

Studienverlaufsplan Industrierobotik

Mathematik 1	Physik 1 - Mechanik	Elektrotechnik 1	Grundlagen der Robotik 1	Arbeits- und Lerntechniken	Prozedurale Programmierung
Mathematik 2	Physik 2 - Schwingungen und Wellen	Elektrotechnik 2	Grundlagen der Robotik 2	Digitaltechnik	Objektorientierte Programmierung
Automatisierungssysteme	Elektronik 1	Einführung in die Messtechnik	Mathematik für Robotik	Mikrocontroller	Ereignisbasierte Systeme
Technisches Englisch	Einführung in die Medizinrobotik	Regelungstechnik 1	Auslegung mechatronischer Systeme	Simulationstechniken	Rechnerkommunikation
WPM 1	WPM 2	Sensorsysteme	Kinematik und Steuerung von Robotern	Geregelte Antriebe	Verteilte Systeme und IoT
WPM 3	WPM 4	Angewandte Schaltungstechnik	Dynamik und Regelung von Robotern	Funktionale Sicherheit	Echtzeitsysteme
Seminar	Praxisprojekt		Bachelorarbeit		Kolloquium

Studienverlaufsplan Medizinrobotik

Mathematik 1	Physik 1 - Mechanik	Elektrotechnik 1	Grundlagen der Robotik 1	Arbeits- und Lerntechniken	Prozedurale Programmierung
Mathematik 2	Physik 2 - Schwingungen und Wellen	Elektrotechnik 2	Grundlagen der Robotik 2	Digitaltechnik	Objektorientierte Programmierung
Automatisierungssysteme	Elektronik 1	Einführung in die Messtechnik	Mathematik für Robotik	Mikrocontroller	Ereignisbasierte Systeme
Technisches Englisch	Einführung in die Medizinrobotik	Regelungstechnik 1	Auslegung mechatronischer Systeme	Simulationstechniken	Rechnerkommunikation
WPM 1	WPM 2	Sensorsysteme	Regelungssysteme in der Medizintechnik 2	Biosignale und ihre Verarbeitung	Biomechanik
WPM 3	WPM 4	Angewandte Schaltungstechnik	Sicherheitsanforderungen in der Medizin	Funktionale Sicherheit	Echtzeitsysteme
Seminar	Praxisprojekt		Bachelorarbeit		Kolloquium