Bachelorstudiengang *B.Sc. Computational Engineering*



Teilzeitstudien- und Prüfungsplan 12 Semester ab 1.10.2021

т 1	T	1																			
Legende	St = Standard (benotet); bnb = bestanden/nicht bestanden																				
Bewertungssystem:	s = Standard (benotet); bnb = bestanden/nicht bestanden s = schriftlich; m = mündlich; f = fakultativ; SF = Sonderform:	-																			
Prüfungsform:	Arbeitsaufträge, Anwesenheit, Mitarbeit																				
Dauer:	Dauer der Prüfung in min (optional)																				
Carvialatum	Bei Kursen = Gewichtung der Prüfungsnote für die Modulnote		Dwiife	1200	leistungen			Kurs	,							Seme	aton				
Gewichtung:	Bei Modulen = Gewichtung der Modulnote für die Gesamtnote		Pruit	ıngs.	ieistungen			Kurs	•							seme	ster				
SWS:	Semesterwochenstunden																				
Status:	o = obligatorisch; f = fakultativ																				
Art der Lehrform:	VL=Vorlesung; S=Seminar; Ü=Übung; VU=Vorlesung und Übung; iV=Integrierte Veranstaltung; GÜ=Gruppenübung; HÜ=Hörsaalübung; P=Praktikum; TT=Vorrechenübung; T=Tutorium; PJ=Projekt, EV=Einführungsveranstaltung; PS=Projektseminar; PP=Projektpraktikum	gı	Studienleistung	rm	(1	8					Ι	Die Z	uord			Prüfu ender				stern	hat
CD.		ifur	leis	ojs	min	tun			Е												
CP:	Kreditpunkte	ıpri	lien	gun	er (ichí	١	as	for	ımt											
		Fachprüfung	Stud	Prüfungsform	Dauer (min)	Gewichtung	SMS	Status	Lehrform	gesamt			Arbe	eitsau	ıfwa	nd p	ro Se	emes	ter (CP)	
TUCaN-Nr. und Zuordnu	ng von CP zu Modulbausteinen haben informativen Charakter.	1	0,	1		Ŭ	3,	0,	1	- 00										\top	
	erfolgt nach Abschluss des Moduls.									CP	1.	2.	3.	4.	5.	6.	7.	8.	9.	10. 1	11. 12.
A Pflichtbereich 1 8.									X	120											
	Mathematik für den Maschinenbau I	St		S	90	100	6		\times	8	8									_	
	Mathematik für den Maschinenbau I	C.				100	6	0	VU	(-									_	
	Technische Mechanik I (Statik) Technische Mechanik I (Statik)	St		S		100	3	О	VL	6	6									+	
	Technische Mechanik I (Statik) Technische Mechanik I (Statik)						1	0	ΝĽ		\vdash				\dashv	\dashv	-	+	+	+	+
	Technische Mechanik I (Statik)						2	0	GÜ	L								\Box	\dashv	\top	
25-00-2006	Erfolgreich CE Studieren I		St	SF		100	0,7		X	1	1										
	Erfolgreich CE Studieren I						0,7	0	S										\Box	工	\bot
	Erfolgreich CE Studieren I - Mentorensystem				22															\bot	
	Mathematik für den Maschinenbau II	St		S	90	100	6		\times	8		8								+	_
	Mathematik für den Maschinenbau II Technische Mechanik II	St		f	90/15	100	5	0	VU	6		6								\dashv	
	Technische Mechanik II	υt		1	90/13	100	3	0	VL	U		0								+	
	Technische Mechanik II						2	_	ÜB											\dashv	
	Technische Mechanik II						2		TT											士	
	Grundlagen der Informatik I	St	bnb	f	90-120	100	6		X	10			10								
	Grundlagen der Informatik I						6	0	iV											\dashv	
	Elektrotechnik und Informationstechnik I	St		S	120	100	5		X	6			6							+	_
	Elektrotechnik und Informationstechnik I Elektrotechnik und Informationstechnik I						3	0	VL ÜB									_		+	+
	Grundlagen der Informatik II	St	bnb	f	90-120	100	8		Ž	10				10						\dashv	
	Grundlagen der Informatik II						8	0	iV											工	
	Elektrotechnik und Informationstechnik II	St		S	120	100	5		\times	6				6							
	Elektrotechnik und Informationstechnik II						3	0	VL									_		\dashv	_
	Elektrotechnik und Informationstechnik II Mathematik für den Maschinenbau III	St			90	100	2	0	ÜB	4					4					\rightarrow	
	Mathematik für den Maschinenbau III	St		S	90	100	4	0	\wedge	4					4					+	
	Technische Mechanik III (FB Bauingenieurwesen)	St		f	90/15	100	5	Ť	X	6					6					\dashv	
	Technische Mechanik III (FB Bauingenieurwesen)						3	0	VL											工	
	Technische Mechanik III (FB Bauingenieurwesen)						2	О	ÜB												
	Technische Mechanik III (FB Bauingenieurwesen)	_					2	f	TT	_										\rightarrow	
20-00-0011	Einführung in Computational Engineering	St		f	90-120	100	3		X	5					5					4	
20-00-0011-iv	Einführung in Computational Engineering (Grundlagen der Modellierung und Simulation)						3	О	iV												
04-10-0300/de	Mathematik IV (für ET)	St		S	90	100	6		X	7						7				\dashv	
	Mathematik IV (für ET)						6	0	VU											\top	
	Elementare PDGL: Klassische Methoden	St		S	60	100	4		\times	6						6					
	Elementare PDGL: Klassische Methoden						4	0	VU							\Box	\Box		\prod	\perp	
	Grundlagen des CAE/CAD	St		f		100	2	-	X77	4						4				4	
	Grundlagen des CAE/CAD Grundlagen des CAE/CAD	\vdash					2	o f	VL ÜB		$\vdash \vdash$					\dashv	\dashv	\dashv	\dashv	+	+
	Werkstoffkunde für Computational Engineering	St		S	60	100	2	1	\ \ \ \ \ \ \ \	4							4			+	
	Werkstoffkunde für Computational Engineering	<i></i>		3		200	2	0	VL								,			十	
20-00-0140	Geometrische Methoden des CAE/CAD	St		f	90	100	3		\times	5							5				
	Geometrische Methoden des CAE/CAD						3	0	iV											\bot	
	Projektseminar Elektromagnetisches CE	St		f		100			X	5							5			4	
1.8	Projektseminar Elektromagnetisches CE Projektseminar Elektromagnetisches CE	\vdash					3		PJ VL		\vdash					\dashv		\dashv	+	+	+
	Projektkurs CE		bnb	f		100	2	U	ΛΓ	4								4		+	
	Projektkurs CE			1		100	2	0	PJ											十	
	Grundlagenvorlesung in der gewählten Vertiefungsrichtung (siehe B)								\times	6								6			
																				\bot	
	Lehrveranstaltung anderer Fachbereiche bzw.								X	3								3		4	
25 00 2000	Erfolgreich CE Studieren II	St		m		100	2			3								3		\dashv	
	Erfolgreich CE Studieren II Erfolgreich CE Studieren II	υl		111		100				3								J		+	
	; in der gewählten Vertiefungsrichtung								X												
Angewandte Mathemat	ik und Mechanik								X												
	Technische Mechanik IV	St		S	90	100			\times									6			
16-13-6400-vl	Technische Mechanik IV						3	0	VL		Ш										

16-13-6400-ue	Technische Mechanik IV	1					1	0	ÜB	ſ	 $\overline{}$		\neg	1			
Bauingenieurwesen							1		X								
	Datenbanken für Ingenieuranwendungen	St	bnb	S	90	100	4		X					6			
	Datenbanken für Ingenieuranwendungen Datenbanken für Ingenieuranwendungen						2	_	VL ÜB	ŀ			+	+		+	\vdash
Maschinenbau									X								
	Numerische Berechnungsverfahren Numerische Berechnungsverfahren	St		S	90-120	100	2	0	\sum_{VL}				_	4		4	
	Numerische Berechnungsverfahren						1	_	ÜB	ŀ			+			+	
Elektrotechnik									\times								
	Grundlagen der Elektrodynamik	St		S	180	100	4		X				_	6		+	
	Grundlagen der Elektrodynamik Grundlagen der Elektrodynamik						2		VL ÜB	ŀ			+	+	+	+	\square
Informatik	,								\times								
20-00-0626	Programmierung paralleler Rechnerarchitekturen	St		f	60- 120/30	100	4		X					6			
20-00-0626-iv	Programmierung paralleler Rechnerarchitekturen				120/30		4	0	iV				\top	_			Н
oder 20-00-0014	Einführung in Human Computer Systems	St		S	90-120	100	3		\times					6			
	Einführung in Human Computer Systems Einführung in Software Engineering	St			90-120	100	3	0	iV				\rightarrow	6			
	Einführung in Software Engineering Einführung in Software Engineering	δt		S	90-120	100	3	0	iV				\dashv	0			
C 9 12. Semester: Ver	tiefungsrichtung Angewandte Mathematik und Mechanik (60 CP)								\boxtimes	60							
Pflichtbereich Bachelor Thesis und bei	gleitendes Kolloquium (12 CP)								\Leftrightarrow	6 12			4	-			
	Projektseminar/Praktikum		SF			100	0		\Rightarrow	6			\blacksquare			6	
	Projekt für Computational Engineering		SF						S				\blacksquare			oxdappi	
	Seminar Numerik Seminar Optimierung		SF SF						S S	ŀ			+	+		+	Н
	Seminar Stochastik		SF						S	ŀ			十		+	+-	\square
	Mathematik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem M	Iodul	lwechs	el					\bowtie	18							
	Differentialgeometrie	St		f		100	3		X				4			5	
	Differentialgeometrie						3		VU		\perp		ightharpoonup		\perp	$oldsymbol{\perp}$	
	Einführung in die Finanzmathematik	St		f		100	3		X							5	
	Einführung in die Finanzmathematik						3		VU				\bot				
	Einführung in die Optimierung Einführung in die Optimierung	St		f		100	6		X_{171}				4		T	9	
	Einführung in die Optimierung Einführung in die Mathematische Modellierung	St		f		100	6		VU							5	
	Einführung in die Mathematische Modellierung	Ö.		1		100	4		VU				\top		Т	Ť	
	Funktionalanalysis	St		f		100	6		X							9	
	Funktionalanalysis						6		VU		\perp		\perp	\perp		$oxed{oxed}$	
	Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen	St		f		100	3		X				\rightarrow			5	
	Numerik gewöhnlicher Differentialgleichungen Numerische lineare Algebra	St		f		100	3		VU				_			5	
	Numerische lineare Algebra	3t		1		100	3		VU				\dashv	_	Τ	$\overline{1}$	
0 1 00 0207	1.4111011001101110110110110110110110110110																
04-00-0045	Wahrscheinlichkeitstheorie	St		f		100	6		X							9	
04-00-0141-vu	Wahrscheinlichkeitstheorie	St		f					X VU						Ι	9	
