

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

Stand: 30.09.2022

= alte Module

Modul-Nr./CN	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	8. Semester	9. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen M...Modulnote PL...Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
		V/Ü/P	V/Ü/P				Dozent	
ET-12 01 10	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>)	1/0/0						EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
	Projekt Teleautomation (<i>Proj.TeleA</i>)		0/0/2		PL2 Projektarbeit 15 Wo. 60120			EuiDE-8-AT, EuiDI-7-AUT
ET-12 01 10 (entfällt ab SS 2017)	Industrielle Automatisierungstechnik – Basismodul	3/1/0	0/0/2		M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7	7		
M1201-1A100	Internet - Anwendungen in der Automatisierungstechnik (<i>Internet in AT</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 60110			
	XML- und Web@AT (<i>XML&Web</i>)	1/0/0						
	Projekt Teleautomation (<i>Proj.TeleA</i>)		0/0/2		PL2 Projektarbeit 40h 60120			
ET-12 01 21	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	Lasersensorik	4/1/1		60500	M = (6 PL1 + PL2) / 7	7	Prof. Czarske	
M1208-1A120	Lasermesstechnik (<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						EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, PHYSik
	Praktikum Lasersensorik (<i>Laserpraktikum</i>)		0/0/1		PL2 Laborpraktikum 60540			

ET-12 08 20 (alt)	Lasersensorik	4/1/1			M = (6 PL1 + PL2) / 7			
M1208-1A120	Funktionsmaterialien der Aufbau- und Verbindungstechnik der Elektronik Werkstoffe und Zuverlässigkeit (<i>Werkst.u.Zuvelr.</i>)	2/1/0			PL1 Mdl. Prüfung 60510 Projektarbeit 20h 60530	7		
	Zuverlässigkeit elektronischer Baugruppen (<i>Zuvelr. el. Baugruppen</i>)	0/0/1						
		2/0/0						
ET-12 13 10	Nichtlineare Systeme und Prozessidentifikation	4/2/0		60900	M = (PL1 + PL2) / 2		Prof. Röbenack	
M1213-1A130	Prozessidentifikation (<i>Prozessident.</i>)	2/1/0			PL1 Klausur 120 min 60920	7	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	Industrielle Automatisierungstechnik – Aufbaumodul	3/3/0 2PL		61100	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5		Prof. Janschek	
M1201-1A140	Entwurf eingebetteter Systeme (<i>EingebSysteme</i>)	1/1/0			PL2 Projektarbeit 15h 61120	7	Dyblenko, Braune	EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT EuiDE-8-AT, EuiDM-8-Mak, EuiDI-6-AUT, MW
	Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge (<i>BahnLageReg</i>)	2/2/0			PL1 Klausur 120 min 61110		Dyblenko	
ET-12 01 12	Robotik	2/1/0	2/1/1	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	Systementwurf		4/2/0	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 M1213-1A170	Nichtlineare Regelungssysteme - Vertiefung Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (<i>Fla. + vert. Sys</i>) Nichtlineare Regelungstechnik 2 (<i>Nichtlin. RT 2</i>)	2/0/0 2/0/0	2/1/0	61700	M = (PL1 + PL2) / 2 PL2 Klausur 90 min 61710 PL 2 Klausur 90 min 61720	7	Prof. Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT, EuiDM-8-Mak EuiDE-9-RT, EuiDI-7-AUT, EuiDM-9-Mak
ET-12 13 11 M1213-1A170	Nichtlineare Regelungssysteme - Vertiefung Dynamische Systeme und Algorithmisches Differenzieren (<i>Alg.Differenz.</i>) oder Steuerung örtlich verteilter Systeme (<i>Steu.ö.vert.Sys</i>) Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (<i>Fla. + vert. Sys</i>) Nichtlineare Regelungstechnik 2 (<i>Nichtlin. RT 2</i>)	2/0/0	2/1/0	61700	M = (PL1 + PL2) / 2 PL2 Klausur 90 min 61710 PL 2 Klausur 90 min 61720	7	Prof. Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT, EuiDM-8-Mak EuiDE-9-RT, EuiDI-7-AUT, EuiDM-9-Mak
ET-12 13 12 M1213-1A180	Optimale, robuste und Mehrgrößenregelung Optimale Steuerung kontinuierlicher Prozesse (<i>Optim.Steu.</i>) oder Robuste Regelung/ Regelung mit Unbestimmtheiten (<i>Rob.Regel.</i>) Analyse und Entwurf von Mehrgrößenregelung (<i>Anal. Ent. Mehrgr.</i>)	2/0/0 2/0/0	2/1/0	61900	M = (PL1 + PL2) / 2. PL1 Klausur 90 min 61910 oder PL1 Klausur 90 min 61910 PL2 Klausur 90 min 61920	7	Prof. Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT EuiDE-8-RT, EuiDI-6-AUT EuiDE-9-RT, EuiDI-7-AUT
ET-12 01 20 M1201-1A190	Mensch-Maschine-Systemtechnik Mensch-Maschine-Systemtechn. (<i>Mensch-Masch-Syst</i>) Projekt Mensch Maschine-Systemtechnik (<i>Mensch-Masch-Syst</i>)		2/2/2 2/2/0 0/0/2	62100	M = (PL1 + PL2) / 2 PL 1 Klausur 120 min 62110 PL2 Projektarbeit 30 h 62120	7	Prof. Urbas	EuiDE-9-AT, EuiDE-7-AUT EuiDE-9-AT, EuiDE-7-AUT
ET-12 01 20 M1201-1A190	Einführung in die Theorie nichtlinearer Systeme Mensch-Maschine-Systemtechn. (<i>MMST</i>) Projekt Mensch Maschine-Systemtechnik (<i>wird nicht geplant</i>)		2/2/2 2/2/0 0/0/2	62100	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5 PL 1 Klausur 120 min 62110 PL2 Projektarbeit 30 h 62120	7		

