

Detaillierter Studienablaufplan Hauptstudium Diplom Mechatronik (PO 2024), Methoden und Anwendungen

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-M02G M1200-MM031	- Mechatronik im Maschinenbau	Fluid-Mechatronik in Industrieanwendungen		2/2/1 2 PL				M = (4 PL1 + PL2) / 5 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausurarbeit 180 min PL2 Portfolio 12 h	7	Prof. Weber, MW Prof. Weber, MW Anders Prof. Weber, MW	EuiDM-6, MW
		Steuerungs- und Regelungstechnik pneumatischer Antriebe <i>(SRT pneum. Antr.)</i>	1/1/0								
		Elektrohydraulische Antriebstechnik in Industrieanwendungen <i>(Elektrohydr. AT)</i> Praktikum Fluidtechnik in Industrieanwendungen <i>(Prakt.Fluidtech.)</i>	1/1/0 0/0/1								
Eul-MT-E-M03G1 M1200-MM033	- Mechatronik im Maschinenbau	Konstruktionswerkstoffe für Mechatroniker Konstruktionswerkstoffe <i>(Konstr.-WS/MT)</i>		2/0/2 PL 2/0/2				M = PL PL Klausur 120 min Bonusleistung: Leistungsstandkontrolle 6 h	5	Dr. Vetter	EuiDM-6
Eul-MT-E-NLRB (Eui-IST-E-NLRB) M1213-MM041	- Makromechatronik - Robotik	Nichtlineare Regelungstechnik Basiswissen Nichtlineare Regelungstechnik Basiswissen <i>(???)</i>		2/1/1 2 PL 2/1/1				M = (3 PL1 + PL2) / 4 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausur 120 min PL2 Portfolio 20 h	5	Prof. Röbenack	EuiDM-6 EuiDI-6
Eul-MT-E-M05G M1202-MM036	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik - Robotik	Grundlagen Elektrische Antriebstechnik		4/2/0 PL 2/1/0				M = PL PL Klausur 180 min	7	Prof. Centner Prof. Centner Prof. Bernet	EuiDM-6
		Elektrische Antriebe <i>(Elektr. Antr.)</i>	2/1/0								
		Leistungselektronik 2 <i>(Leistungselekt. 2)</i>	2/1/0								
INF-MT-C-SWT (INF-IST-E-SWT) M1200-GS034	- Robotik	Softwaretechnologie Softwaretechnologie <i>(SWT)</i>		2/2/0 PL 2/2/0				M = PL PL Klausur 120 min Bonusleistung zur Klausurarbeit: Übungsaufgaben 15 h	5	Prof. Aßmann	EuiDI-2 EuiDM-6
Eul-MT-C-NT (Eui-BMT-C-NT, Eui-ET-E-NT, Eui-IST-E-NT) M1210-GS020	- Robotik	Nachrichtentechnik		2/1/1 PL 2/1/1				M = PL PL Klausur 120 min Bonusleistung zur Klausurarbeit: Übungsaufgaben 20 h	5	Prof. Fettweis (Dr. Rave 2. Prüfer)	EuiDE-4, EuiDM-6, EuiDI-6, EuiDB-6, EW, Mathematik
		Nachrichtentechnik <i>(Grdl. Nachrichtentechnik)</i>	2/1/1								
Eul-MT-E-A01G2 M1200-MM002	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Makromechatronik	Grundlagen der Automobiltechnik – Gesamtfahrzeugfunktionen		2/1/2 PL 2/1/0				M = PL PL Klausur 210 min	5	Prof. Prokop	EuiDM-6
		KFZ II - Gesamtfahrzeugfunktionen <i>(Kfz II/Ges.fzg.f.)</i>	2/1/0								
		Laborpraktikum Automobiltechnik <i>(???)</i>	0/0/2								

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A03G M1200-MM010	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Simulation von und experimentelle Studien an Verbrennungsmotoren		2/0/0 2 SWS Seminare PL				M = PL	5	Prof. Atzler	EuiDM-6
		Simulation von Verbrennungsmotoren (<i>Simul.Verbr.Mot.</i>) Experimentelle Studien an Verbrennungsmotoren (???)		2/1/0				PL Klausur 240 min			
Eul-MT-E-A03A3 (siehe Anmerkung Nr. 1 unten) M1200-MM008	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Mechatronische Systeme an und der Betrieb von CO2-neutralen Verbrennungsmotoren		4/0/1 2 PL				M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO	5	Prof. Atzler	EuiDM-6
		Ausgewählte Kapitel der Verbrennungsmotoren Fahrzeugelektronik (<i>Fzg.elektronik</i>)		2/0/1				PL1 Klausur 240 min PL2 unbenotetes Portfolio 20 h			