04-00-0141-vu 04-00-0046	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory	St St		f		100	6 6		\times							9 9 9	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory	St	rechsel	f			6		XXXXX	18						Ĺ	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mo	St	vechsel	f			6 6		\times	18						Ĺ	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mo chanik Mechanik elastischer Strukturen I	St	vechsel	f f	30		6 6 6		XVXX	18						Ĺ	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I	St dulw	rechsel		30	100	6 6 6 4 2		VI.	18						9	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I	St dulw St	vechse	m		100	6 6 6 6 4 2 2		XVXX	18						9 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II	St dulw	echsel		30	100	6 6 6 4 2 2 4		VU VL ÜB	18						9	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II	St dulw St	rechsel	m		100	6 6 6 6 4 2 2		VI.	18						9 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie	St dulw St	bnb	m		100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4		VU VL ÜB VL ÜB	18						9 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III)	St dulw St St		m	30	100	6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2		VU VL ÜB VL VL	18						9 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie	St dulw St St		m	30	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4		VU VL ÜB VL ÜB	18						9 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III)	St dulw St St St		m m	30	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2		VU VL ÜB VL VL	18						9 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030 16-25-5030-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik	St dulw St St		m	30	100	6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2		VU VL ÜB VL VL	18						9 6 6 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik	St dulw St St St St		m m m	30	100	6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 2 1		VU VL ÜB VL ÜB	18						9 	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätscher Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik	St dulw St St St		m m	30	100	6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 2 2		VU VL ÜB VL ÜB VL ÜB	18						9 6 6 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-vl 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik	St dulw St St St St		m m m	30	100	6 6 6 6 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 4 2 2		VU VL ÜB VL ÜB VL VB VL VL VL VL VL	18						9 	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik	St dulw St St St St		m m m	30 90 50	100	6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 2 2		VU VL ÜB VL ÜB VL ÜB	18						9 	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-ue 16-25-5140-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik	St dulw St St St St St St	bnb	m m m	30	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 4 2 2 1 4 3 1		VU VL ÜB VL ÜB VL VB VL VL VL VL VL	18						9 6 6 6 1 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-ve 16-25-5130-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik	St dulw St St St St St St	bnb	m m m	30 90 50	100	6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 4 2 2 4 3 1 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		VU	18						9 6 6 6 1 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik	St dulw St St St St St St	bnb	m m m	30 90 50	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 7		VU VL ÜB VL ÜB VL ÜB VL ÜB	18						9 6 6 6 1 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 7 7 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8		VU	18						9 6 6 6 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020 16-61-5020-vl 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90	100	6 6 6 6 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 3 1 3 1 4 3 1 3 1 3 1 3 1 3 1 3 1 3 1 3		VU	18						9 6 6 6 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-ve 16-25-5130-ve 16-25-5130-ve 16-25-5130-ve 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-gü 16-25-5060-hü	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 7 7 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8		VU	18						9 6 6 6 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-ue 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 7 3 1 7 7 3 1 4 4 3 1 4 4 4 4 4 4 7 7 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8 7 8		VU	18						9 6 6 6 6 6 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik I	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90 240	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 7 3 1 7 3 2 2 4 3 3 1 4 4 3 3 1 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		VI ÜB	18						9 6 6 6 1 6 6 1 6 1 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90 240	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 3 2 2 2 4 3 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 3 1		VU VL ÜB	18						9 6 6 6 1 6 6 1 6 1 6 1 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik I	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90 240	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 7 3 1 7 3 2 2 4 3 3 1 4 4 3 3 1 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		VI ÜB	18						9 6 6 1 6 1 6 1 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-ue 16-25-5130 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-22-2720 05-21-9101-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik I Fluidmechanik II	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90 240	100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 4 3 1 4 3 1 7 7 3 2 2 2 4 3 1 4 4 3 1 1 4 4 4 4 3 1 1 4 4 4 4 4		VU VI ÜB VI	18						9 6 6 6 1 6 6 1 6 1 6 1 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-vl 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ve 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-ve 16-25-5130-vl 16-25-5130-ve 16-25-5130-ve 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-22-7200 05-21-9101-vl 05-23-9101-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Hö	St dulw St St St St St St St St	bnb	m m m sF	30 90 50 30/90 240	100 100 100 100 100 100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 7 3 1 4 3 1 4 3 1 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 1 4 1		VI ÜB VI ÜB<	18						9 6 6 6 1 6 6 1 6 1 6 1 6	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ve 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-23-9101-ue 16-64-5110 16-64-5110-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik	St St St St St St St	bnb	m m m sF s s f	30 90 50 30/90 240 30	100 100 100 100 100 100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 4 3 1 1 4 3 1 7 7 3 2 2 2 4 3 1 1 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 4		VI ÜB VI ÜB<	18						9 6 6 1 6 1 6 1 6 1 6 1 6 1 5 1	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-22-2720 05-21-9101-vl 05-23-9101-ue 16-64-5110-vl 16-64-5110-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik II Fortgeschrittene Strömungsmechanik Fortgeschrittene Strömungsmechanik Fortgeschrittene Strömungsmechanik	St	bnb	m m m m sF s s f f m	30 90 50 30/90 240 30 30	100 100 100 100 100 100 100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 7 3 2 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 4		VI ÜB VI ÜB<	18						9 6 6 6 6 6 6 6 5 5	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-vl 16-61-5030-ve 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-22-2720 05-21-9101-vl 05-23-9101-ue 16-64-5110-ue 16-64-5110-ue	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik I Fluidmechanik II Fortgeschrittene Strömungsmechanik Fortgeschrittene Strömungsmechanik Grundlagen der Turbulenz	St St St St St St St	bnb	m m m sF s s f	30 90 50 30/90 240 30	100 100 100 100 100 100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 4 3 1 4 3 1 7 3 2 2 2 4 3 3 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 4 3 1 1 4 4 4 4		V V V ÜB V V V V	18						9 6 6 1 6 1 6 1 6 1 6 1 6 1 5 1	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030 16-61-5030-vl 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-2-2720 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-22-2720 05-21-9101-vl 05-23-9101-ue 16-64-5110-vl 16-64-5110-vl 16-64-5110-vl	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Probability Theory Mechanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätstheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik II Fortgeschrittene Strömungsmechanik Fortgeschrittene Strömungsmechanik Fortgeschrittene Strömungsmechanik	St	bnb	m m m m sF s s f f m	30 90 50 30/90 240 30 30	100 100 100 100 100 100 100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 7 7 3 2 2 2 4 3 1 4 3 1 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 4		VI ÜB VI ÜB<	18						9 6 6 6 6 6 6 6 5 5	
