

detaillierter Studienablaufplan Studiengang Informationssystemtechnik, Fachgebiet Automatisierungstechnik (DPO 2014), Hilfsmittel zur Planung

Stand: 11.02.2022

Modul-Nr./CN	Modulname	6. Semester	7. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen	LP	Modulverantwortlicher	
		V/Ü/P	V/Ü/P					
ET-12 01 10 M1201-1A100	<b>Industrielle Automatisierungstechnik – Basismodul</b>	<b>3/1/0 PL</b>	<b>0/0/2 PL</b>	<b>60100</b>	<b>M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7</b>	7	<b>PD Dr. Braune</b>	
	Internet - Anwendungen in der Automatisierungstechnik ( <i>Internet in AT</i> )	2/1/0						PL1 Klausur 120min 60110
	XML- und Web@AT ( <i>XML&amp;Web</i> )	1/0/0						PL2 Projektarbeit <b>15 Wochen</b> 60330 ( <b>Neu 60120</b> )
	Projekt Teleautomation ( <i>Proj. TeleA</i> )		0/2/0					
ET-12 01 21 M1201-1A110	<b>Projekterung von Automatisierungssystemen</b>	<b>2/2/2 2PL</b>		<b>60300</b>	<b>M = (PL1 + PL2) / 2.</b>	7	<b>Prof. Urbas</b>	
	CAE-Prozessautomatisierung ( <i>CAE Proz.autom.</i> )	2/4/2						PL1 Klausur 120 min 60310 PL2 Projektarbeit 30 h 60330
ET-12 01 11 M1201-1A140	<b>Industrielle Automatisierungstechnik – Aufbaumodul</b>	<b>3/2/1 2PL</b>		<b>61100</b>	<b>M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5</b>	7	<b>Prof. Janschek</b>	
	Entwurf eingebetteter Systeme ( <i>EingebSysteme</i> )	1/0/1						PL2 Projektarbeit 15h 61120
	Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge ( <i>Lagereg.f.Raumf.</i> )	2/2/0						PL1 Klausur 120 min 61110
ET-12 01 12 M1201-1A150	<b>Robotik</b>	<b>2/1/0</b>	<b>2/1/1 2PL</b>	<b>61300</b>	<b>M = (3 PL1 + 3 PL2 + PL3) / 7</b>	7	<b>Prof. Janschek</b>	
	Steuerung von seriellen Manipulatoren ( <i>RoboSys</i> )	2/1/0						PL1 Klausur 120 min 61310

Modul-Nr./CN	Modulname	6. Semester	7. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen	LP	Modulverantwortlicher
		V/Ü/P	V/Ü/P				
	Steuerung mobiler Roboter ( <i>Steu.mob.rob.</i> )		2/1/1		PL2 Klausur 120 min 61320 PL3 Projektarbeit 20 h 61330		
ET-12 01 13 M1201-1A150	<b>Systementwurf</b>		<b>4/2/0 2PL</b>	<b>61500</b>	<b>M = (PL1 + PL2) / 2</b>	7	<b>Prof. Janschek</b>
	Mechatronische Systeme ( <i>Mechatron.Syst.</i> )		2/1/0		PL1 Klausur 120 min 61520		Janschek, Roth
	Systementwurf komplexer Automatisierungssysteme ( <i>Sys.ent.kom.AT-S.</i> )		2/1/0		PL2 Klausur 120 min 61510		Braune
ET-12 13 11 M1213-1A170	<b>Nichtlineare Regelungssysteme – Vertiefung</b> <i>Auswahl 2 von 4</i>	<b>2/0/0 PL</b>	<b>2/1/0 PL</b>	<b>61700</b>	<b>M = (PL1 + PL2) / 2</b>	7	<b>Prof. Röbenack</b>
	Dynamische Systeme und Algorithmisches Differenzieren ( <i>Alg.Differenz.</i> )	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61710		
	<b>oder</b> Steuerung örtlich verteilter Systeme ( <i>Steu.ö.vert.Sys</i> )	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61710		
	Flachheitsbasierte Folgeregelung ( <i>Fl.bas.folgerereg.</i> )		2/1/0		PL2 Klausur 90 min 61720		
	<b>oder</b> Nichtlineare Regelungstechnik II ( <i>Nichtlin. RT 2</i> )		2/1/0		PL2 Klausur 90 min 61720		
ET-12 13 12 M1213-1A190	<b>Optimale, robuste und Mehrgrößenregelung</b>	<b>2/0/0 PL</b>	<b>2/1/0 PL</b>	<b>61900</b>	<b>M = (PL1 + PL2) / 2.</b>		<b>Prof. Röbenack</b>
	Optimale Steuerung kontinuierlicher Prozesse ( <i>Optim.Steu.</i> )	2/0/0			PL1 Klausur 90 min 61910		

