

Mechatronik und Robotik (M.Sc.)

| | | | | | | |
|-----------------------|---------|--|---|---|---|---|
| 3. Semester | 30 ECTS | Master-Arbeit mit Kolloquium | | | | |
| Wintersemester | 30 ECTS | 1 Intelligente Sensoren und Autonomes Fahren (5 CP) | 2 Embedded Systems und Vernetzung mechatronischer Systeme (5 CP) | 6 *Autonomous Intelligent Systems (5 CP) | 7 *Computational Intelligence (5 CP) | 10 Projekt Mechatronik und Robotik 2 (10 CP) |
| 1. Studienjahr | | Mechatronik | | Robotik | | |
| Sommersemester | 30 ECTS | 3 Kinematik (5 CP) | 4 Simulation und Regelung (5 CP) | 5 *Image Processing and Identification of Dynamic Systems (5 CP) | 8 *Industrial Robots (5 CP) | 9 Projekt Mechatronik und Robotik 1 (10 CP) |

*Englischsprachig