04-00-0141-vu 04-00-0046 04-00-0071-vu Wahlpflichtbereich B - I Elasto- und Strukturme 16-61-5020-vl 16-61-5020-ue 16-61-5030-ue 16-61-5030-ue 13-E1-M003 13-E1-M003 13-E1-0016-vl 13-E1-0017-ue Dynamik 16-25-5030-vl 16-25-5030-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5140-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5130-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-vl 16-25-5060-hü Strömungsmechanik 05-22-2715 05-21-9092-vl 05-23-9092-ue 05-22-2720 05-21-9101-vl 16-64-5110-ue 16-64-5110-ue 16-64-5130 16-64-5130 16-64-5130	Wahrscheinlichkeitstheorie Probability Theory Acchanik (18 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Mochanik Mechanik elastischer Strukturen I Mechanik elastischer Strukturen II Stabilitätistheorie Stabilität der Tragwerke (FEM III) Stabilität der Tragwerke (FEM III) Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Experimentelle Strukturdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Mehrkörperdynamik Raumfahrtmechanik Raumfahrtmechanik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Höhere Maschinendynamik Fluidmechanik I Fluidmechanik I Fluidmechanik II Fortgeschrittene Strömungsmechanik Fortgeschrittene Strömungsmechanik Grundlagen der Turbulenz Grundlagen der Turbulenz	St	bnb	m m m m sF s s f f m	30 90 50 30/90 240 30 30	100 100 100 100 100 100 100	6 6 6 6 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 4 3 1 1 4 3 1 7 7 3 2 2 2 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 3 1 4 4 4 3 1 4 4 4 4		VI ÜB VI ÜB<	18						9 6 6 6 6 6 6 6 5 5	

	Nichtlineare Wellen I						1	1	ÜB											
	Nichtlineare Wellen II		bnb	f	30	100	4		\times											5
	Nichtlineare Wellen II						3		VL	l										
	Nichtlineare Wellen II						1	!	ÜB											
	Strömungs- und Temperaturgrenzschichten	St				100	3		\times											4
	Strömungs- und Temperaturgrenzschichten						2		VL											
	Strömungs- und Temperaturgrenzschichten						1	1	ÜB											
Kontinuumsmechanik									\times											
	Finite-Element-Methode I	St	bnb	m	30	100	4		\times											6
	Finite-Element-Methode I						2		VL	ļ										
	Finite-Element-Methode I						2	1	ÜB											
	Finite-Element-Methode II	St	bnb	m	30	100	4		\times											6
	Finite-Element-Methode II						2		VL	ļ										
	Finite-Element-Methode II						2	1	ÜB									\perp		
	Kontinuumsmechanik I	St		m	30	100	4		\times											6
	Kontinuumsmechanik I						3		VL	l										
13-E2-0005-ue I	Kontinuumsmechanik I						1	1	ÜB											
13-E2-M003 H	Kontinuumsmechanik II	St		m	30	100	4		\times											6
13-E2-0006-vl	Kontinuumsmechanik II (Materialtheorie)						3	,	VL											
13-E2-0007-ue I	Kontinuumsmechanik II (Materialtheorie)						1	1	ÜB											
16-13-5120 F	Rheologie - Strömungsmechanik nicht-newtonscher Fluide	St				100	4		X											6
16-13-5120-vl F	Rheologie - Strömungsmechanik nicht-newtonscher Fluide						3	1	VL											
16-13-5120-ue F	Rheologie - Strömungsmechanik nicht-newtonscher Fluide						1	1	ÜB	ı										
Wahlpflichtbereich C - In	ngenieurwissenschaften (6 CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingesc	hrär	ıktem	Mod	ulwechsel				\times	6										
alle Fächer aus den Bere	eichen Maschinenbau, ETIT, Informatik sowie nicht belegte Fächer des Wa																			
(Mechanik)								/	\triangle											
C 9 12. Semester: Baui	ingenieurwesen (60 CP)								\times	60										
Pflichtbereich									\times	6										
	leitendes Kolloquium (12 CP)								\times	12										
13-01-M001	Grundlagen des Planens, Entwerfens und Konstruierens I	St	bnb	f	90/15	100	4		\times											6
13-01-0001-se (Grundlagen des Planens, Entwerfens und Konstruierens I-Facharbeitstreffen						1				ſ									
							_	$\vdash \vdash$		ļ			+		+	+	+	+		++
	Grundlagen des Planens, Entwerfens und Konstruierens I	<u> </u>					<u> </u>	\vdash	_	ļ			\dashv	+	_	+	_	+		++
	Grundlagen des Planens, Entwerfens und Konstruierens I-Projektgruppe	<u> </u>						$\vdash \vdash$	[ļ			\perp		\perp	\perp	_	\perp		+
	Grundlagen des Planens, Entwerfens und Konstruierens I-Workshop											_		\perp		_	_	_		\perp
	CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Modulwechsel								\preceq	42										
13-A0-M007/3 H		St	bnb	S	45	100	2		X											3
13-A0-0001-vl	Baubetrieb A1						2	,	VL											
13-A0-M008 H	Baubetrieb A2	St	bnb	S	90	100	2		\times											6
13-A0-0002-vu I	Baubetrieb A2						2	,	VU			\neg		\neg			\top	\neg	Т	TT
13-C0-M005/3 (St		f	90	100	4		X										-	3
13-C0-0007-vl (_	, ,	100	2	1	VL									-	Т	Ť
13-C0-0008-ue (2		ÜB	l		_						\dashv		
13-C0-M023 (St	bnb	f	90	100			Ž											6
13-C0-0009-vl (, 0	200	2	1	VL											ŤŦ
13-C0-0010-ue (2	1	ÜB	ľ			1				+			1 1
	Baukonstruktion	St	bnb	S	45	100			X											6
	Baukonstruktion						2		PJ			\neg	\neg	\neg			Т	\top		TT
13-D1-0001-ue I							2	1	ÜB	l										
13-D3-M003 H		St	bnb	f	45/15	100			X											6
13-D3-0014-pj H					,		2		PJ			\neg	\neg	\neg			Т	\top		TT
13-D3-0005-ue I							2	1	ÜB	ı										
13-D2-M006 (Grundlagen der Massivbauweise	St	bnb	S	90	100	4		X											6
	Stahlbetonbau II			-	, ,		2	l (VL			_		_				_	Т	ТТ
	Stahlbetonbau II - Übung						2		ÜB	ŀ		+	+			\dashv	+	\dashv		+ +
	Grundlagen des konstruktiven Hochbaus	St		S	90	100	_		Ž											6
	Grundlagen des konstruktiven Hochbaus, Teil I	Ji		3		100	2	l (VL										T	T
	Grundlagen des konstruktiven Hochbaus, Teil II			-			2	-	VL	ŀ	\dashv	\dashv	\dashv	+	+	+	+	+	\dashv	++
	Grundlagen des konstruktiven Ingenieurbaus	St	bnb		90	100	7		`											6
				S	90				$\stackrel{\sim}{\downarrow}$				4					-		1 1
13-D2-0021-vl S		St	bnb			50	2		VL ÜD	ļ	\dashv	+	\dashv	+	+	+	+	+	-	++
13-D2-0022-ue S		_	1. 1			F.	2	-	ÜB	ļ		_	\dashv	+	+	+	+	+	-	++
13-I1-0008-vl S		St	bnb	_		50	2		VL ÜB	ļ		+	\dashv	+	+	+	+	+	-	++
13-I1-0009-ue S	Stahlbau I Stahlbau 2 - Hochbau	C+	hl	C	00	100	1		OR											6
13-11-M001 S		St	bnb	Ι	90	100	2	-	$\overline{\mathbf{v}}$				+					+		6 T T
13-I1-0010-vI S		\vdash					2		VL ÜB	ŀ	\dashv	+	\dashv	+	+	+	+	+	-	++
13-II-0011-ue S		C+	bnb	f	90	100	2		ОВ									_		6
13-1/12-1/1001		δl	מווט	1	90	100	2	 	VL											
12 1/12 0002 +1	STALLK I	—		-			3		ÜB	ŀ	\dashv	+	\dashv	+	+	+	+	+	+	++
13-M2-0002-vl 5						100			OD											6
13-M2-0003-ue S	Statik I	St	bnb	+	00															9
13-M2-0003-ue 5 13-M2-M002 5	Statik I Statik II	St	bnb	f	90	100	2	I	VI.	\neg	\dashv		\dashv			\neg				T
13-M2-0003-ue 5 13-M2-M002 5 13-M2-0004-vl 5	Statik I Statik II Statik II	St	bnb	f	90	100	2		VL ÜB			7		7	+	\top		+		
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S	Statik I Statik II Statik II Statik II		bnb				4		VL ÜB											6
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V	Statik I Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik	St St	bnb	f m	30	100	4		ÜВ											6
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V	Statik I Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik		bnb				4 4 3		ÜB VL											6
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik	St		m	30	100	4 4 3 1		ÜВ											$oxed{H}$
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik		bnb				4 4 3 1 4		ÜB VL ÜB											6
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr 1	St	bnb	m s	30	100	4 4 3 1 4 4		ÜB VL											6
13-M2-0003-ue S 13-M2-0004 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 N 13-02-0003-vl N 13-02-0004-ue N 13-J0-M001 N 13-J0-M002 N	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr II	St		m	30	100	4 4 3 1 4 4 4		ÜB VL ÜB VL											$oxed{H}$
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr II Verkehr 2	St St	bnb	m s	30 120 120	100	4 4 3 1 4 4 4		ÜB VL ÜB											6 6
13-M2-0003-ue S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V 13-J0-0009-vl V 13-J1-M001/3 I	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr 1 Uerkehr 2 Ingenieurhydrologie I	St	bnb	m s	30	100	4 4 3 1 4 4 4 4		ÜB VL ÜB VL VL VL											6
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V 13-L1-M001/3 I 13-L1-0001-vl I	Statik I Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr II Verkehr 2 Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I	St St	bnb	m s	30 120 120	100	4 4 3 1 4 4 4 4 4 2		ÜB VL ÜB VL VL VL											6 6
13-M2-0003-ue S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V 13-L1-M001/3 I 13-L1-0001-vl I 13-L1-0002-ue I	Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr II Verkehr 2 Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I	St St St	bnb	m s s	30 120 120 90	100 100 100	4 4 3 1 4 4 4 4 4 2 2		ÜB VL ÜB VL VL VL											6 6
13-M2-0003-ue S 13-M2-M002 S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V 13-L1-M001/3 I 13-L1-0001-vl I 13-L1-0002-ue I 13-L2-M001/3 V	Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr II Verkehr 2 Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Wasserbau I	St St	bnb	m s	30 120 120	100	4 4 3 1 4 4 4 4 4 2 2 2		ÜB VVL ÜB VVL VVL VVL ÜÜB											6 6 3
13-M2-0003-ue S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-M002 V 13-J1-M001/3 I 13-L1-M001-vl I 13-L1-0002-ue I 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V	Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr II Verkehr 2 Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Wasserbau I Wasserbau I	St St St St	bnb	m s s	30 120 120 90	100 100 100 100	4 4 3 1 4 4 4 4 4 2 2 2 2		ÜB VL ÜB VL VL VL											6 6 3