Modul-Nr./CN	Modulname	6. Semester	7. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen	LP	Modulverantwortlicher
		V/Ü/P	V/Ü/P				
	<b>oder</b> Robuste Regelung/ Regelung mit Unbestimmtheiten <i>(Rob.Regel.)</i> Analyse und Entwurf von Mehrgrößenregelung <i>(Anal. Ent. Mehrgr.)</i>	2/0/0	2/1/0		<b>oder</b> PL1 Klausur 90 min 61910 PL2 Klausur 90 min 61920	7	
ET-12 01 20 M1201-1A190	<b>Mensch-Maschine-Systemtechnik</b> Mensch-Maschine-Systemtechn. <i>(MMST)</i> Projekt Mensch Maschine-Systemtechnik <i>(wird nicht geplant)</i>		2/2/2 2PL 2/2/0 0/0/2	62100	<b>M = (PL1 + PL2) / 2</b> PL1 Klausur 120 min 62110 PL2 Projektarbeit 30 h 62120	7	Prof. Urbas
ET-12 01 22 (neu ab WS 2021/22) M1201-1A200  neu ab WS 2021/22	<b>Prozessführungssysteme</b> Simulation und Optimierung <i>(Sim.u.Opt.)</i> Prozessanalyse und Versuchsplanung <i>(Prozessanalyse)</i> Projekt Simulation und Optimierung	1/1/0  1/1/0	1/1/2 1/1/0  0/0/2	62300	<b>M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3</b> PL1 Klausur 90 min 62320 PL2 Mdl. Prüfg. 30 min 62340 PL3 Projektarbeit 30 h 62330	7	Prof. Urbas  Urbas  Urbas
ET-12 01 22 (RES-WK-43) M1201-1A200	<b>Prozessführungssysteme</b> Simulation und Optimierung <i>(Sim.u.Opt.)</i> Prozessanalyse und Versuchsplanung <i>(Prozessanalyse)</i>		2/2/2 3PL  1/1/0  1/1/0	62300	<b>M = (PL1 + PL2 + PL3) / 3</b> PL1 Klausur 90 min 62320 PL2 Mdl. Prüfg. 30 min 62340	7	Prof. Urbas  Urbas  MW, Böhlmann

Modul-Nr./CN	Modulname	6. Semester	7. Semester	Konto HISPOS	Hinweise zu Prüfungsleistungen	LP	Modulverantwortlicher
		V/Ü/P	V/Ü/P				
	Projekt		0/0/2		PL3 Mdl. Projektarbeit 30 h 62330		
<b>IST-W-22-DLMST</b> neu ab SS 2022 M1208-1A220	Digitale Lasermesssystemtechnik	2/1/1 PL	1/1/1 PL	60700	M = (5 PL1 + 2 PL2) / 7	7	Prof. Czarske
	Lasermesstechnik	2/1/0			PL1 Mdl. Prüfg. 30 min 60710		
	Digitale Holographie und Bildverarbeitung		1/1/0				
	Projekt	0/0/2			PL2 Projektarbeit 12 Wochen 60720		