

Modulplan Master Mechatronik - Vollzeit

	Modul 1				Modul 2				Modul 3				Modul 4				Modul 5													
1. Semester Sommersemester	nichttechn. Wahlpflichtm.	3D Robot Vision			Mechatronik				Optimale Steuerung und Regelung				Zuverlässigkeitstheorie	Data Science			Servoantriebstechnik													
	3 ECTS	ET1 APL		MB Grabow	APL		Döge	PL90		3 ECTS	3 ECTS			6 ECTS				6 ECTS												
		3	2	0	0	1	2	2	0	0	2	1	1	0	1	2	0	0	1	2	0	0								
2. Semester Wintersemester	Mechatronik-Projekt	Komplexe Steuerungen		Elektromechanische Aktorsysteme				Num. Mathe/Optimierung				Augmented Reality/Virtual Reality				Optische und optoelektronische Sensorik														
		Müller APL		Förster	PL90		GW Kempka	PL90		6 ECTS				6 ECTS																
	0	1	0	2	2	0	0	1	3	0	0	2	3	1	0	1	2	0	2	1	2	0	1							
	GW																													
3. Semester Sommersemester	APL 6 ECTS		Masterarbeit 24 ECTS																Kolloquium 3 ECTS											
	0	1	0	2																										

Im Studienverlauf ist ein nichttechnisches Wahlpflichtmodul 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

halbes Modul (3 CP)

Modulname			
Dozent		PL	
V	Ü	S	P

Legende

Blau	Pflichtmodul MA Mechatronik
Hellblau	Masterarbeit
Grün	technisches Wahlpflichtmodul
hellgrün	nichttechnisches Wahlpflichtmodul