

# Individueller Studienplan - Vertiefungsfach Handhabungstechnik

(auslaufend, nicht mehr wählbar für Studierende, deren Studienbeginn zum WS 2017/18 oder später erfolgt)

Name: .....

Vorname: .....

Matrikel-Nr.: .....

E-Mail: .....

<b><u>Pflichtfach Allgemeine Mechatronik</u></b>		<b>LP</b>
Modul Numerische Methoden	Numerische Methoden	5
Modul Messtechnik in der Mechatronik	Messtechnik in der Mechatronik	5
Modul Technische Mechanik (Eine Veranstaltung der Auswahlliste s.u.)		5
Modul Produktentstehung- Entwicklungsmethodik	Methoden und Prozesse der PGE Produktgenerationsentwicklung	6
Modul Werkstoffe (Eine Veranstaltung der Auswahlliste s.u.)		5
Modul Regelung linearer Mehrgrößensysteme	Regelung linearer Mehrgrößensysteme	6
	<b>Summe:</b>	<b>32</b>

<b><u>Wahlveranstaltungen im Modul Technische Mechanik</u></b>		<b>LP</b>
Einführung in die Mehrkörperdynamik		5
Technische Mechanik 4		5
Mathematische Methoden der Kontinuumsmechanik (MMKM)		5

<b><u>Wahlveranstaltungen im Modul Werkstoffe</u></b>		<b>LP</b>
Halbleiterbauelemente		5
Faserverstärkte Kunststoffe – Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung		5

\* Vorkenntnisse in den Grundlagen der Werkstoffkunde erforderlich.

<b><u>Vertiefungsfach Handhabungstechnik – Pflichtmodule</u></b>		<b>LP</b>
Mechano-Informatik in der Robotik		4
Optimization of Dynamic Systems		5
Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik		8
CAE-Workshop		4
<b>oder</b> Produktionstechnisches Labor		4
<b>oder</b> Plug-and-Play-Fördertechnik		4
<b><u>Ergänzungsmodule</u></b> (die gewählten Veranstaltungen sind anzukreuzen):		14
<input type="checkbox"/> <i>Informationstechnik in der industriellen Automation</i>		3
<input type="checkbox"/> <i>Praxis elektrischer Antriebe</i>		4
<input type="checkbox"/> <i>Robotik I - Einführung in die Robotik</i>		6
<input type="checkbox"/> <i>Robotik II - Lernende und planende Roboter</i>		3

<input type="checkbox"/> Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik	3
<input type="checkbox"/> Gerätekonstruktion	8
<input type="checkbox"/> Projektarbeit Gerätetechnik (integraler Bestandteil von „Gerätekonstruktion“)	
<input type="checkbox"/> Konstruktiver Leichtbau	4
<input type="checkbox"/> Entwicklungsprojekt zur Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik	4
<input type="checkbox"/> Maschinendynamik	5
<input type="checkbox"/> Konstruieren mit Polymerwerkstoffen	4
<b>Summe:</b>	<b>35</b>

Durch die Ergänzungsmodule muss die erforderliche Mindestzahl von 35 Leistungspunkten im Vertiefungsfach erreicht werden.

<b>Interdisziplinäres Fach</b> (Veranstaltungen aus dem gesamten Angebot für Masterstudiengänge der Fakultäten Elektrotechnik und Informationstechnik, Maschinenbau oder Informatik, auch wenn nicht im Modulhandbuch aufgeführt.)	<b>LP</b>
	<b>17</b>

<b>Überfachliche Qualifikationen (Schlüsselqualifikationen)</b>	<b>LP</b>
Das Arbeitsfeld des Ingenieurs	2
	<b>6</b>

<b>Zusatzfächer</b> max. 30 LP	<b>LP</b>
<b>Summe:</b>	

Dieser Individuelle Studienplan entspricht den Vorschriften.

Karlsruhe, den .....

.....  
(Vorsitzender des MPA-MIT)

.....  
(Modellberater/in)

.....  
(Studierende/r)