Eul-MT-E-A08G1 M1200-MM019	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Roboterkinematik und Roboterführungsgetriebe		3/1/0 PL				M = PL	5	Prof. Beiteltschmidt	EuiDM-6
		Roboterkinematik (<i>Roboter-Kinemat.</i>) Roboterführungsgetriebe (<i>Roboterf.getr.</i>)		3/1/0				PL Klausur 150 min			
Eul-MT-E-EMS (Eul-ET-E-EMS, Eul-IHT-E-EMS) M1212-EM007	- Mikromechatronik - Robotik	Elektromechanische und mikroelektromechanische Systeme		2/2/1 2 PL				M = (3 PL1 + PL2) / 4	7	Prof. Marschner	EuiDE-8-HMT, EuiDI-6-MES, EuiDM-6
		Elektromechanische Netzwerke (<i>El.mech. Netzw.</i>) Entwurf und Simulation von Mikrosystemen (<i>Mikrosysteme - Simulation</i>) Anwendung kombinierter Simulation (<i>Komb.Simul.</i>)		2/1/0	0/0/1	0/1/0		PL1 Klausur 120 min, bei bis zu 10 TN mtl. PL Gruppenprüfung 20 min pro Person PL2 Portfolio 8 h			
Eul-MT-E-MuST (Eul-ET-C-MuST, Eul-IHT-E-MuST) M1208-EA006	- Mikromechatronik - Robotik	Mess- und Sensortechnik		2/1/1 2 PL				M = (4 PL1 + PL2) / 5 PL1 ist bestehensrelevant!	5	Prof. Czarske	EuiDE-6-AMR, EuiDM-6, EuiDI-6 01/MA-ET/AMR
		Digitale Optische Messtechnik und Deep Learning (???) Neuronale Netze in der Bildverarbeitung (???)		2/1/0	0/0/1			PL1 Klausur 120 min PL2 Portfolio 20 h			
Eul-MT-E-EnFWP (Eul-ET-E-EnFWP) M1205-EG011	- Mikromechatronik	Entwicklung feinwerktechnischer Produkte		4/0/2 2 PL				M = (2 PL1 + PL2) / 3 Beide PL sind bestehensrelevant!	7	Prof. Lienig	EuiDE-8-EKT, EuiDM-6 EuiDE-8-BMT, Wiwi EuiDE-8-EKT, EuiDE-8-AVT, EuiDE-8-BMT, EuiDE-8-EKT, EuiDM-6
		Produktentwicklung (<i>Produktentwick.</i>) Aktorik für die Gerätetechnik (<i>Aktorik GT</i>)		2/0/0	2/0/2			PL1 Klausur 180 min PL2 Portfolio 24 h			

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-M01G <small>M1200-MM029</small>	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Robotik	Grundlagen Mehrkörpersysteme Kinematik und Kinetik der Mehrkörpersysteme (<i>Kinematik MKS</i>) (<i>Lehrsprache Deutsch und Englisch</i>) Einbindung Elastischer Mehrkörpersysteme (<i>Elastische MKS</i>)				3/2/0 PL		M = PL PL Klausur 150 min	7	Prof. Beiteltschmidt	EuiDM-8-FZ EuiDM-8-FZ
Eul-MT-E-M03V <small>M1200-MM035</small>	- Mechatronik im Maschinenbau	System- und Informationsfluss-Modellierung <i>vorübergehend noch 2 LV in dem Modul</i> Synthese und Analyse von CAD-Modellen (<i>V S+A Prod.modelle</i>) Produktdatenmanagement (<i>Produktdatenman.</i>) <i>zukünftig</i> System- und Informationsfluss-Modellierung (<i>???</i>)				2/2/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Dr. Saske	EuiDM-8-MMB
Eul-MT-E-RTV (Eul-ET-E-RTV, Eul-IST-E-RTV) <small>M1213-EA015</small>	- Makromechatronik - Robotik	Regelungstechnik Vertiefung Regelungstechnik 2 (<i>RT 2</i>)				2/2/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack	EuiDE-8-RT, EuiDI-8-ASR, EuiDM-8-Mak
Eul-MT-E-PRID (Eul-ET-C-PRID, Eul-IST-E-PRID) <small>M1213-EA008</small>	- Makromechatronik - Robotik	Prozessidentifikation Prozessidentifikation (<i>Prozessident.</i>)				2/2/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack (Dr. Winkler 2. Prüfer)	EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mak, EuiDI-8-ASR 01/MA-ET/AMR
Eul-MT-E-OptMR (Eul-ET-E-OptMR, Eul-IST-E-OptMR) <small>M1213-EA014</small>	- Makromechatronik - Robotik	Optimale und Mehrgrößenregelung Optimale Steuerung und Regelung von Prozessen (<i>Optim.Steu.????</i>) Regelung von Mehrgrößensystemen (<i>Anal. Ent. Mehrgr.???</i>)				4/0/0 PL		M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Röbenack (Dr. Winkler 2. Prüfer)	EuiDE-8-RT, EuiDI-8-ASR, EuiDM-8-Mak