ET-12 01 22 ab WS 2022/23 M1201-1A200	Prozessführungssysteme Simulation und Optimierung (<i>Sim. u. Opt.</i>)	1/1/0	2/2/0	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3 PL 2 mdl. PL 30 min 62340 Projektarbeit 30 h 62330	7	Prof. Urbas Urbas	EuiDE-9-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
ET-12 01 22 (RES-WK-43) ab WS 2021/22 M1201-1A200	Prozessführungssysteme Simulation und Optimierung (<i>Sim. u. Opt.</i>)	1/1/0	1/1/2	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3 PL 2 Mdl. Prüfg. 30 min 62340	7	Prof. Urbas Urbas	
neu ab WS 21/22	Prozessanalyse und Versuchsplanung (<i>ProzAn u. VersPlan</i>)	1/1/0			PL 1 Klausur 90 min 62320		Urbas	EuiDE-8-AT, EuiDI-6-AUT
	Schaltungssimulation und Systemidentifikation		0/0/2		Projektarbeit 30 h 62330			
ET-12 01 22 (alt, neu ab SS 2017) M1201-1A200	Prozessführungssysteme Simulation und Optimierung (<i>Sim.u.Opt.</i>)		2/2/2	62300	M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3 PL 1 Klausur 90 min 62320	7		EuiDE-9-AT, EuiDI-7-AUT, EuiDR-9-Enf, MW
	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
	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	Prozessführungssysteme Simulation und Optimierung (<i>Sim u. Opt.</i>)		4/2/0	62300	M = (2 PL1 + PL3) / 3 PL 1 Klausur 120 min 62310	7		
	Prozessanalyse und Versuchsplanung (<i>Prozessanalyse</i>)		2/0/0					
	Projekt		30h		PL 3 Mdl. Projektarbeit 30 h 62330			

ET-12 08 21 ab WiSe 22/23	Photonische Messsystemtechnik		3/1/1 2PL oder 4/0/1 2PL	78300	M = (6 PL1 + PL2) / 7	7	Prof. Czarske	
M1208-1A210	Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot.Mess.</i>)		0/0/1		PL2 Projektarbeit 12 Wo. 78320			
	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
	Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (<i>LMFT</i>)		2/0/0					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, IST, PHY
	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	Photonische Messsystemtechnik		4/2/0	78300	M = (6 PL1 + PL2) / 7		Prof. Czarske	
M1208-1A210	Digitale Holographie und Bildverarbeitung (<i>Holografie</i>)		1/0/0					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT
entfällt ab WS19/20	Bildgebende Messverfahren (<i>Bildg. Messv.</i>)		1/1/0		PL1 Mdl. Pr. 40 min 78311	7	MW	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,
neu ab WS19/20	Biomedizinische Systemtechnik und Optogenetik (<i>Biomed. Systemt. u. Optogenetik</i>)		1/0/0		PL2 Projektarbeit 12 Wochen 78320		Czarske	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,
	Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (<i>LMFT</i>)		2/0/0					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,
	Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot.Mess.</i>)		0/1/0 (12 Wo.)					EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT,
ET-12 08 21 (neu ab WS 16/17)	Photonische Messsystemtechnik		4/2/0		M = (6 PL1 + PL2) / 7			
M1208-1A210	<i>Photonische Messsystemtechnik</i> (<i>Phot. Mess.</i>)		1/0/0					
ET-12 08 19 neu ab SS 2021	VLSI-Prozessorwurf		1/1/0		PL1 Mdl. Pr. 40 min 78311	7		
	Lasermesstechnik für die Fluidtechnik (<i>LMFT</i>)		2/0/0		PL2 Projektarbeit 20h 78320			
	Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot.Mess.</i>)		0/1/0					
ET-12 13 13 M1213-1H240	Oberseminar Regelungs- und Steuerungstheorie Oberseminar Regelungs- und Steuerungstheorie (<i>OS RST</i>)		0/2/0	92700	M = (2 PL1 + PL2) / 3		Prof. Röbenack Winkler	
			0/2/0		PL1 Beleg 92720 PL2 Referat 20 min. 92710	4		EuiDE-9-RT

ET-12 08 22 M1208-1H200	Oberseminar Messsystemtechnik Oberseminar Messsystemtechnik (OS Messsystemt.)		0/2/0 0/2/0	90300	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL1 Beleg 90320 PL2 Referat 20 min. 90310	4	Prof. Czarske 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 M1201-1H110	Oberseminar Mensch-Maschine-Interaktion Oberseminar Mensch-Maschine-Interaktion (OS MMI)		0/2/0 0/2/0	90100	M = (2 PL1 + 3 PL2) / 5 PL1 Beleg 90120 PL2 Referat 20 min. 90110	4	Prof. Urbas	
ET-12 01 24 M1201-1H120	Oberseminar Automatisierungstechnik Oberseminar Automatisierungstechnik (OS AT)		0/2/0 0/2/0	92300	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL1 Beleg 92320 PL2 Referat 20min. 92310		Prof. Janschek	