - Anwendungen	5/1/0		125600	Anerkennung aus dem Ausland		Studiendekan	
M1200-3A260						7		