Eul-MT-E-M05V (siehe Anmerkung Nr. 2 unten) <small>M1202-MM037</small> <small>Modul entfällt</small>	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechatronik - Robotik	Vertiefung Elektrische Antriebstechnik Elektrische Fahrzeug- und Traktionsantriebe (<i>Elek.Fahrz.Antr.</i>) Direktantriebe (<i>Direktantriebe</i>) Praktikum Elektrische Antriebe (<i>???</i>)				4/0/2 2 PL		M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL2 ist bestehensrelevant! PL1 mdl. PL als Einzelprüfung 45 min PL2 Komplexe Leistung 60 h	7	Prof. Hofmann	EuiDE-8-LeA EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO EuiDE-8-LeA EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-M08 (siehe Anmerkung Nr. 3 unten) M1202-MM038	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Elektrische Fahrmotoren				4/1/1 2 PL		M = (7 PL1 + 3 PL2) / 10	7	Prof. Hofmann	EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak EuiDM-8-RO
		Entwurf und Berechnung elektrischer Maschinen (Ent.Ber.Masch.)				2/1/0		PL1 mdl. PL als Einzelprüfung 45 min			
		Elektrische Fahrzeug- und Traktionsantriebe (Elek.Fahrz.Antr.)				2/0/1		PL2 Komplexe Leistung 30 h			
Eul-MT-E-PLT (Eul-ET-C-PLT) M1201-EA009	- Mikromechatronik	Prozessleittechnik				2/0/0, 2 SWS Projekte PL		M = PL	5	Prof. Urbas Adam, Robert	EuiDE-6-AMR, EuiDM-8-Mik, 02/MA-ET/AMR, VNT
		Prozessleittechnik 1 (Proz.leitt. I)				2/0/0 2 SWS Projekte		PL Portfolio 16 h			
Eul-MT-E-M11G M1200-MM039	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Robotik	Vernetzung und Kommunikation				2/1/1 2 PL		M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO	5	Prof. Bäker	EuiDM-8-FZ EuiDM-8-RO
		Vernetzung und Kommunikation im Fahrzeug (Vern. Sys. Fzg.komm.)				2/0/0		PL1 Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Gruppenprüfung 20 min			
		Übung Automatisiertes Fahren (???)				0/1/0					
		Laborpraktikum Automatisiertes Fahren (???)				0/0/1		PL2 unbenotetes Portfolio 20 h			
Eul-MT-E-A01G3 M1200-MM003	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechatronik	Grundlagen der Automobiltechnik - Funktionale Auslegung von Fahrzeugen				2/2/0 PL		M = PL	5	Prof. Prokop	EuiDM-8-FZ EuiDM-8-Mak
		KFZ III - Funktionale Auslegung von Fahrzeugen (???)				2/2/0		PL Klausur 180 min			
Eul-MT-E-A05G M1200-MM011	- Makromechatronik	Grundlagen Luft- und Raumfahrttechnik				0/2/2 PL		M = PL	7	Dr. Biertümpfel	EuiDM-8-Mak
		tba				0/2/0		PL Hausarbeit 100 h			
		tba				0/0/2					
Eul-MT-E-BLRRF (Eul-ET-E-BLRRF, Eui-IST-E-BLRRF) M1201-EA011	- Makromechatronik	Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge				2/2/0 PL		M = PL	5	Prof. Janschek PD Dr. Braune	EuiDE-8-AT, EuiDM-8-Mak, EuiDI-8-ASR, MW
		Bahn- und Lageregelungssysteme für Raumfahrzeuge (BahnLageReg)				2/2/0		PL Klausur 120 min			
Eul-MT-E-A06G M1200-MM012	- Mechatronik im Maschinenbau	Grundlagen Mobile Arbeitsmaschinen				4/2/0 2 PL		M = (2 PL1 + PL2) / 3	7	Prof. Herlitzius Prof. Herlitzius Schmidt	EuiDM-8-MMB
		Konstruktive Gestaltung typischer Baugruppen (Gest.typ.Baugr.)				2/2/0		PL1 Klausur 180 min			
		Antriebs- und Lenksysteme mobiler Arbeitsmaschinen (???)				2/0/0		PL2 mdl. PL als Gruppenprüfung 45 min			
Eul-MT-E-A07G M1200-MM016	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Grundlagen Bewegungsgeführte Maschinensysteme				3/2/0 PL		M = PL	7	Prof. Ihlenfeldt	EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob
		Grundlagen Bewegungsgeführte Maschinensysteme (Bew.gef.Masch.GL)				3/2/0		PL Klausur 120 min			

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-MeMiR (Eul-ET-E-MeMiR) M1212-EM008	Mikromechatronik - Robotik	Medizinische und Miniaturrobotik				3/0/1 2 SWS Seminare 2/0/0		M = (2 PL1 + PL2) / 3	7	Prof. Richter	EuiDE-8-HMT, EuiDM-8-???, EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDI-8
		Medizinische und Miniaturrobotik (???)				1 Seminar 1/0/0	PL1 Klausur 120 min, bei bis zu 15 TN mdl. PL 30 min				
		Entwurf miniaturisierter robotischer Strukturen (???)				1 Seminar	PL2 Portfolio 60 h				
		Praktikum Medizinische und Miniaturrobotik (???)				0/0/1					
Eul-MT-E-StMan (Eul-ET-E-StMan, Eul-IST-E-StMan) M1201-EA016	- Robotik	Steuerung von seriellen Manipulatoren				2/1/1 2-PL		M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL	7	Prof. Janschek	EuiDM-8-MMB, EuiDM-8-Rob, EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDI-8
		Steuerung von seriellen Manipulatoren (St. v. SerMan)				2/1/1	PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h Bonusleistung zur Klausurarbeit: Praktikumsleistungskontrolle 15 h				
Eul-MT-E-A09G M1200-MM022	- Mechatronik im Maschinenbau	Grundlagen Spezielle Fertigungsmethoden				3/1/1 2 PL		M = (3 PL1 + PL2) / 4	7	Prof. Lasagni	EuiDM-8-MMB
		Lasertechnik (Lasertechnik)				2/0/0	PL1 Klausur 150 min				
		Plasmatechnik (Plasmatechnik)				1/1/0	PL2 Portfolio 22 h				
		Praktikum Lasertechnik				0/0/1					
Eul-ET-E-SimGT (Eul-MT-E-SimGT) M1205-EG012	- Robotik	Simulation in der Gerätetechnik				2/4/0 PL		M = PL	7	Prof. Lienig	EuiDE-8-AVT, EuiDE-8-BMT, EuiDE-8-EKT, EuiDE-8-BEI, EuiDM-8-Mik
		Finite Elemente Methode (FEM)				1/2/0	PL Portfolio 90 h				
		Optimierung (Optimierung)				1/2/0					
Eul-MT-E-A12G M1207-MM025	- Robotik	Grundlagen Biomedizintechnik für Studierende der Mechatronik				6/0/0 PL		M = PL	7	Prof. Malberg	EuiDM-8-Mik, EuiDE-8-BMT, EuiDM-8-Mik, INF, Wiwi, EuiDM-8-Mik, EuiDB-4, EuiDE-8-BMT, EuiDM-8-Mik, INF, Wiwi, Phy
		Grundlagen der Physiologie und Medizin (Grdl.Physio.u.Med.)				2/0/0	PL Klausur 120 min				
		Biomedizinische Technik II				2/0/0					
		Biosignale und Monitoring (Biosig.u.Monit.)				2/0/0					
Eul-ET-E-AdLas (Eul-IST-E-AdLas, Eul-MT-E-AdLas) M1208-EA010	Mikromechatronik - Robotik	Adaptive Lasersensorik				4/1/1 2 PL		M = (6 PL1 + PL2) / 7 Beide PL sind bestehensrelevant!	7	Prof. Czarske	EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, EuiDE-8-AT, EuiDE-8-RT, EuiDE-8-PMS, Eui-DI-8, PHY
		Laser Metrology and Quantum Technology (Lasermesst.)				2/1/0	PL1 mdl. PL 30 min				
		Mechatronische Lasersensoren (Mech.Lasersens.)				2/0/0	PL2 Portfolio 20 h				
		[Lehrsprache Deutsch] Praktikum Lasersensorik (Laserpraktikum)				0/0/1					
		[Lehrsprache Deutsch oder Englisch]									

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eui-MT-E-A11V M1212-MM024	Mikromechatronik - Robotik	Mikrosystemtechnik				2/0/0	2/0/2 2 PL	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL1 Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Einzelprüfung 20 min PL2 Portfolio 12 h	7	Prof. Richter	EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob, EuiDR-8-Erg MA-ET/MEL, EuiDM-9-Mik, EuiDM-8-Rob, Phy EuiDM-8-Mik, EuiDM-8-Rob
		Werkstoffe der Mikrosystemtechnik für Mechatroniker (Werkstoffe MST Mechatroniker)				2/0/0					
		Mikrosysteme für Mechatronik und Feinwerktechnik (Mikrosysteme)					2/0/0				
