

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

Stand: 30.08.2024

= alte Module

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 Dozent	Studentensets	
			V/Ü/P	V/Ü/P						
ET-12 01 10	AT	Industrielle Automatisierungstechnik – Basismodul	3/1/0 PL	0/0/2 PL	60100	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7	7	PD Dr. Braune		
M1201-1A100		Internet - Anwendungen in der Automatisierungstechnik (<i>Internet in AT</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 60110				EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
		XML- und Web@AT (<i>XML&Web</i>) Projekt Teleautomation (<i>Proj.TeleA</i>)	1/0/0	0/0/2		PL2 Projektarbeit 15 Wo. 60120				EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT EuiDE-8-AT, EuiDI-7-AUT
ET-12 01 10 (entfällt ab SS 2017)	AT	Industrielle Automatisierungstechnik – Basismodul	3/1/0	0/0/2		M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7	7			
M1201-1A100	AT	Internet - Anwendungen in der Automatisierungstechnik (<i>Internet in AT</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 60110				
	AT	XML- und Web@AT (<i>XML&Web</i>) Projekt Teleautomation (<i>Proj.TeleA</i>)	1/0/0	0/0/2		PL2 Projektarbeit 40h 60120				
ET-12 01 21	AT	Projektierung von Automatisierungssystemen	2/2/2 2PL		60300	M = (PL1 + PL2) / 2	7	Prof. Urbas		
M1201-1A110		CAE-Prozessautomatisierung (<i>ProjAutom - CAE</i>)	2/2/2			PL1 Klausur 120 min 60310 PL2 Projektarbeit 30 h 60330				EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
ET-12 08 20	AT, RT	Lasersensorik	4/1/1		60500	M = (6 PL1 + PL2) / 7	7	Prof. Czarske		
M1208-1A120		Lasermesstechnik neu ab Sose 24 Laser Metrology and Quantum Technology (<i>Lasermesst.</i>)	2/1/0			PL1 Mdl. Pr. 40 min 60520				EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, PHY
		Mechatronische Lasersensoren (<i>Mech.Lasersens.</i>)	2/0/0							
		Praktikum Lasersensorik (<i>Laserpraktikum</i>)	0/0/1			PL2 Laborpraktikum 60540		EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, PHYSik		

