# Masterstudiengang *M.Sc. Autonome Systeme*

### TECHNISCHE UNIVERSITÄT DARMSTADT

#### Teilzeitstudien- und Prüfungsplan 8 Semester

Legende																
Bewertungssystem:	St = Standard (benotet); bnb = bestanden/nicht bestanden															
Prüfungsform:	s = schriftlich; m = mündlich; SF = Sonderform; H=Hausarbeit; f = fakultativ (schriftlich 60-120 min/mündlich i.d.R. 30 min), R = Referat,															
Dauer:	Dauer der Prüfung in min (optional)															
Gewichtung:	Bei Kursen = Gewichtung der Prüfungsnote für die Modulnote Bei Modulen = Gewichtung der Modulnote für die Gesamtnote	Prüfungsleistungen					Kurs				Semester					
SWS:	Semesterwochenstunden															
Status:	o = obligatorisch (=Pflichtveranstaltung)															
Art der Lehrform:	VL=Vorlesung; PS=Proseminar; S=Seminar; Ü=Übung; iV=integrierte Lehrveranstaltung; VÜ=Vorlesung mit Übung; tt=Tutorium; PL=Praktikum in der Lehre; Pr=Praktikum; Pp=Projektpraktikum; Pj=Projekt; Ku=Kurs	Fachprüfung	Studienleistung	Prüfungsform	Dauer (min)	Gewichtung		s	Lehrform	nt	Die Zuordnung der Prüfungen zu Semestern hat empfehlenden Charakter.					
CP:	Kreditpunkte	sch)	udi	ng.	aue	ewi	SMS	Status	hrf	gesamt	Arbeitsaufwand pro Semester (CP)					
THC-N N 171	CD Washilla kakan information Chamber	Fē	St	Pı	Õ	Ğ	Sı	St	ΓĘ	86						
	ng von CP zu Modulbausteinen haben informativen Charakter. rfolgt nach Abschluss des Moduls.									CP	1. 2. 3. 4. 5. 6. 7. 8.					
	§ 30 Abs. 5 mit eingeschränktem Modulwechsel)															
Vorlesungen und Übung Lehrveranstaltungen sin	en oder integrierte Lehrveranstaltungen, die genannten d Beispiele aus den jeweiligen Katalogen. r nach Vorgabe des anbietenden Fachbereichs.									12-37						
	Computer Vision	St		f				f	īv							
	Computer Vision Sprachkommunikationssysteme	C.		£			4	£	. •		6					
	Sprachkommunikationssysteme Sprachkommunikationssysteme	St		f			4	Î	iV		6					
	Mess- und Sensortechnik	St						f	1 V							
18-wy-2020-vl	Mess- und Sensortechnik						2				3					
Mahlhanaish Ast (Tym S	20 Abo E mit singagahuönktam Madukwaghasi)															
Wahlbereich Act (Typ § 30 Abs. 5 mit eingeschränktem Modulwechsel) Vorlesungen und Übungen oder integrierte Lehrveranstaltungen, die genannten Lehrveranstaltungen sind Beispiele aus den jeweiligen Katalogen. Prüfungsform und -dauer nach Vorgabe des anbietenden Fachbereichs.										12-37						
	Grundlagen der Robotik	St		f				f								
	Grundlagen der Robotik Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen	St		£			6	c	iV		10					
	Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen  Dynamische Simulation von Mehrkörpersystemen	St		Ι			4	I	iV		6					
	Mechatronische Systemtechnik I	St						f								
	Mechatronische Systeme im Maschinenbau I						2		VL		4					
	Mechatronische Systeme im Maschinenbau I Systemdynamik und Regelungstechnik I	St					2	f	Ü							
	Systemdynamik und Regelungstechnik I	υt					3	1	VL							
	Systemdynamik und Regelungstechnik I						1		Ü		6					
	Systemdynamik und Regelungstechnik I						1		tt							
Vorlesungen und Übung Lehrveranstaltungen sin Prüfungsform und -daue	30 Abs. 5 mit eingeschränktem Modulwechsel) en oder integrierte Lehrveranstaltungen, die genannten d Beispiele aus den jeweiligen Katalogen. r nach Vorgabe des anbietenden Fachbereichs. Einführungin die künstliche Intelligenz	C+		f				f		12-37						
	Einführungin die Künstliche Intelligenz Einführungin die künstliche Intelligenz	St		f			4	f	iV		6					
	Lernende Roboter	St		f				f	1.4							
20-00-0629-vl	Lernende Roboter						4		VL		6					
	Statistisches Maschinelles Lernen	St		f				f	** 7		6					
	Statistisches Maschinelles Lernen Grundlagen der Navigation I	St					4	f	iV		0					
16-23-5050-vl	Grundlagen der Navigation I						2		VL		4					
	Grundlagen der Navigation I						1		Ü		7					
Vorlesungen und Übung Lehrveranstaltungen sin Prüfungsform und -daue	onologies (Typ § 30 Abs. 5 mit eingeschränktem Modulwechsel) en oder integrierte Lehrveranstaltungen, die genannten d Beispiele aus den jeweiligen Katalogen. er nach Vorgabe des anbietenden Fachbereichs.									12-37						
	Software Engineering - Design and Construction	St		f				f								
20-00-0341-iv	Software Engineering - Design and Construction Software-Engineering - Wartung und Qualitätssicherung	C+		£			5	£	iV		8					
	Software-Engineering - Wartung und Qualitätssicherung Software-Engineering - Wartung und Qualitätssicherung	St		f			3	ſ	VL							
18-su-2010-ue	Software-Engineering - Wartung und Qualitätssicherung						1		Ü		6					
	Systemzuverlässigkeit im Maschinenbau	St														
	Systemzuverlässigkeit im Maschinenbau Netzsicherheit	St		£			2	c	VL		4					
	Netzsicherheit	δl		1			4	1	iV		6					