		Praktikum Mikrosysteme (MST/Werkstoffe)					0/0/2			Richter	
Eui-MT-E-A03A4 (siehe Anmerkung Nr. 4 unten) M1200-MM009	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität	Fahrzeugelektronik und Diagnose				2/0/1	1/0/1 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO PL1 Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Gruppenprüfung 20 min PL2 unbenotetes Portfolio 30 h	5	Prof. Bäker	EuiDM-8-FZ EuiDM-9-FZ
		Fahrzeugelektronik (Fzg.elektronik)				2/0/1					
		Diagnose in mechatronischen Fahrzeugsystemen (Diagn.m.Fzgsyst)					1/0/1				
Eui-MT-E-A14G M1200-MM042	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität	Vernetzte automatisierte Mobilität					2/1/1 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2 unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 PO PL1 Klausur 120 min PL2 unbenotetes Portfolio 20 h; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Gruppenprüfung 20 min	5	Prof. Bäker	EuiDM-9-FZ
		Automatisiertes und vernetztes Fahren (Vern.autom.Mobi)					2/1/1				
Eui-MT-E-M01V M1200-MM030	- Fahrzeugmechatronik und Elektromobilität - Robotik	Vertiefung Mehrkörpersysteme					3/3/0 2 PL	M = (9 PL1 + PL2) / 10 PL1 ist bestehensrelevant! PL1 Klausur 150 min PL2 Hausarbeit 16 h	7	Prof. Beiteltschmidt	EuiDM-9-FZ EuiDM-9-Rob
		Regelung von Mehrkörpersystemen (Reg. MKS)					1/1/0				
		Gekoppelte Simulation/ Echtzeitsimulation (Gek. Simulation)					2/0/0				
		Praktikum Mehrkörpersimulation (Übung) (Übung/Prakt.MKS)					0/2/0				
Eui-MT-E-M02V M1200-MM032	- Mechatronik im Maschinenbau	Fluid-Mechatronik in mobilen Anwendungen					3/1/1 2 PL	M = (4 PL1 + PL2) / 5 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausur 180 min PL2 Portfolio 12 h	7	Prof. Weber	EuiDM-9-FZ EuiDM-9-Rob
		Mobilhydraulische Systeme (Mobilhydraulik)					2/1/0				
		Steuerungen, Softwareentwicklung, Sicherheit in mobilen Anwendungen (Steu/Softw/Sich.)					1/0/0				
		Praktikum Fluid-Mechatronik in mobilen Anwendungen (Prakt. Fluidtechn.)					0/0/1				
Eui-MT-E-M03G2 M1200-MM034	- Mechatronik im Maschinenbau	Methoden in der Produktentwicklung					2/2/0 2 PL	M = (2 PL1 + PL2) / 3 PL1 ist bestehensrelevant! PL1 Klausur 120 min PL2 Hausarbeit 40 h	5	Prof. Paetzold-Byhain	EuiDM-9-MMB
		Methoden in der Produktentwicklung (???)					2/2/0				

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-NLRV (Eul-ET-E-NLRV, Eul-IST-E-NLRV) M1213-EA021	- Makromechanik - Robotik	Nichtlineare Regelungstechnik Vertiefung Steuerung und Regelung flacher und verteiltparametrischer Systeme (<i>Fla. + vert. Sys.</i>) Nichtlineare Regelungstechnik 2 (<i>Nichtlin. RT 2</i>)					4/2/0 2-PL 2/1/0 2/1/0	M = (2-PL1+PL2)/3 PL PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h	7	Prof. Röbenack	EuiDE-9-RT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mak, EuiDM-9-Rob
Eul-MT-E-MMST (Eul-ET-E-MMST, Eul-IST-E-MMST) M1201-EA019	- Mikromechanik	Mensch-Maschine-Systemtechnik Mensch-Maschine-Systemtechnik (<i>Mensch-Masch-Syst</i>)					2/0/0, 2 SWS Projekte PL 2/0/0 2 SWS Projekte	M = PL PL Portfolio 16 h	5	Prof. Urbas	EuiDE-9-AT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik
Eul-MT-E-MoSiM M1201-MM040	- Mikromechanik	Modellbildung und Simulation Modellbildung und Simulation (???)					3/2/1 2 PL 3/2/1	M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL1 Klausur 180 min PL2 Komplexen Leistung 40 h	7	Prof. Janschek (Dr. Dyblenko 2. Prüfer)	EuiDE-9-AT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik
Eul-MT-E-MTSys (Eul-ET-E-MTSys, Eul-IST-E-MTSys) M1201-EA018	- Mikromechanik	Mechatronische Systeme Mechatronische Systeme (<i>Mechatron.Syst.</i>)					2/1/1 2-PL 2/1/1	M = (3-PL1 + PL2) / 4 PL PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h	5	Prof. Janschek	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Mik, EuiDI-7
Eul-MT-E-SysAT (Eul-ET-E-SysAT, Eul-IST-E-SysAT) M1201-EA025	- Mikromechanik	Systementwurf komplexer Automatisierungssysteme Systementwurf komplexer Automatisierungssysteme (<i>Sys.ent.kom.AT-S.</i>)					2/1/1 2/2/0 2-PL 2/1/1 2/2/0	M = (3-PL1 + PL2) / 4 PL PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h Bonusleistung zur Klausurarbeit: Lösen von Übungsaufgaben 15 h	5	PD Dr. Braune	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDI-7 EuiDM-9-Mik
INF-MT-E-SWTP (INF-IST-C-SWTP) M1200-GS035	- Robotik	Softwaretechnologie-Projekt Softwaretechnologie-Projekt (<i>P SWT</i>)					0/0/4 PL 0/0/4	M = „bestanden“ oder „nicht bestanden“ unbenotete Komplexe Leistung 100 h	6	Prof. Aßmann	EuiDI-3 EuiDM-9-Rob
Eul-MT-E-A01G1 M1200-MM001	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechanik	Grundlagen der Automobiltechnik - Komponenten und Subsysteme von Fahrzeugen Komponenten und Subsysteme von Fahrzeugen (???)					2/2/0 PL 2/2/0	M = PL PL Klausur 120 min	5	Prof. Prokop	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak
Eul-MT-E-A02G M1200-MM004	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechanik	Grundlagen Schienenfahrzeuge Grundlagen der Schienenfahrzeugtechnik Grundlagen der Triebfahrzeugtechnik					4/1/0 PL 2/1/0 2/0/0	M = PL PL Klausur 180 min	5	Prof. Stephan	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A02V M1200-MM005	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität - Makromechatronik	Schiene Fahrzeuge Simulation					3/1/0 PL	M = PL	7	Dr. Quarz Prof. Stephan	EuiDM-9-FZ, EuiDM-9-Mak
		Elektrische Bahnen					2/0/0	PL Klausur 90 min			
		Mehrkörpersimulation in der Fahrzeugtechnik (MKS Fahrzeugt.)					1/1/0				
Eul-MT-E-A03A1 (siehe Anmerkung Nr. 5 unten) M1200-MM006	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Grundlagen Verbrennungsmotoren und Antriebs-systeme					4/0/0 PL	M = PL	5	Prof. Atzler Atzler Schlecht	EuiDM-9-FZ
		Grundlagen der Verbrennungsmotoren (Gdl. V.motoren)					2/0/0	PL Klausur 240 min			
		Grundlagen der Antriebssysteme (???)					2/0/0				
Eul-MT-E-A03A2 (siehe Anmerkung Nr. 6 unten) M1200-MM07	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Erweiterte Grundlagen der CO2-neutralen Verbrennungsmotoren					3/1/0 PL	M = PL	5	Prof. Atzler	EuiDM-9-FZ
		Grundlagen der Verbrennungsmotoren (Gdl. V.motoren)					2/0/0	PL Klausur 240 min			
		Erweiterte Grundlagen der Verbrennungsmotoren (???)					1/0/0				
		Laborpraktikum Verbrennungsmotoren (???)					1/0/1				
Eul-MT-E-A04G M1202-EE032	- Makromechatronik - Robotik	Bewegungssteuerung- Modellierung und Regelung elektrischer Antriebe					4/2/1 2 PL	M = (5 PL1 + 2 PL2) / 7 PL2 ist bestehensrelevant!	7	Prof. Centner	EuiDM-9-Mak
		Modellierung und Regelung elektrischer Antriebe					4/1/1 2 PL	M = (7 PL1 + 3 PL2) / 10 PL1 mdl. PL 45 min PL2 Komplexe Leistung 30 h			
		Automatisierte Antriebe (Automat. Antr.) Elektromaschinendynamik (EMD)					2/1/1 2/1/0	PL1 mdl. PL als Einzelprüfung 45 min PL2 Komplexe Leistung 30 h			
Eul-MT-E-A06V1 M1200-MM014	- Makromechatronik	Vertiefung Luftfahrttechnik					3/2/0 PL	M = PL	7	Prof. Markmiller	EuiDM-9-Mak