ET-12 08 20 (alt)	AT, RT	Lasersensorik	4/1/1			M = (6 PL1 + PL2) / 7			
M1208-1A120	AT, RT	Funktionsmaterialien der Aufbau- und Verbindungstechnik der Elektronik	2/1/0			PL1 Mdl. Prüfung 60510	7		
	AT, RT	Werkstoffe und Zuverlässigkeit (<i>Werkst.u.Zuverl.</i>)	0/0/1			Projektarbeit 20h 60530			
	AT, RT	Zuverlässigkeit elektronischer Baugruppen (<i>Zuverl. el. Baugruppen</i>)	2/0/0						
ET-12 13 10	RT	Nichtlineare Systeme und Prozessidentifikation	4/2/0		60900	M = (PL1 + PL2) / 2	7	Prof. Röbenack	
M1213-1A130		Prozessidentifikation (<i>Prozessident.</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 60920		Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDM-8-Mak
		Nichtlineare Regelungstechnik 1 (<i>Nichtlin. RT1</i>)	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	7	Prof. Janschek	
M1201-1A140	AT	Entwurf eingebetteter Systeme (<i>EingebSysteme</i>)	1/1/0			PL2 Projektarbeit 15h 61120		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	2/1/1	61300	M = (3 PL1 + 3 PL2 + PL3) / 7	7	Prof. Janschek	
M1201-1A150		Steuerung von seriellen Manipulatoren (<i>St. v. SerMani</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 61310			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	61500	M = (PL1 + PL2) / 2	7	Prof. Janschek	
M1201-1A160		Mechatronische Systeme (<i>Mechatron.Syst.</i>)		2/1/0		PL1 Klausur 120 min 61520		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	2/1/0	61700	M = (PL1 + PL2) / 2	7	Prof. Röbenack	
M1213-1A170		Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (<i>Fla. + vert. Sys.</i>)	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61710			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 13 11	RT	Nichtlineare Regelungssysteme - Vertiefung	2/0/0	2/1/0	61700	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Röbenack	
M1213-1A170	RT	Dynamische Systeme und Algorithmisches Differenzieren (Alg.Differenz.)							
entfällt endgültig	RT	oder							
entfällt endgültig	RT	Steuerung örtlich verteilter Systeme (Steu.ö.vert.Sys)					7		
	RT	Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (Fla + vert. Sys)	2/0/0			PL2 Klausur 90 min 61710			EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT, EuiDM-8-Mak
	RT	Nichtlineare Regelungstechnik 2 (Nichtlin. RT 2)		2/1/0		PL 2 Klausur 90 min 61720			EuiDE-9-RT, EuiDI-7-AUT, EuiDM-9-Mak
ET-12 13 12	RT	Optimale, robuste und Mehrgrößenregelung	2/0/0	2/1/0	61900	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Röbenack	
M1213-1A180		Optimale Steuerung kontinuierlicher Prozesse (Optim.Steu.)	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61910			EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT
wird nicht mehr angeboten	RT	oder Robuste Regelung/ Regelung mit Unbestimmtheiten (Rob.Regel.)	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61910	7		EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT
		Analyse und Entwurf von Mehrgrößenregelung (Anal. Ent. Mehrgr.)		2/1/0		PL2 Klausur 90 min 61920			EuiDE-9-RT, EuiDI-7-AUT
ET-12 01 20	AT	Mensch-Maschine-Systemtechnik		2/2/2	62100	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Urbas	
M1201-1A190		Mensch-Maschine-Systemtechnik (Mensch-Masch-Syst)		2/2/0		PL1 Klausur 120 min 62110	7		EuiDE-9-AT, EuiDI-7-AUT, EuiDM-9-Mik
		Projekt Mensch Maschine-Systemtechnik (Mensch-Masch-Syst)		0/0/2		PL2 Projektarbeit 30 h 62120			EuiDE-9-AT, EuiDI-7-AUT, EuiDM-9-Mik
ET-12 01 20	AT	Mensch-Maschine-Systemtechnik		2/2/2	62100	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5			
M1201-1A190	AT	Mensch-Maschine-Systemtechn. (MMST)		2/2/0		PL 1 Klausur 120 min 62110	7		
	AT	Projekt Mensch Maschine-Systemtechnik (wird nicht geplant)		0/0/2		PL2 Projektarbeit 30 h 62120			
ET-12 01 22	AT	Prozessführungssysteme	1/1/0	2/2/0	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3		Prof. Urbas	
ab WS 2022/23	AT	Simulation und Optimierung (Sim. u. Opt.)		2/2/0		PL2 mdl. PL 30 min 62340 Projektarbeit 30 h 62330	7	Urbas	EuiDE-9-AT
M1201-1A200	AT	Prozessanalyse und Versuchsplanung (ProzAn u. VersPlan)	1/1/0			PL1 Klausur 90 min 62320		Urbas	EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT

ET-12 01 22 (RES-WK-43) ab WS 2021/22 M1201-1A200	AT	Prozessführungssysteme	1/1/0	1/1/2	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3		Prof. Urbas	
	AT	Simulation und Optimierung (<i>Sim. u. Opt.</i>)		1/1/0		PL 2 Mdl. Prüfg. 30 min 62340	7	Urbas	
neu ab WS 21/22	AT	Prozessanalyse und Versuchsplanung (<i>ProzAn u. VersPlan</i>)	1/1/0			PL 1 Klausur 90 min 62320		Urbas	EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
	AT	Schaltungssimulation und Systemidentifikation		0/0/2		Projektarbeit 30 h 62330			
ET-12 01 22 (alt, neu ab SS 2017) M1201-1A200	AT	Prozessführungssysteme		2/2/2	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3			
	AT	Simulation und Optimierung (<i>Sim.u.Opt.</i>)		1/1/0		PL 1 Klausur 90 min 62320	7		EuiDE-9-AT, EuiDI-7-AUT, EuiDR-9-Enf, MW
	AT	Prozessanalyse und Versuchsplanung (<i>Prozessanalyse</i>)		1/1/0		PL 2 Mdl. Prüfg. 30 min 62340			EuiDE-9-AT, EuiDI-7- AUT, EuiDR-9-Enf, IST, MW
	AT	Projekt Simulation und Optimierung		0/0/2		PL 3 Mdl. Projektarbeit 30 h 62330			EuiDE-9-AT, EuiDI-7-AUT
ET-12 01 22 M1201-1A200	AT	Prozessführungssysteme		4/2/0	62300	M = (2 PL1 + PL3) / 3			
	AT	Simulation und Optimierung (<i>Sim.u.Opt.</i>)		2/2/0		PL 1 Klausur 120 min 62310	7		
		Prozessanalyse und Versuchsplanung (<i>Prozessanalyse</i>)		2/0/0					
	AT	Projekt		30h		PL 3 Mdl. Projektarbeit 30 h 62330			
ET-12 08 21 ab WiSe 22/23 M1208-1A210	PMS	Photonische Messsystemtechnik		3/1/1 2PL oder 4/0/1 2PL	78300	M = (6 PL1 + PL2) / 7	7	Prof. Czarke	
	AT, RT	Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot.Mess.</i>)		0/0/1		PL2 Projektarbeit 12 Wo. 78320			EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT
	AT, RT	Wahl 2 aus 3 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, 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, IST, PHY

ET-12 08 21	AT, RT	Photonische Messsystemtechnik		4/2/0	78300	M = (6 PL1 + PL2) / 7		Prof. Czarske		
M1208-1A210	AT, RT	Digitale Holographie und Bildverarbeitung (Holografie)		1/0/0			7	MW	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT	
entfällt ab WS19/20		Bildgebende Messverfahren (Bildg. Messv.)		1/1/0		PL1 Mdl. Pr. 40 min			EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,	
neu ab WS19/20		Biomedizinische Systemtechnik und Optogenetik (Biomed. Systemt. u. Optogenetik)		1/0/0		78311 PL2 Projektarbeit 12 Wochen				
	AT, RT	Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (LMFT)		2/0/0		78320			Czarske	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,
	AT, RT	Projekt Photonische Messsystemtechnik (Proj. Phot.Mess.)		0/1/0 (12 Wo.)						EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,
ET-12 08 21 (neu ab WS 16/17)	AT, RT	Photonische Messsystemtechnik		4/2/0		M = (6 PL1 + PL2) / 7				
M1208-1A210	AT, RT	Photonische Messsystemtechnik (Phot. Mess.)		1/0/0			7			
	AT, RT	Bildgebende Messverfahren (Bildg. Messv.)		1/1/0		PL1 Mdl. Pr. 40 min 78311				
	AT, RT	Lasermesstechnik für die Fluidtechnik (LMFT)		2/0/0		PL2 Projektarbeit 20h 78320				
	AT, RT	Projekt Photonische Messsystemtechnik (Proj. Phot.Mess.)		0/1/0						
ET-12 13 13	RT	Oberseminar Regelungs- und Steuerungstheorie		0/2/0	92700	M = (2 PL1 + PL2) / 3		Prof. Röbenack		
M1213-1H240		Oberseminar Regelungs- und Steuerungstheorie (OS RST)		0/2/0		PL1 Beleg 92720 PL2 Referat 20 min. 92710	4	Winkler	EuiDE-9-RT	
ET-12 08 22	AT, RT	Oberseminar Messsystemtechnik	Angebot auch im SoSe	0/2/0	90300	M = (2 PL1 + PL2) / 3		Prof. Czarske		
M1208-1H200		Oberseminar Messsystemtechnik (OS Messsystemt.)		0/2/0		PL1 Beleg 90320 PL2 Referat 20 min. 90310	4	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	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	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		