## Masterstudiengang *M.Sc. Autonome Systeme*



#### Teilzeitstudien- und Prüfungsplan 8 Semester

Legende		1																
Bewertungssystem:	St = Standard (benotet); bnb = bestanden/nicht bestanden																	
Prüfungsform:	s = schriftlich; m = mündlich; SF = Sonderform; H=Hausarbeit; f = fakultativ (schriftlich 60-120 min/mündlich i.d.R. 30 min), R = Referat,																	
Dauer:	Dauer der Prüfung in min (optional)	i																
Gewichtung:	Bei Kursen = Gewichtung der Prüfungsnote für die Modulnote Bei Modulen = Gewichtung der Modulnote für die Gesamtnote	Prüfungsleistungen					Kurs				Semester							
SWS:	Semesterwochenstunden																	
Status:	o = obligatorisch (=Pflichtveranstaltung)	1	1															
Art der Lehrform:	VL=Vorlesung; PS=Proseminar; S=Seminar; Ü=Übung; iV=integrierte Lehrveranstaltung; VÜ=Vorlesung mit Übung; tt=Tutorium; PL=Praktikum in der Lehre; Pr=Praktikum; Pp=Projektpraktikum; Pj=Projekt; Ku=Kurs	Fachprüfung Studienleistung Prüfungsform Dauer (min) Gewichtung						orm	nt	Die Zuordnung der Prüfungen zu Semestern hat empfehlenden Charakter.								
CP:	Kreditpunkte	Fach	Studi	Prüfu	Daue	Gewi	SWS	Status	Lehrform	gesamt	Arbeitsaufwand pro Semester (CP)							
	nung von CP zu Modulbausteinen haben informativen Charakter. Ps erfolgt nach Abschluss des Moduls.									СР	1.	2.	3.	4.	5.	6.	7.	8.
(mindest. 1, max. 2), 1) und dem Katalog o Veranstaltungen (mi										17-20								
	auer nach Vorgabe des anbietenden Fachbereichs.  [24] Integriertes Robotik-Projekt 1		St	CE	- 1			f										
	-pr Integriertes Robotik-Projekt 1	$\vdash$	δt	эг			4	1	Pr				ш,	5				
	-printegriertes Robotik-Projekt 1 157 Integriertes Robotik-Projekt 2	$\vdash$	St	SF			-	f	гі					,				
	-pr Integriertes Robotik-Projekt 2	П	J.	OI.			4	1	Pr					5				
	753 Lernende Roboter: Integriertes Projekt, Teil 1		St	SF				f										
	-pr Lernende Roboter: Integriertes Projekt, Teil 1	П					4	T	Pr				. (	5				
	54 Lernende Roboter: Integriertes Projekt, Teil 2		St	SF				f										
20-00-0754	-pr Lernende Roboter: Integriertes Projekt, Teil 2						4		Pr				(	5				
	76 Sensor-basierte Analyse- und Simulationssysteme - Seminar		St	SF				f										
03-04-1576	-se Sensor-basierte Analyse- und Simulationssysteme - Seminar	الل					2		S					3				
 Master Thesis (Die so die Master Thesis ein	 hriftliche Arbeit geht mit 85% und das Kolloquium mit 15% in die Note für .)	SF		s						30								
20 AM E000	Master Thesis	St		TH		85%		Τ.										
20-AM-5000																		
	Waster Frieds	St		m		15%		0	$\triangle$								3	80