13-M2-0003-ue S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-02-0004-ue V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V 13-L1-M001/3 I 13-L1-0001-vl I 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V	Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr 1 Verkehr 1 Uerkehr 2 Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Wasserbau I Wasserbau I Wasserbau, Wasserwirtschaft und Hydraulik	St St St	bnb	m s s	30 120 120 90	100 100 100	4 4 3 1 4 4 4 4 2 2 2 2 2		ÜB VL ÜB VVL VVL VVL US VVL US											6 6 3 3 3 3 3
13-M2-0003-ue S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0004-vl S 13-M2-0011-ue S 13-02-M004 V 13-02-0003-vl V 13-J0-M001 V 13-J0-M002 V 13-J0-M002 V 13-J0-0009-vl V 13-L1-M001/3 I 13-L1-0001-vl I 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V 13-L2-M001/3 V 13-L2-0009-vl V 13-L0-M013 V 13-L0-M013 V 13-L0-M003-vl V	Statik II Statik II Statik II Statik II Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Werkstoffmechanik Verkehr I Verkehr I Verkehr II Verkehr 2 Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Ingenieurhydrologie I Wasserbau I Wasserbau I	St St St St	bnb	m s s	30 120 120 90	100 100 100 100	4 4 3 1 4 4 4 4 4 2 2 2 2		ÜB VVL ÜB VVL VVL VVL ÜÜB											6 6 3 3 3 3 3

10 770 77001 (0	.1 1 1 2					100							1 1			0	
	Abwassertechnik I	St	bnb	S	45	100	2	X								3	
	Abwassertechnik 1 - T2 - Abwasserbehandlung Kreislauf- und Abfallwirtschaft	St	bnb		60	100	2	VL								6	
	Kreislauf- und Abfallwirtschaft	St	DIID	S	00	100	2	VL							1	TT	_
	Kreislauf- und Abfallwirtschaft Kreislauf- und Abfallwirtschaft						2	ÜB									-
	Grundlagen der räumlichen Planung	St	bnb	S	90	100	4	X								6	
	Grundlagen der räumlichen Planung						2	VL									
	Grundlagen der räumlichen Planung						2	ÜB				\perp	\sqcup	_	\perp	<u> </u>	_
	Grundlagen der Wasserver- und -entsorgung	St		f	90/15	100	4	X				_				6 T T	
	Abwassertechnik 1 - T1 - Abwasserableitung Abwassertechnik 1 - T2 - Abwasserbehandlung	-				-	2	VL VL		_		+	++	_	+	-	\dashv
	Wassergüte und Wasserversorgungstechnik	St		S	45	100	2	Ar Ar								3	
	Wassergüte und Wasserversorgungstechnik	, or			10	100	2	VL					\Box		1	ŤT	\neg
	Geoinformationssysteme I	St	bnb	f	120/20	100	4	\times								6	
	Geoinformationssysteme I						2	VL									
	Geoinformationssysteme I						2	ÜB				\perp	\sqcup	\perp	\perp		_
	Kommunale Bauleitplanung I	St	bnb	f	120/20	100	4	_X								6	
	Kommunale Bauleitplanung I Kommunale Bauleitplanung I					-	2	VL ÜB		_		+	++	+	+	-	\dashv
C 9 12. Semester: Ma							2	ОВ	62								
Pflichtbereich	Semicipuu (02 Gr)							\Rightarrow	26			\top	П				
	gleitendes Kolloquium (12 CP)							$\overline{}$	12								
	Technische Strömungslehre	St		S	150/150	100	4	\boxtimes								6	
	Technische Strömungslehre						3	VL									
	Technische Strömungslehre						1	ÜB					\sqcup		\perp		_
	Technische Thermodynamik I	St		S	150	100	5	X								6	
	Technische Thermodynamik I	\vdash				\vdash	3	VL		-	++	+	++	+	++	++	\dashv
	Technische Thermodynamik I Technische Thermodynamik I	\vdash				\vdash	1	GÜ HÜ		+	++	+	++	+	++	++	\dashv
	Wärme- und Stoffübertragung	St		S	120	100	4	HU								4	
	Wärme- und Stoffübertragung	- Ot		3	120	100	2	VL							1	$\overline{}$	\neg
	Wärme- und Stoffübertragung						2	ÜB		\dashv	++	\dashv	+	\dashv	\dagger	\dashv	\dashv
	Systemtheorie und Regelungstechnik	St		S	150	100		X								6	
	Systemtheorie und Regelungstechnik						3	VL									
16-23-5010-gü	Systemtheorie und Regelungstechnik						2	GÜ									
	Systemtheorie und Regelungstechnik						1	ΗÜ									
	es Schwerpunktpraktikums / Tutoriums							$-\boxtimes$	4								
	Tutorium Analysis und Numerik in der Strömungsmechanik	St				100		\perp X								4	
	Tutorium Analysis und Numerik in der Strömungsmechanik	0				100		T					\sqcup				
	Tutorium CFD and Verbrennung	St				100						_	+		+ -	4	
	Tutorium CFD und Verbrennung	C+				100	1	T								1	
	Tutorium Rechnergestützte kooperative Produktentwicklung Tutorium Colllaborative Engineering	St				100	4	T				-			+ -	4 	_
	Tutorium Fortgeschrittene CAx-Methoden	St				100	4	___\								4	
	Tutorium Fortgeschrittene CAx-Methoden Tutorium Fortgeschrittene CAx-Methoden	- Ot				100	4	T							1	$\overline{}$	\neg
	Tutorium Numerische Berechnungsverfahren im Maschinenbau	St				100	4	X								4	
	Tutorium Numerische Berechnungsverfahren im Maschinenbau						4	T				\top	П			TT	П
	Tutorium Numerische Simulation strömungsmechanischer Probleme	St				100	4	X								4	
16-19-5060-tt	Tutorium Numerische Simulation strömungsmechanischer Probleme						4	T									
	Tutorium Numerische Simulation strukturmechanischer Probleme	St				100	4	X								4	
	Tutorium Numerische Simulation strukturmechanischer Probleme						4	T					\sqcup		\perp		
	Tutorium Numerische Verfahren der Strukturdynamik	St				100	4	X								4	
	Tutorium Numerische Verfahren der Strukturdynamik						4	T	0.4			_					
	CP) - Typ § 30 Abs. 5 APB, Bereich mit eingeschränktem Modulwechsel Aerodynamik I	St		m	30	100	3	$\rightarrow \triangleright$	24							6	
	Aerodynamik I	υt		m	30	100	3	VL				_	1		+ -	Ť	
	Angewandte Produktentwicklung	St		f	60	100	4	V.								4	
	Angewandte Produktentwicklung Angewandte Produktentwicklung			•		200	2									T	
	Angewandte Produktentwicklung						2			-		\dashv	† †	\dashv	1 1		\dashv
16-07-5020	Rechnergestütztes Konstruieren	St		S	3x30	100	4	\sim								4	
	Rechnergestütztes Konstruieren						1	VL			$oxed{\Box}$	\bot	\coprod		$\perp \Box$	\Box	\Box
	Rechnergestütztes Konstruieren					_	1	ÜB			++	\bot	\sqcup		$\bot \bot$	\perp	
	Rechnergestütztes Konstruieren	_			0.7	4.5	2	TT									
	Einführung in die Druck- und Medientechnik	St		m	30	100	2	X								4	
	Einführung in die Druck- und Medientechnik	C+			20.45	100	2	VL									
	Einführung in die Papiertechnik	St		m	30-45	100	2	177								4	
	Einführung in die Papiertechnik Energie und Klimaschutz	St		S	90	100	2	VL								4	
	Energie und Klimaschutz Energie und Klimaschutz	δt		5	90	100	2	VL								T I	
	Finite-Elemente-Methoden in der Strukturmechanik	St		m	30	100	4	V.L								6	
	Finite-Elemente-Methoden in der Strukturmechanik				33	200	3	VL							T	ĪI	
	Finite-Elemente-Methoden in der Strukturmechanik						1	ÜB		$\neg \vdash$		\dashv	† †	\dashv	1 1		\dashv
	Flugmechanik I: Flugleistungen	St		f	60	100	3									6	
	Flugmechanik I: Flugleistungen						3	VL									
16-21-5040	Gestaltung von Mensch-Maschine-Schnittstellen	St		m	30	100	3	\times								8	
	Gestaltung von Mensch-Maschine-Schnittstellen						2	VL			$oxed{\Box}$		\coprod		$\perp \perp \uparrow$	\bot \bot	\Box
	Gestaltung von Mensch-Maschine-Schnittstellen						1	ÜB									
	Grundlagen der Flugantriebe	St		m	30	100	4	X								8	
	Grundlagen der Flugantriebe	_					4	VL									_
	Grundlagen der Turbomaschinen und Fluidsysteme	St				100	4	,,,,							1	8 T T	
	Grundlagen der Turbomaschinen und Fluidsysteme Konstruieren mit Faser-Kunststoff-Verbunden I	C+		333	25	100	4	VL								<u> </u>	
	Konstruieren mit Faser-Kunststoff-Verbunden I Konstruieren mit Faser-Kunststoff-Verbunden I	St		m	25	100	4	VL							1	T	
	Konstruieren mit Faser-Kunststoff-verbunden I Konstruktionsprinzipien im Druckmaschinenbau	St		m	30	100	2	VL								4	
	Konstruktionsprinzipien im Druckmaschinenbau Konstruktionsprinzipien im Druckmaschinenbau	51		111	30	100	2	VL								T T	
	Kraftfahrzeugtechnik	St		m	45	100	3	X								6	
10 17 0010	V				.0												

	V G.C1						_		3.77								
	Kraftfahrzeugtechnik						3		VL	_							
	Laser in der Fertigung	St		m	30	100	3		\times								4
16-22-5040-vl	Laser in der Fertigung						2		VL								
16-22-5040-ue	Laser in der Fertigung						1		ÜB								
	Maschinenelemente und Mechatronik I	St		S	140	100	10	Ì	$\overline{\mathbf{X}}$								8
	Maschinenelemente und Mechatronik I			J	110	100	4	ď	VL							Ī	T
							+ -			<u> </u>			+				
	Maschinenelemente und Mechatronik I						4		GÜ			_					
	Maschinenelemente und Mechatronik I						2		ΗÜ								
16-16-5090	Mechanische Verfahrenstechnik	St		m	45	100	2		\times L								4
16-16-5090-vl	Mechanische Verfahrenstechnik						2		VL								
	Methode der Finiten Elemente in der Wärmeübertragung	St		m	30	100	3	_									4
		δt		111	30	100	_		\hookrightarrow								7
	Methode der Finiten Elemente in der Wärmeübertragung						2		VL	_							
16-14-5050-ue	Methode der Finiten Elemente in der Wärmeübertragung						1		ÜB								
16-13-5070	Modellierung turbulenter technischer Strömungen	St		m	30	100	4		\times								8
	Modellierung turbulenter technischer Strömungen						4	Ť	VL								
	Modellierung turbulenter technischer Strömungen						2		• -			_					
	Nachhaltige Verbrennungstechnologien A	St		m	30	100	5	/	\times								8
16-13-5030-vl	Nachhaltige Verbrennungstechnologien A						4		VL								
16-13-5030-ue	Nachhaltige Verbrennungstechnologien A						1		ÜB								
	Numerische Methoden der Aerodynamik	St		m	45-60	100	3	•	$\overline{\mathbf{x}}$								6
	Numerische Methoden der Aerodynamik				10 00	100	3	ď	VL							Т	ŤT
					2.2	100			VL.								
