Stand 11.11.2026

Modulplan Master Mechatronik – Vollzeit – Profilempfehlung: Robotik

Musterstudienplan zum Masterstudiengang Mechatronik (M.Eng.) (Profil Robotik)

	Modul 1				Modul 2				Modul 3				Modul 4				Modul 5			
1. Semester Sommersemester	nichttechn. Wahlpflichtm.				3D Robot Vision				Mechatronik				Optimale Steuerung und Regelung				Zuverlässigkeits-theorie		Data Science		Servoantriebstechnik			
	3 ECTS				Eisenbach APL				Grabow (MB)		APL		Döge		PL90		Giesecke		Walther (GW)		Förster		PL90	
				3	2	0	0	1	2	2	0	0	2	1	1	0	1	1	0	0	2	0	0	1	2	0	0	2
2. Semester Wintersemester	Mechatronik-projekt				Komplexe Steuerungen				Elektromechanische Aktorsysteme				Num. Mathe/Optimierung				Augmented Reality/Virtual Reality				Optische und optoelektronische Sensorik			
	FB ET/IT und MB				Döge APL				Förster		PL90		Bärthel (GW)		PL90		Eisenbach		APL		Richter		MP	
	0	0	0	3	2	0	0	1	3	0	0	2	3	1	0	1	2	0	2	1	2	0	1	1
3. Semester Sommersemester	APL 6 ECTS				Masterarbeit 24 ECTS																Kolloquium 3 ECTS			
	0	0	0	3																				

Im Studienverlauf ist ein nichttechnisches Wahlpflichtmodule im Gesamtumfang von 3 CP zu belegen.
Das Modulangebot der nichttechnische Wahlpflichtmodule wird Semesterweise veröffentlicht.

Im Studienverlauf sind technische Wahlpflichtmodule im Gesamtumfang von 24 CP zu belegen.
Es sind alle angebotenen Module aus dem Masterstudiengang ET/IT als Wahlpflichtmodul wählbar. Diese werden jedoch im Stundenplan nicht konfliktfrei geplant. Das ET/IT Modulangebot wird Semesterweise veröffentlicht.

ganzes Modul (6 CP)

Modulname			
Dozent		PL	
V	Ü	S	P

CP = Creditpoints nach ECTS

ganzes Modul (6 CP)

Modulname			
Dozent		PL	
V	Ü	S	P
Modulname			
Dozent		PL	
V	Ü	S	P

halbes Modul (3 CP)

Modulname			
Dozent		PL	
V	Ü	S	P

Legende
Pflichtmodul
profilbildendes Wahlpflichtmodul
technisches Wahlpflichtmodul
nichttechnisches Wahlpflichtmodul