

Stand: 024.09.09

Module Methoden

Modul Mehrkörpersysteme (Gruppe Methoden, Beitelschmidt, VW)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Kinematik und Kinetik von Mehrkörpersystemen	Beitelschmidt			2 2 0		
Einbindung elastischer Strukturen	Beitelschmidt				1 0 0	
Regelung von Mehrkörpersystemen	Janschek			1 0 0		
Gekoppelte Simulation/Echtzeitsimulation	Beitelschmidt				2 0 0	
Praktikum Mehrkörpersysteme	Quarz				0 0 2	
Berechnungsformel: $(F) = (4 \times \text{KuKMKS} + 1 \times \text{ElStru} + 1 \times \text{MKS} + 2 \times \text{GSim} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						

Modul Bewegungssteuerung (Gruppe Methoden, Hofmann, W., ET)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Elektrische Antriebe	Hofmann, W.		2 1 0			
Leistungselektronik II	Bernet		2 1 0			
Stellmotoren	Hofmann, W.			1 1 0		
Komplexpraktikum Bewegungssteuerung	Geitner			0 0 2		
Berechnungsformel: $(F) = (3 \times \text{ElAn} + 3 \times \text{LE} + 2 \times \text{SM} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						

Modul Maschinenkonstruktion (Gruppe Methoden, Stelzer, MW) neu ab Jahrgang 2003						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Konstruktionswerkstoffe	Kieback		2 0 1			
Konstruktiver Entwicklungsprozess	Stelzer			2 0 1		
3D-Konstruktion	Stelzer		0 1 0			
Produktdatenmanagement	Stelzer				2 0 1	
Berechnungsformel: $(F) = (3 \times \text{KoW} + 3 \times \text{KEP} + 1 \times \text{3D} + 3 \times \text{Prod}) / 10$						

Modul Hydraulik/Pneumatik (Gruppe Methoden, Helduser, MW)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Grundlagen der fluidtechnischen Antriebe und Steuerungen	Helduser			2 1 0		
Elektrohydraulische Antriebssysteme	Helduser				2 1 0	
Steuerungs- u. Regelungstechnik pneumatischer Antriebe	Helduser		1 1 0			
Praktikum Fluidtechnik	Helduser				0 0 2	
Berechnungsformel: $(F) = (3 \times \text{Flui} + 3 \times \text{ElHy} + 2 \times \text{Steu} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						

Modul Bewegungssteuerung (Gruppe Methoden, Hofmann, W., ET)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Elektrische Antriebe	Hofmann, W.		2 1 0			
Leistungselektronik II	Bernet		2 1 0			
Stellmotoren	Hofmann			1 1 0		
Komplexpraktikum Bewegungssteuerung	Geitner			0 0 2		
Berechnungsformel: $(F) = (3 \times \text{ElAn} + 3 \times \text{LE} + 2 \times \text{SM} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						

Modul Regelung / Steuerung (Gruppe Methoden, Röbenack, ET)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Nichtlineare Regelungssysteme	Rudolph			2 0 0		
Regelungstechnik II	Röbenack		2 1 0			
Stochastische Signale und Systeme (= Systemtheorie III)	Hoffmann			2 1 0		
Praktikum Regelung/Steuerung	Janschek/ Röbenack				0 0 2	
Berechnungsformel: $(F) = (2 \times \text{NLRT} + 3 \times \text{RTII} + 3 \times \text{SSi} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						

Modul Informationsverarbeitung (Gruppe Methoden, Urbas, ET)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Prozessinformationsverarbeitung	Urbas			2 0 0		
Mensch-Maschine-Interaktion	Urbas		2 0 0			
Serielle Bussysteme	Bäker			2 0 0		
SPS Kompaktregelungen	Urbas			2 0 0		
Praktikum Informationsverarbeitung	Bäker*/Urbas**			0 0 1	0 0 1	
Berechnungsformel: $(F) = (2 \times \text{PIV} + 2 \times \text{Echt} + 2 \times \text{SBS} + 2 \times \text{SPS} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						

Modul Entwurfstechniken (Gruppe Methoden, Janschek, ET)						
Fach	Dozent	5. Sem.	6. Sem.	7. Sem.	8. Sem.	Bemerkungen
Simulationstechnik	Janschek				2 0 1	* neu im 6. ab Jg. 06
			←		*	
Systementwurf	Braune			2 0 1		
Produktentwicklung	Schulze (ET)		2 0 0			
Qualitätssicherung	Wolter		2 0 0			
Berechnungsformel: $(F) = (2 \times \text{Sim} + 2 \times \text{Syst} + 2 \times \text{Prod} + 2 \times \text{Qual} + 2 \times \text{Prak}) / 10$						