	Numerische Strömungssimulation	St		m	30	100	4		\sim								6
16-19-5020-vl	Numerische Strömungssimulation						3		VL								
16-19-5020-ue	Numerische Strömungssimulation						1		ÜB								
	Praktische Farbmessung	St		m	30	100	2		\times								4
	Praktische Farbmessung			222	55	100	2		VL		+				H	Т	T
		C:			0 - 100	100			Λ.Γ.								6
	Höhere Maschinendynamik	St		S	2 x 120	100	7		\triangle							-	0
	Höhere Maschinendynamik	1					3		VL		\perp			ш	Ш		
16-25-5060-gü	Höhere Maschinendynamik		<u></u>	L		L	2		GÜ		T			$oldsymbol{L}$	L_ T		
	Höhere Maschinendynamik						2		ΗÜ		\top						
	Systemzuverlässigkeit im Maschinenbau	St		S	120	100	-										4
	•	δť		8	120	100	_	-	$\stackrel{\cdot}{\longrightarrow}$								T
	Systemzuverlässigkeit im Maschinenbau						2		VL		\perp						
	Technische Thermodynamik II	St		S	20/90	100	2		\times								2
16-14-5020-vl	Technische Thermodynamik II						1		VL								
16-14-5020-gij	Technische Thermodynamik II						0,5		GÜ								
	Technische Thermodynamik II						_		ΗÜ	-	+	-	+				
		_					0,5		HU								
	Thermische Verfahrenstechnik I - Thermodynamik der Gemische	St		m	30	100	3		\times								4
16-15-5010-vl	Thermische Verfahrenstechnik I - Thermodynamik der Gemische						2		VL								
16-15-5010-ue	Thermische Verfahrenstechnik I - Thermodynamik der Gemische						1		ÜB								
16-15-5020	Thermische Verfahrenstechnik II - Verfahrenstechnische Grundoperationen	St		m	30	100	3		XΙ								4
								-									
16-15-5020-vl	Thermische Verfahrenstechnik II - Verfahrenstechnische Grundoperationen						2		VL								
							-	-		<u> </u>	_	 _			\vdash	_	
16-15-5020-ue	Thermische Verfahrenstechnik II - Verfahrenstechnische Grundoperationen						1		ÜB								
	•									_							
16-22-5020	Umformtechnik I	St		m	30	100	3		\times								4
16-22-5020-vl	Umformtechnik I						2		VL								
16-22-5020-ue	Umformtechnik I						1		ÜB								
	Verbrennungskraftmaschinen I	St		£	90	100		•									6
		δt		1	90	100	_	-	\sim			_					1 1
	Verbrennungskraftmaschinen I						3		VL			\perp			\Box		
	Virtuelle Produktentwicklung A	St				100	2		\times								4
16-07-5030	Virtuelle Froduktentwicklung /1			m	15				VL								
				m	15		2		_								
16-07-5030-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten					100	2	_	\mathbf{V}								4
16-07-5030-vl 16-07-5040	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B	St		m	15 15	100	2		\times								4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement	St			15		2		VL		_	_					4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C					100	2		X								4 4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement	St		m	15		2		VL VL								4 4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung	St		m	15		2 2 2		X								4 4 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung	St		m	15 15	100	2 2 2 2 3		VL								4 4 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung	St St		m m m	15 15 45	100	2 2 2 2 3 3		X								4 4 6 6 9
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter	St		m	15 15	100	2 2 2 2 3 3 4		VL VL								4 4 6 8 8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter	St St		m m m	15 15 45 20	100 100 100	2 2 2 2 3 3 4 4		VL								4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter	St St		m m m	15 15 45	100	2 2 2 2 3 3 4		VL VL								4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau	St St St		m m m	15 15 45 20	100 100 100	2 2 2 2 3 3 4 4		VL VL								4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau	St St St		m m m	15 15 45 20	100 100 100	2 2 2 2 3 3 4 4 4		VL VL VL	60							4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau	St St St		m m m	15 15 45 20	100 100 100	2 2 2 2 3 3 4 4 4		VL VL VL	60							4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP)	St St St		m m m	15 15 45 20	100 100 100	2 2 2 2 3 3 4 4 4		VL VL VL	32							4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elei Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP)	St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2		VL VL VL								4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und be	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung	St St St		m m m	15 15 45 20	100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2		VL VL VL	32							4 4 6 8 4 4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und be	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung	St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2		VL VL VL	32							8 4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elei Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung	St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2		VL VL VL	32							8 4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung	St St St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2 4 3 1		VVL VVL VVL VVL VVL VVL VVL VVL VVL	32							8 4 4 6 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik	St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2 4 3 1 4		VI. VV.	32							8 4
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und be 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020 18-wl-1020-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik	St St St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2 4 3 1 4 4 2		VV.	32							8 4 4 6 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elei Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik	St St St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 4 2 2		VI. VV.	32							8 4 4 6 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-ue 18-wl-1020-ue	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I	St St St St St St		m m m	15 15 45 20 120	100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 4 2 2		VV.	32							8 4 4 6 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-ue 18-wl-1020-ue	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik	St St St St St St St St		m m m s s	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2 4 3 1 4 4 2 2		VV.	32							8 4 4 6 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elei Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-ue 18-wl-1030-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I	St St St St St St St St		m m m s s	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2		VI. VI. VI. VI. VI. VI. VI. VI. ÜB	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elei Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-ue 18-wl-1030-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I	St St St St St St St St	St	m m m s s	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2		VI. VI. VI. VI. VI. VI. VI. VI. ÜB	32							8 4 4 6 6
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-wl-1020 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030 18-wl-1030-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Software-praktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I	St St St St St St St	St	m m m s s s f m	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 3		V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. ÜB V.L. ÜB V.L. ÜB V.L. ÜB	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-wl-1020 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030 18-wl-1030-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I	St St St St St St St	St	m m m s s s f m	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2		VI. VI. VI. VI. VI. VI. VI. VI. ÜB	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I	St St St St St St St		m m m s s s f m m m	15 15 45 20 120 60-120	100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3		V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. ÜB V.L. ÜB V.L. ÜB V.L. ÜB	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040-vl 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und best 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020 18-wl-1020-vl 18-wl-1030 18-wl-1030-vl 18-wl-1041 18-wl-1041-pr 18-ho-1030	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum	St St St St St St St	St	m m m s s s f m	15 15 45 20 120	100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 3 3 3		V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. ÜB V.L. ÜB V.L. V.L V.L. V.L V.L. V.L V.	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-pr	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum	St St St St St St St		m m m s s s f m m m	15 15 45 20 120 60-120	100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3		V.L. V.L V.L. V.L V.L. V.L V.	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-pr	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum	St St St St St St St		m m m s s s f m m m	15 15 45 20 120 60-120	100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 3 3 3		V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. V.L. ÜB V.L. ÜB V.L. V.L V.L. V.L V.L. V.L V.	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030-pr 18-ho-1030-ev	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum	St St St St St St St		m m m s s s f m m m	15 15 45 20 120 60-120	100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 3 3 3 1 4 4 3 2 2 2 2 2 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3 3		V.L. V.L V.L. V.L V.L. V.L V.	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-ev 18-wy-1040	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau attrotechnik und Informationstechnik (60 CP) gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum, Einführungsveranstaltung, 1 Termin Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I	St St St St St St St	St	m m m s s m m m m m m m m m m m m m m m	15 15 45 20 120 60-120 180/30	100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 3 3 3 1 4 4 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2		V.L. V.	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und best	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Software-praktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum, Einführungsveranstaltung, 1 Termin Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I	St St St St St St St	St	m m m s s m m m m m m m m m m m m m m m	15 15 45 20 120 60-120 180/30	100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 2 2 2 2 3 3 3 1 4 4 3 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2		V.L. V.L V.L. V.L V.L. V.L V.L	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Ele Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030-pr 18-ho-1030-ev 18-wy-1040-pr 18-wy-1040-pr 18-wy-1040-tt	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung B - Produktdatenmanagement Virtuelle Produktentwicklung C Virtuelle Produktentwicklung C - Produkt- und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Software-praktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum, Einführungsveranstaltung, 1 Termin Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Einführungsveranstaltung	St St St St St St St	St St	m m m s s s s s s s s s s s s s s s s s	15 15 45 20 120 60-120 180/30 60 120	100 100 100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 0 2 0		V.L. V.	