		Einführung in die Luftfahrtsysteme					2/1/0	PL Klausur 180 min			
		Flugzeughydraulik					1/1/0				
Eul-MT-E-A06V2 M1200-MM015	- Makromechatronik	Vertiefung Raumfahrttechnik					3/1/0 PL	M = PL	7	Dr. Schmiel	EuiDM-9-Mak
		Raumfahrtelektronik und Software					1/0/0	PL Klausur 180 min			
		Energiesysteme für Raumfahrzeuge (Energieanl. RFZ)					2/1/0				

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A06V	- Mechatronik im Maschinenbau	Mobile Arbeitsmaschinen/Off road-Fahrzeugtechnik – Analyse Mobile Arbeitsmaschinen - Simulation und Experimentelle Analyse in der Maschinenentwicklung					2/1/2 2 PL 2/1/1 PL	M = (3 PL1 + 2 PL2) / 5	7 5	Prof. Will	
M1200-MM013		Modellbildung und Simulation mobiler Arbeitsmaschinen Modellbildung und Simulation von Mobilien Arbeitsmaschinen (???)					2/1/0	PL1 Klausur 90 min PL2 Portfolio 24 h		Prof. Will	EuiDM-9-MMB
		Analyse und experimentielle Simulation des Maschineneinsatzes Experimentelle Analyse von Mobilien Arbeitsmaschinen (Analyse/exp.Sim.)					0/0/2 0/0/1			Prof. Herlitzius	
Eul-MT-E-A07V	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Vertiefung Bewegungsgeführte Maschinensysteme					2/2/0 PL	M = PL	5	Prof. Ihlenfeldt	
M1200-MM018		Grundlagen Verhaltensanalyse (GL Verh.analyse)					2/2/0	PL Klausur 120 min		EuiDM-9-MMB EuiDM-9-Rob	
Eul-MT-E-A08G2	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Flugrobotik					2/3/0 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2	5	Prof. Beiteltschmidt	
M1200-MM020		Flugrobotik (???)					2/3/0	PL1 Klausur 90 min PL2 Komplexe Leistung 30 h			
Eul-MT-E-A08V	- Mechatronik im Maschinenbau - Robotik	Robotik					3/2/2 2 PL	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7	7	Prof. Schmale	
M1200-MM021		Handhabungs- und Robotertechnik					2/1/2	PL1 Klausurarbeit 120 min		EuiDM-9-MMB EuiDM-9-Rob	
		Montagetechnik- und systeme					1/1/0	PL2 Portfolio 1,5 h			
Eul-MT-E-A09V	- Mechatronik im Maschinenbau	Vertiefung Spezielle Fertigungsmethoden					3/1/2 2 PL	M = (3 PL1 + PL2) / 4	7	Prof. Lasagni	
M1200-MM023		Generative Fertigungstechnik (Generative FT)					2/0/0	PL1 Klausur 150 min		EuiDM-9-MMB	
		Nanotechnologien (Nanotechnologien) Praktikum Spezielle Fertigungstechnik					1/1/0 0/0/2	PL2 Portfolio 30 h			
Eul-MT-E-StRob (Eul-ET-E-StRob, Eul-HST-E-StRob) M1201-EA024	- Robotik	Steuerung mobiler Roboter					2/1/1 2 PL	M = (3 PL1 + PL2) / 4 PL	5	Prof. Janschek	
		Steuerung mobiler Roboter (Steu.mob.rob.)					2/1/1	PL Klausur 120 min PL2 Komplexe Leistung 60 h Bonusleistung zur Klausurarbeit: Praktikumsleistungskontrolle 15 h		EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDM-9-Rob, EuiDM-9-MMB EuiDI-7	

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-A12V M1207-MM026	Mikromechatronik	Vertiefung Biomedizintechnik					4/1/1 2 PL	M = (4 PL1 + 3 PL2) / 7 PL1 Klausurarbeit 120 min PL2 Portfolio 1,5 h	7	Prof. Malberg	MA-ET/GMM, EuiDM-9-Mik, INF, Phy, Wiwi
		Biomedizinische Technik (<i>Biomed. Techn.</i>)					2/1/0				
		Diagnostische und therapeutische Systeme (<i>DTS</i>) (<i>DTS-03-Prak.</i>)					2/0/1				
Eul-MT-E-GerKo (Eul-ET-E-GerKo) M1205-EG016	Mikromechatronik	Gerätekonstruktion					2/0/4 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 Klausur 90 min PL2 Portfolio 50 h	7	Prof. Lienig	EuiDE-9-AVT, EuiDE-9-BMT, EuiDE-9-EKT, EuiDM-9-Mik, WING
		Entwicklungsmethoden für die Gerätetechnik (<i>Entw. Gerätetechn.</i>)					2/0/0				
