

Master Maschinenbau - Robotik

	Abk.	Prof.	SWS	CP	Prüf	1. Sem			2. Sem			3. Sem			4. Sem		
						V	Ü	P	V	Ü	P	V	Ü	P	V	Ü	P
<b>Numerische Methoden und Simulation</b>	<b>NMS</b>	<b>Kiel</b>	4	6	1	<b>3</b>	<b>1</b>	<b>0</b>									
<b>Mehrkörpersysteme</b>	<b>MKS</b>	<b>Ker</b>	4	6	1	<b>2</b>	<b>0</b>	<b>2</b>									
<b>Wissenschaftliches Arbeiten</b>	<b>WAB</b>	<b>Bei</b>	4	6	1	<b>2</b>	<b>0</b>	<b>2</b>									
<b>Produktionssystematik</b>	<b>PRS</b>	<b>Pwing</b>	4	6	1	<b>3</b>	<b>1</b>	<b>0</b>									
<b>Wahlmodul für Master 1</b>	<b>WMM1</b>	<b>alle</b>	4	6	1	<b>4</b>	<b>0</b>	<b>0</b>									
<b>Produktentwicklung</b>	<b>PRW</b>	<b>PMB</b>	4	6	1				<b>2</b>	<b>0</b>	<b>2</b>						
<b>Strömungsdynamik</b>	<b>SDY</b>	Pei	4	6	1				<b>2</b>	<b>0</b>	<b>2</b>						
Fabrikautomation	FAU	Nisch	4	6	1				2	2	0						
Embedded Robotics	EMR	Just	4	6	1				4	0	0						
<b>Wahlmodul für Master 2</b>	<b>WMM2</b>	<b>alle</b>	4	6	1				4	0	0						
Autonome Robotik	ARO	Sei	4	6	1							2	0	2			
Robotersysteme	RSY	Maß	4	6	1							2	0	2			
Motion Control	MOC	Preg	4	6	1							2	0	2			
Optics and Vision	OVI	Too	4	6	1							2	0	2			
<b>Wahlmodul für Master 3</b>	<b>WMM3</b>	<b>alle</b>	4	6	1							<b>4</b>	<b>0</b>	<b>0</b>			
Masterarbeit	MA	alle	-	30	1												
Semesterwochenstunden								24			24			24			
Creditpunkte								30			30			30	30		