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-pr 18-wy-1040 18-wy-1040-pr 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1030	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung G - Produkt-und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum, Einführungsveranstaltung, 1 Termin Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Messtechnik	St St St St St St St	St	m m m s s m m m m m m m m m m m m m m m	15 15 45 20 120 60-120 180/30	100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 3 3 3 1 4 4 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2		V. 1	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ue 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-pr 18-ho-1030-ev 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1030 18-wy-1041-pr	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung G - Produkt-und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum, Einführungsveranstaltung, 1 Termin Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Messtechnik Praktikum Messtechnik	St St St St St St St	St St	m m m s s s s s s s s s s s s s s s s s	15 15 45 20 120 60-120 180/30 60 120	100 100 100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 0 2 0		V.L. V.L V.L. V.L V.L. V.L V.L	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-pr 18-ho-1030-ev 18-wy-1040 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1030 18-wy-1011-pr Wahlpflichtbereich (16	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung G - Produkt-und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und lndustrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau zuterlässigkeit im Maschinenbau zuterlässigkeit im Maschinenbau Zuterlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Masc	St St St St St	St St	m m m s s s s s s s s s s s s s s s s s	15 15 45 20 120 60-120 180/30 60 120	100 100 100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2		V. 1	32							8
16-07-5030-vl 16-07-5040 16-07-5040 16-07-5040-vl 16-07-5050 16-07-5050-vl 16-08-5040 16-08-5040-vl 16-09-5020 16-09-5020-vl 16-26-5020 16-26-5020-vl C 9 12. Semester: Elel Pflichtbereich (32 CP) Bachelor Thesis und beg 18-su-1010-vl 18-su-1010-vl 18-su-1010-ve 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1020-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1030-vl 18-wl-1041-pr 18-ho-1030 18-ho-1030-pr 18-ho-1030-ev 18-wy-1040 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1040-tt 18-wy-1030 18-wy-1011-pr Wahlpflichtbereich (16	Virtuelle Produktentwicklung A - CAD-Systeme und CAx-Prozessketten Virtuelle Produktentwicklung B Virtuelle Produktentwicklung G - Produkt-und Prozessmodellierung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkstofftechnologie und -anwendung Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Werkzeugmaschinen und Industrieroboter Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Zuverlässigkeit im Maschinenbau Ktrotechnik und Informationstechnik (60 CP) Gleitendes Kolloquium (12 CP) Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Software-Engineering - Einführung Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Technische Elektrodynamik Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Softwarepraktikum zu Verfahren und Anwendungen der Feldsimulation I Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum Elektronik-Praktikum, Einführungsveranstaltung, 1 Termin Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Eektrotechnik und Informationstechnik I Praktikum Messtechnik Praktikum Messtechnik	St St St St St St St	St St	m m m s s s s s s s s s s s s s s s s s	15 15 45 20 120 60-120 180/30 60 120	100 100 100 100 100 100 100 100 100	2 2 2 3 3 4 4 4 2 2 2 4 3 1 4 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2		V. 1	32							8

19 70 2010 vl	Adaptive Filter						2	Τ,	л				\top	$\overline{}$	$\overline{}$	$\neg \neg$
	Adaptive Filter Adaptive Filter						3		/L jв				+	+	+	++
	Analog Integrated Circuit Design	St		S	90	100	4) b							6
	Analog Integrated Circuit Design	51			70	100	3	- (л				\top			ŤT
	Analog Integrated Circuit Design						1		ĴВ				1			
	Antennas and Adaptive Beamforming	St		f		100	4									6
	Antennas and Adaptive Beamforming						3		/L				丄			\bot
	Antennas and Adaptive Beamforming						1	1	jв		_		丄			
18-ad-2090	Bildverarbeitung für Ingenieure	St		f		100	3		\mathbf{Y}				4	4		4
18-ad-2090-vl	Bildverarbeitung für Ingenieure-Grundlagen der bildgestützten Mess- und Automatisierungstechnik						2		/L							
	Rildverarheitung für Ingenieure-Grundlagen der hildgestützten Mess- und						1	<u> </u>	···				+			+
18-ad-2090-ue	Automatisierungstechnik						1		ĴВ							
	Communication Technology II	St		S		100	3		$\langle \hspace{1cm} \hspace{1cm}$							4
	Communication Technology II						2		/L				┷			$\perp \perp \perp$
	Communication Technology II						1	1	јв		_		_			
	Deterministische Signale und Systeme	St		S	120	100	5		<u> </u>				4			7
	Deterministische Signale und Systeme Deterministische Signale und Systeme						3		ЛL JB				+	+-+	+	+++
	Digitale Regelungssysteme I	St		£		100	3)B				+		_	
	Digitale Regelungssysteme I	31		1		100	2	- 	Л				+	+	$\overline{}$	$\vec{\top}$
	Digitale Regelungssysteme I	1					1		jв		+	+	+	+		+
	Digitale Regelungssysteme II	St		f		100	2									3
	Digitale Regelungssysteme II						1		Л				\top	\Box	\Box	\top
	Digitale Regelungssysteme II						1	1	jв							
18-zo-2060	Digitale Signalverarbeitung	St		S	180	100	4									6
18-zo-2060-vl	Digitale Signalverarbeitung						3	7	/L				\bot			
18-zo-2060-ue	Digitale Signalverarbeitung						1	U	ĴВ				\perp			
18-bi-1020	Elektrische Maschinen und Antriebe	St		f	90/30	100	3		$\langle \Box \Box \Box$							5
18-bi-1020-vl	Elektrische Maschinen und Antriebe						2		/L							
18-bi-1020-ue	Elektrische Maschinen und Antriebe						1	U	ĴВ							
v	Elektrische Messtechnik	St		S	90	100	3		\langle							4
•	Elektrische Messtechnik						2	_	/L				\bot			\bot
	Elektrische Messtechnik						1	Į.	jв		_		\bot			
	Energietechnik	St		S	180	100	4						4			6
	Energietechnik	-					3		/L				+		_	+
	Energietechnik	0.		C		100	1		ĴВ				+			
	Elektrische Energieversorgung I	St		İ		100	3		7				+-			5 T T
	Elektrische Energieversorgung I Elektrische Energieversorgung I	1					2		ЛL JB		+	+	+	+	+	++
	Fuzzy-Logik, Neuronale Netze und Evolutionäre Algorithmen	St		S		100	3).B							4
	Fuzzy-Logik, Neuronale Netze und Evolutionäre Algorithmen	J.		3		100	2	-					+	\vdash	\top	$\overline{1}$
	Fuzzy-Logik, Neuronale Netze und Evolutionäre Algorithmen						1				\dashv	\vdash	+	+		++
	Halbleiterbauelemente	St		s	90	100	3									4
	Halbleiterbauelemente	Т					2	1	Л		\neg		\top	\Box	\top	\top
	Halbleiterbauelemente						1	1	jв				\top			
18-ho-1090	HDL Lab		St	m		100	3									6
18-ho-1090-pr	HDL Lab						3		P							
	HDL: Verilog & VHDL	St		s		100	2									3
	HDL: Verilog & VHDL						2		Л		_		\bot			
	Hochfrequenztechnik I	St		S		100	4		<u> </u>				+-			6
-	Hochfrequenztechnik I	1					3		/L		_		+	+-	+	+
	Hochfrequenztechnik I	C.		C	00/00	100	1		јв				+			ㅗㅗ
	Hochspannungstechnik I	St		Î	90/20	100	3		7				+-	4	$\overline{}$	5 T T
	Hochspannungstechnik I Hochspannungstechnik I	1					2		ЛL JB		\dashv	+	+	+	+	++
	Information Theory I	St		S		100	4)Б							6
	Information Theory I	31		8		100	3	- 	Л				+	+	$\overline{}$	$\ddot{\top}$
	Information Theory I	1					1	_	jв				+-	+	-+	++
	Kommunikationsnetze I	St		S	120	100	4									6
	Kommunikationsnetze I	т					3	Ţ	Л		\neg	\top	\top	\Box	\Box	\top
	Kommunikationsnetze I						1	1	jв							
18-sm-2010	Kommunikationsnetze II	St		S	120	100	4									6
18-sm-2010-vl	Kommunikationsnetze II						3		/L							
	Kommunikationsnetze II						1	Į.	jв				丄		\bot	$oldsymbol{ol}}}}}}}}}}}}}}}}}}$
	Kommunikationstechnik I	St		S	150	100	4		\leq				4			6
	Kommunikationstechnik I						3		/L				\bot			\dashv
	Kommunikationstechnik I						1	l	JB				_			
	Leistungselektronik I	St		S		100	4		7							5 1 1
	Leistungselektronik I Leistungselektronik I	\vdash	 				2		JB	\dashv	+	+	+	+		++
	Leistungselektronik i Logischer Entwurf	St		S		100	4) b							6
	Logischer Entwurf	JU		٥		100	3		Л				+		\top	ŤT
	Logischer Entwurf						1		jВ	\dashv	+	\dashv	+	+	+	++
	Mess- und Sensortechnik	St		f		100	2									3
·	Mess- und Sensortechnik						2	Ţ,	/L				1		T	\top
•	Mobile Communications	St		S	90	100	-									6
	Mobile Communications						3		ЛL							
	Mobile Communications						1	1	jв							
3	Nachrichtentechnik	St		S	120	100	4		\langle							6
	Nachrichtentechnik						3		/L				Щ	Ш		$\bot \bot $
	Nachrichtentechnik						1	Į.	jв				\bot			
	Projektseminar Echtzeitsysteme		St	m		100	3									6
	Projektseminar Echtzeitsysteme	-			6.0	107	3		PS .				_			
18-ho-1060	Projektseminar Integrierte Elektronische Systeme Projektseminar Integrierte Elektronische Systeme	St		m	30	100	3		PS S				+			9 T T
10 L - 1000 '	Illrotolytoomingr Intographs Elektronische Creter-	-	=	_										. ,		

											_			T					-
	Projektseminar Multimedia Kommunikation I		St	m		100	6		X N									9	9
	Projektseminar Multimedia Kommunikation I Projektseminar Nachrichten- und Kommunikationstechnik		St	r		100	6		PS									1	10
	Projektseminar Nachrichten- und Kommunikationstechnik Projektseminar Nachrichten- und Kommunikationstechnik		31	I		100	6	-	PS PS									1	
	Projektseminar Robotik und Computational Intelligence		St	f		100	4		Ž										8
	Projektseminar Robotik und Computational Intelligence						4		PS								\top		
-	Radartechnik	St		m		100	2		\times									:	3
	Radartechnik						2	,	VL	_									
	Rechnersysteme I	St		S		100	4		X									1	6
	Rechnersysteme I Rechnersysteme I						3		VL ÜB										
	Rechnersysteme II	St		m		100	4		X OB										6
	Rechnersysteme II					100	3	T,	VL									T	Ĭ
18-hb-2030-ue	Rechnersysteme II						1	1	ÜΒ										
	Stochastische Signale und Systeme	St		S	120	100	3		\times										5
	Stochastische Signale und Systeme						2		VL 		_								
	Stochastische Signale und Systeme	Cı		_	100	100	1	1	ÜB										6
	Systemdynamik und Regelungstechnik I Systemdynamik und Regelungstechnik I	St		S	120	100	3		VL									<u> </u>	6
	Systemdynamik und Regelungstechnik I						1		ÜB								+		
	Systemdynamik und Regelungstechnik I-Vorrechenübung						1	_	ГТ										
	Systemdynamik und Regelungstechnik II	St		S	180	100	5		\times										7
	Systemdynamik und Regelungstechnik II						3		VL 										
	Systemdynamik und Regelungstechnik II	Cı			00	100	2		ÜB										
	Systeme der Optischen Nachrichtentechnik Systeme der Optischen Nachrichtentechnik	St		S	90	100	3		VL									1	5
	Terrestrial and Satellite-Based Radio Systems	St		m	50	100	4		Ž									(6
18-jk-2030-vl	Terrestrial and Satellite-Based Radio Systems						3		VL										
	Terrestrial and Satellite-Based Radio Systems						1		ÜB										
	Verification Technology	St		S	90	100	4		X									I	6 I I
	Verification Technology Verification Technology	\vdash					3		VL ÜB	\vdash	+	+	-		+	+	-	+	
C 912. Semester: Info							T			50									
	en nicht als Grundlagenlehrveranstaltung gewählten Module) (12 CP)							 		12									
	gleitendes Kolloquium (12 CP)								$\overline{}$	12									