		Baugruppenentwicklung (<i>BG-Entwicklung</i>)					0/0/4				
Eul-MT-E-PhoMT (Eul-ET-E-PhoMT, Eul-IST-E-PhoMT) M1208-EA022	Mikromechatronik - Robotik	Photonische Messsystemtechnik					2/0/2 2 PL	M = (PL1 + PL2) / 2 Beide PL sind bestehensrelevant! PL1 mdl. PL 20 min PL2 Komplexe Leistung 40 h	5	Prof. Czarске	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob
		Projekt Photonische Messsystemtechnik (<i>Proj. Phot. Mess.</i>)					0/0/2				
		Lasermesssysteme für die Fluidtechnik (<i>LMFT</i>)					2/0/0				
Eul-MT-E-ComLS (Eul-ET-E-ComLS, Eul-IST-E-ComLS, Eul-NES-E-ComLS) M1208-EA017	Mikromechatronik - Robotik	Computational Laser Systems					3/1/0 PL	M = PL PL mdl. PL 30 min 2/0/0	5	Prof. Czarске	EuiDE-9-AT, EuiDE-9-RT, EuiDE-9-PMS, EuiDI-7, EuiDE-9-AI, EuiDE-9-RT, EuiDE-9-PMS, EuiDI-7, EuiDM-9-Mik, EuiDM-9-Rob
		Digitale Holographie und Bildverarbeitung Digital Holography and Image Processing (<i>Holografie</i>) [Lehrsprache Deutsch oder Englisch]					1/1/0				
		Biomedical Laser Systems and Optogenetics (<i>Biomed. Systemt. u. Optogenetik</i>) [Lehrsprache Deutsch oder Englisch]					2/0/0				
Eul-MT-E-A14V M1200-MM027	Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Elektrifizierte Mobilität					4/1/1 2 PL	M = PL unter Berücksichtigung von § 15 Absatz 1 Satz 5 und 6 der PO PL1 Klausur 120 min PL2 unbenotetes Portfolio 20 h	7	Prof. Bäker	EuiDM-9-FZ
		Energiemanagement und Betriebsstrategien für mobile und stationäre Energiesysteme (<i>E.man.+B.strat.</i>)					2/0/0				
		Laborpraktikum Energiespeicher (<i>???</i>)					0/0/1				
		Entwurf mechatronischer Fahrzeugsysteme (<i>???</i>)					2/0/0				
		Übung Entwurf mechatronischer Fahrzeugsysteme (<i>???</i>)					0/1/0				

Modul-Nr./CN	Profil	Modulname Lehrveranstaltung (Abk. im Stundenplan)	5. Semester	6. Semester	7. Semester	8. Semester	9. Semester	Hinweise zu Prüfungsleistungen M = Modulnote PL = Prüfungsleistung	LP	Modulverantwortlicher	Studentensets
			V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P	V/Ü/P				
Eul-MT-E-EBZPX (Eul-RES-E-EBZPX) M1200-MM028	- Fahrzeugmechanik und Elektromobilität	Elektrolyse,- Brennstoffzellen- und Power-to-X-Systeme Elektrolyse,- Brennstoffzellen- und Power-to-X-Systeme (???)					4/2/0 PL 4/2/0	M = PL PL Klausur 120 min; bei bis zu 20 TN mdl. PL als Einzelprüfung 30 min	7	Dr. Jahn	EuiDM-9-FZ, EuiDR-9-H2

- 1: Das Modul "Mechatronische Systeme an und der Betrieb von CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Fahrzeugelektronik und Diagnose" gewählt wurde.
2: ~~Das Modul "Vertiefung Elektrische Antriebstechnik" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Elektrische Fahrmotoren" gewählt wurde.~~
3: ~~Das Modul "Elektrische Fahrmotoren" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Vertiefung Elektrische Antriebstechnik" gewählt wurde.~~
4: Das Modul "Fahrzeugelektronik und Diagnose" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Mechatronische Systeme an und der Betrieb von CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" gewählt wurde.
5: Das Modul "Grundlagen Verbrennungsmotoren und Antriebssysteme" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Erweiterte Grundlagen der CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" gewählt wurde
6: Das Modul "Erweiterte Grundlagen der CO2-neutralen Verbrennungsmotoren" kann nicht gewählt werden, wenn bereits das Modul "Grundlagen Verbrennungsmotoren und Antriebssysteme" gewählt wurde.