20-00-0626	Programmierung paralleler Rechnerarchitekturen	St		f	60-	100	4		\times										6
	Programmierung paralleler Rechnerarchitekturen				120/30		4	0	iV										
	Einführung in Human Computer Systems	St		S	90-120	100	3		Ž										6
	Einführung in Human Computer Systems						3	0	iV					\Box					
	Einführung in Software Engineering	St		S	90-120	100	3		<u>×</u> _										6
	Einführung in Software Engineering	l anais					3	0	iV										
Wahlpflichtbereich (36	CP dayon max 12 CP aus Praktika und Seminaren) Typ 8 30 Abs. 5 APK R	ereic	h mit	eing	eschränkte	em e		- 1											
Wahlpflichtbereich (36 Modulwechsel	CP davon max. 12 CP aus Praktika und Seminaren) Typ § 30 Abs. 5 APB, B	егек	ch mit	eing	eschränkte	em			X :	36									
Modulwechsel 20-00-0006	Grundlagen der Informatik III	St	bnb	eing f	eschränkte 90-120	em	8		\geq	36								1	10
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III			eing f		em	8 8		X :	36					#			1	10
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE)		bnb	f			8		\geq	36									
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern			f f		100	2		iV	36									3
20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern		bnb	f f			8		\geq	36								;	
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern	St	bnb	f f			2 2		iV	36								;	3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt	St	bnb	f f f			8 2 2 4		iV S iV	36								;	3
Modulwechsel 20-00-0006-iv 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1)	St	St St	f f f		100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S	36									3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324-pr 20-00-0357	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2)	St	St	f f f		100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV	36									3 6
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357-pr	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2)	St	St St	f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV	36									3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357-pr	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2)	St	St St	f f f f		100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0629	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2)	St	St St	f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV	36									3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357 20-00-0357-pr 20-00-0629 20-00-0629-vl 20-00-0525	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation	St	St St	f f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 2 2		iV S iV P	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629 20-00-0629-vl 20-00-0525-se	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation	St	St St St	f f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 2 2 2 2		iV S iV P	36									3 6 6 6 6 3 3
Modulwechsel 20-00-0006-iv 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629-vl 20-00-0525 20-00-0525-se 20-00-0628	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter	St	St St	f f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL	36									3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357 20-00-0357-pr 20-00-0629 20-00-0629-vl 20-00-0525 20-00-0525-se 20-00-0628-pr	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Projektpraktikum Lernende Roboter	St	St St St	f f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P	36									3 6 6 6 6 6 1 6 3 1 9
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629 20-00-0629 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik	St	St St St	f f f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL	36									3 6 6 6 6 3 3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629 20-00-0629-vl 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Projektpraktikum Lernende Roboter	St	St St St	f f f f f f f	90-120	100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P VL S S PPP	36									3 6 6 6 6 6 1 6 3 1 9
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0324-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629 20-00-0629 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735-iv 20-00-0248 20-00-0248-pp	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum	St	St St St St	f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6		iV S iV P VL S S PPP	36									3 6 6 6 3 9 10
Modulwechsel 20-00-0006-iv 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629-vl 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0248-pp weitere Lehrveranstaltu	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum	St	St St St St	f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6		iV S iV P P VL S iV	36									3 6 6 6 3 9 10
Modulwechsel 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629-vl 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0248-pp weitere Lehrveranstaltu Human Computer Syste	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms	St	St St St St	f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6		iV S iV P P VL S iV	36									3 6 6 6 7 6 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms 3D Animation und Visualisierung	St	St St St St	f f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6 6 6 2		iV S iV P P VL S S iV	36									3 6 6 6 3 9 10
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Ingen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich Insertier Simulation und Visualisierung Information und Visualisierung	St	St St St St St St	f f f f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6		iV S iV P P VL S iV	36									3 6 6 6 1 6 1 3 1 1 9 1 1 1 9
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms 3D Animation und Visualisierung	St	St St St St	f f f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6 6 6 2		iV S iV P P VL S S iV	36									3 6 6 6 7 6 7 7 7 7 7 7 7 7 7 7
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum	St	St St St St St St	f f f f f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6		iV S iV P P VL S S iV S S S S S S S S S S S S S S S S	36									3 6 6 6 1 6 1 3 1 1 9 1 1 1 9
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum angen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Advanced User Interfaces	St	St St St St St St St	f f f f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6		iV S iV P P VL S S iV S S S S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms 3D Animation und Visualisierung 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Aktuelle Trends in Medical Computing	St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6		iV S iV P P VL S S iV P P P P P P P P P P P P P P P P P P	36									3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629-vl 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0216-se 20-00-0570 20-00-0570-pr 20-00-0468-se 20-00-0390	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum 3D Animation und Visualisierung 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Ambient Intelligence	St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f	90-120	100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV S S S S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel 20-00-0006 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0629-vl 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0216-se 20-00-0570 20-00-0570-pr 20-00-0468-se 20-00-0390	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms 3D Animation und Visualisierung 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Aktuelle Trends in Medical Computing	St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f	90-120 60- 120/30 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6 6		iV S iV P P VL S S iV P P P P P P P P P P P P P P P P P P	36									3
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum 3D Animation und Visualisierung 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Ambient Intelligence	St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 60- 120/30 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV S S S S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Rohotik-Projektpraktikum and Visualisierung 3D Animation und Visualisierung 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Aktuelle Trends in Medical Computing Ambient Intelligence Bildgebende Verfahren in der Medizin und medizinische Bildverarbeitung	St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f	90-120 60- 120/30 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100 100	8		iV S iV P P VL S S iV S S iV S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich ms 3D Animation und Visualisierung 3D Animation und Visualisierung Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Aktuelle Trends in Medical Computing Ambient Intelligence	St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 60- 120/30 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV S S S S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0735-iv 20-00-0248 20-00-0248-pp weitere Lehrveranstaltu Human Computer Syste 20-00-0570 20-00-0570 20-00-0570-pr 20-00-0468-se 20-00-0390-iv 20-00-0379-vl	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Ro	St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f	90-120 	100 100 100 100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV S S iV S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0246 20-00-0570 20-00-0570 20-00-0570 20-00-0570-pr 20-00-0468 20-00-0390 20-00-0390-iv 20-00-0379-vl 20-00-0379-v	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Sobotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Ander Sobotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Ander User Interfaces Advanced User Interfaces Advanced User Interfaces Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Aktuelle Trends in Medical Computing Ambient Intelligence Bildgebende Verfahren in der Medizin und medizinische Bildverarbeitung Bildgebende Verfahren in der Medizin und medizinische Bildverarbeitung	St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 60- 120/30 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV VL S VL VL	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0735 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0248 20-00-0246 20-00-0570 20-00-0570 20-00-0570 20-00-0570-pr 20-00-0468 20-00-0390 20-00-0390-iv 20-00-0379-vl 20-00-0379-v	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Ro	St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 	100 100 100 100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV S S iV S S S S S S S S S S S S S	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0731-iv 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0248-pp weitere Lehrveranstaltu Human Computer Syste 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0468-se 20-00-0379-vl 20-00-0379-vl 20-00-0379-vl 20-00-0379-vl 20-00-0379-vl 20-00-0155-iv 20-00-	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Sobotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Ander Sobotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projektpraktikum Ander User Interfaces Advanced User Interfaces Advanced User Interfaces Advanced User Interfaces Aktuelle Trends in Medical Computing Aktuelle Trends in Medical Computing Ambient Intelligence Bildgebende Verfahren in der Medizin und medizinische Bildverarbeitung Bildgebende Verfahren in der Medizin und medizinische Bildverarbeitung	St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 90-120 60- 120/30 60- 120/30 60- 120/30	100 100 100 100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV VL S VL VL	36									3
Modulwechsel 20-00-0006-iv Simulation and Robotic 20-00-0148-se 20-00-0731 20-00-0324 20-00-0357-pr 20-00-0357-pr 20-00-0525-se 20-00-0525-se 20-00-0628-pr 20-00-0628-pr 20-00-0735-iv 20-00-0248-pp weitere Lehrveranstaltu Human Computer Syste 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0570-pr 20-00-0468-se 20-00-0390-iv 20-00-0379-vl 20-00-0379-vl 20-00-0379-vl 20-00-0155-iv 20-00-04689	Grundlagen der Informatik III Grundlagen der Informatik III s (Informatikbereich CE) Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Aktuelle Themen bei mobilen und autonomen Robotern Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen Integriertes Robotik Projekt (Teil 1) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Integriertes Robotik Projekt (Teil 2) Lernende Roboter Lernende Roboter Physikalisch basierte Simulation Physikalisch basierte Simulation Projektpraktikum Lernende Roboter Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Grundlagen der Robotik Robotik-Projektpraktikum Robotik-Projek	St St St St St St St St	St St St St St St St	f f f f f f f f f f f f f f f f f f f	90-120 	100 100 100 100 100 100 100 100 100 100	8 2 2 4 4 4 4 4 4 4 4		iV S iV P P VL S S iV VL S VL VL	36									3

					60				/				
20-00-0157	Computer Vision	St		f	60- 120/30	100	4						6
20-00-0157-iv	Computer Vision						4	i	7				
20-00-0401	Computer Vision II	St		f	60- 120/30	100	4		(6
20-00-0401-iv	Computer Vision II				120/30		4	i	7				
	Serious Games Seminar		St	f		100	2						4
	Serious Games Seminar Fortgeschrittene Programmierung eines graphischen Systems		St	f		100	2	- 5					6
	Fortgeschrittene Programmierung eines graphischen Systems		ÖL.	1		100	4	I					
20-00-0645	Seminar Fortgeschrittene Themen in Computer Vision und Machine Learning		St	f		100	2						3
								-V					$\overline{}$
	Seminar Fortgeschrittene Themen in Computer Vision und Machine Learning						2			Ш.	Ш	\perp	ШЩ
	Serious Games Projektpraktikum Serious Games Projektpraktikum		St	f		100	6	P					9 I I I
		0.		C	60-	100		Ţ					
	Geometric Algebra Computing	St		f	120/30	100	4	_/					6
20-00-0490-iv	Geometric Algebra Computing				60		4	i				_	
20-00-0040	Graphische Datenverarbeitung I	St		f	60- 120/30	100	4						6
20-00-0040-iv	Graphische Datenverarbeitung I						4	i	7				
20-00-0041	Graphische Datenverarbeitung II	St		f	60- 120/30	100	4		(6
20-00-0041-iv	Graphische Datenverarbeitung II				120/30		4	i	7				
		C+		f	60-	100			/				3
	Human Computer Interaction	St		1	120/30	100	2						
20-00-0535-vl	Human Computer Interaction				60		2	V					
20-00-0294	Informationsvisualisierung und Visual Analytics	St		f	60- 120/30	100	4						6
20-00-0294-iv	Informationsvisualisierung und Visual Analytics						4	i	7				
20-00-0522	Java Spiele-Framework		St	f		100	4	\rightarrow					6
20-00-0522-pr	Java Spiele-Framework				60		4	I					
20-00-0358	Maschinelles Lernen: Statistische Verfahren	St		f	60- 120/30	100	4						6
20-00-0358-iv	Machine Learning: Statistical Approaches 1						4	i	7				
20-00-0449	Maschinelles Lernen: Statistische Verfahren 2	St		f	60-	100	4		/				8
		υ		1	120/30	100		_/					
20-00-0449-iv	Maschinelles Lernen: Statistische Verfahren 2						4	i				_	
20-00-0467	Medizinische Visualisierung	St		f	60- 120/30	100	4		$\langle $				6
20-00-0467-iv	Medizinische Visualisierung				120/30		4	i	7			_	
	Multimodale Interaktion mit Intelligenten Umgebungen		St	f		100	2						3
	Multimodale Interaktion mit Intelligenten Umgebungen			C		100	2						
	Programmierung eines graphischen Systems Programmierung eines graphischen Systems		St	İ		100	4						6
					60-				/				
20-00-0419	Programmierung-Massiv-Paralleler Prozessoren	St		f	120/30	100	4	/					6
	Programmierung-Massiv-Paralleler Prozessoren		_				4	i	7				
	Scale Space and PDE methods in image analysis and processing Scale Space and PDE methods in image analysis and processing		St	f		100	2						3
	Semantik Visualisierung		St	f		100	2	>					3
	Semantik Visualisierung						2	5			ш		
20-00-0366	Serious Games	St		f	60-	100	4		1				6
20.00.0266 iv	Serious Games				120/30		4	i	7				
					60-		4						
20-00-0160	Virtual and Augmented Reality	St		f	120/30	100	4						6
	Virtual and Augmented Reality						4	i	7				
	Visual Analytics: Interaktive Visualisierung sehr großer Datenmengen		St	f		100	2						3
	Visual Analytics: Interaktive Visualisierung sehr großer Datenmengen Visualisierung und Animation von Algorithmen und Datenstrukturen		St	f		100	2						6
20-00-0344-pr	Visualisierung und Animation von Algorithmen und Datenstrukturen						4	I					
	ngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich												
Software Engineering 20-00-0182	Design und Implementierung moderner Programmiersprachen		St	f		100	2	$\overline{}$	1				3
	Design und Implementierung moderner Programmiersprachen		Ji	1		100	2						Ĭ
20-00-0453	Entwicklung von Lehr- und Lernsoftware		St	f		100	4						6
	Entwicklung von Lehr- und Lernsoftware Formal fundierte Softwaretechnik (Projekt)		St	£		100	4	I					9
	Formal fundierte Softwaretechnik (Projekt) Formal fundierte Softwaretechnik (Projekt)		δl	1		100	6	P					
	Formal fundierte Softwaretechnik		St	f		100	2						3
	Formal fundierte Softwaretechnik					4.0	2						
	Implementierung von Programmiersprachen Implementierung von Programmiersprachen		St	f		100	4						6
		C+		£	60-	100							3
	IT-Lösungen durch praxiserprobtes Software Engineering	St		Ι	120/30	100							3
20-00-0635-iv	IT-Lösungen durch praxiserprobtes Software Engineering				60		2	i					
20-00-0072	Konzepte der Programmiersprachen	St		f	60- 120/30	100	4						6
20-00-0072-iv	Konzepte der Programmiersprachen						4	i	7				
20-00-0075	Performanz und Skalierbarkeit in E-Commerce-Systemen	St		f	60-	100	3						5
	Performanz und Skalierbarkeit in E-Commerce-Systemen				120/30		3	$\frac{V}{V}$					
	Software Engineering - Projektseminar		St	f		100		\\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\ \\					3
=3 00 0037	J U J								V I I I I I				

20-00-0341-iv Software Engineering - Design and Construction St f 60- 120/30 100 5	20-00-0359-se	Software Engineering - Projektseminar						2		S					\top	\top
20-00-0341 Software Engineering - Design and Construction St F 120/30 100 5	20 00 0007 50	obtware inigineering Trojektoenina				60				`						
20-00-0079 Software Engineering - Projekt	20-00-0341	Software Engineering - Design and Construction	St		f		100	5								8
20-00-0079-pj Software Engineering - Projekt St f 60- 120/30 100 3	20-00-0341-iv	Software Engineering - Design and Construction						5	1	V						
20-00-0178 Software Engineering - Projektmanagement	20-00-0079	Software Engineering - Projekt		St	f		100	6		<						9
20-00-0178 Software Engineering - Projektmanagement	20-00-0079-pj	Software Engineering - Projekt						6]	ЭJ						
20-00-0317 Software Engineering in der industriellen Praxis St f 100 2 VI Software Engineering in der industriellen Praxis Software Engineering der industriellen Praxis Software Engineering S	20-00-0178	Software Engineering - Projektmanagement	St		f		100	3								5
20-00-0317- Software Engineering in der industriellen Praxis St f 120/30 100 2 VL	20-00-0178-vl	Software Engineering - Projektmanagement						3	7	/L						
Weitere Lehrveranstaltungen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich Data and Knowledge Engineering St. G. D. D. D. D. D. D. D	20-00-0317	Software Engineering in der industriellen Praxis	St		f		100	2								3
Data and Knowledge Engineering	20-00-0317-vl	Software Engineering in der industriellen Praxis						2	7	/L						
20-00-0052 Maschinelles Lernen: Symbolische Ansätze	weitere Lehrveranstaltu	ıngen gemäß Vorlesungsverzeichnis der Informatik für diesen Bereich														
20-00-0052-iV Maschinelles Lernen: Symbolische Ansätze	Data and Knowledge En	ngineering														
20-00-0349 Einführung in die Künstliche Intelligenz	20-00-0052	Maschinelles Lernen: Symbolische Ansätze	St		f		100	4		$\langle $						6
20-00-0349-iV Einführung in die Künstliche Intelligenz	20-00-0052-iV	Maschinelles Lernen: Symbolische Ansätze						4	i	V						
St f 100 4	20-00-0349	Einführung in die Künstliche Intelligenz	St		f		100	4		$\overline{\mathbf{x}}$						6
20-00-0706-iV Lage-scale Information Processing	20-00-0349-iV	Einführung in die Künstliche Intelligenz						4	j	V						
Computer Microsystems 20-00-0012 Einführung in Computer Microsystems St f 100 3 ✓ Image: Computer Microsystems of the computer Micro	20-00-0706	Lage-scale Information Processing	St		f		100	4		$< \Box$						6
20-00-0012 Einführung in Computer Microsystems St f 100 3 St 5 20-00-0012-iV Einführung in Computer Microsystems 3 iV St 5 20-00-0274 Adaptive Computersysteme St f 100 4 4 P 6 20-00-0274-pr Adaptive Computersysteme 4 P 1 1 1	20-00-0706-iV	Lage-scale Information Processing						4	j	V						
20-00-0012-iV Einführung in Computer Microsystems 3 iV 3 iV 6 20-00-0274 Adaptive Computersysteme St f 100 4 4 P 6 20-00-0274-pr Adaptive Computersysteme 4 P 1 1	Computer Microsystems	s														
20-00-0274 Adaptive Computersysteme St f 100 4 P 6 20-00-0274-pr Adaptive Computersysteme 4 P 1 6	20-00-0012	Einführung in Computer Microsystems	St		f		100	3		$< \Box$						5
20-00-0274-pr Adaptive Computersysteme	20-00-0012-iV	Einführung in Computer Microsystems						3	i	V						
	20-00-0274	Adaptive Computersysteme		St	f		100	4		$< \Box$						6
	20-00-0274-pr	Adaptive Computersysteme						4		P						
20-00-0183 Algorithmen für Chip-Entwurfswerkzeuge St f 100 2 3	20-00-0183	Algorithmen für Chip-Entwurfswerkzeuge	St		f		100	2		<						3
20-00-0183-vl Algorithmen für Chip-Entwurfswerkzeuge	20-00-0183-vl	Algorithmen für Chip-Entwurfswerkzeuge						2	7	/L						
20-00-0610 Compiler I: Grundlagen St f 100 2 3	20-00-0610	Compiler I: Grundlagen	St		f		100	2		\overline{A}						3
20-00-0610-iV Compiler I: Grundlagen	20-00-0610-iV	Compiler I: Grundlagen						2	1	V						
20-00-0498 Praktikum Optimierende Compiler St f 100 2				St	f		100	2								3
20-00-0498-pr Praktikum Optimierende Compiler	20-00-0498-pr	Praktikum Optimierende Compiler						2		Р				\top		
20-00-0647 Praktikum zu Technischer Informatik St f 100 4 6	20-00-0647	Praktikum zu Technischer Informatik		St	f		100	4		\langle						6
20-00-0647-pr Praktikum zu Technischer Informatik	20-00-0647-pr	Praktikum zu Technischer Informatik						4		Р						
20-00-0653 Seminar zu Technischer Informatik	20-00-0653	Seminar zu Technischer Informatik		St	f		100	2		<						3
20-00-0653-se Seminar zu Technischer Informatik	20-00-0653-se	Seminar zu Technischer Informatik						2		S						

Stand 23.02.2021 SB 2021VI