

LEHRPLAN

		JAHR III				JAHR IV																													
		SEMESTER V				SEMESTER VI				SEMESTER VII				SEMESTER VIII																					
1.	Mechatronische Elemente I				Mechatronische Elemente II				1.	Wahlfach 5 (Reihe 5L1.7)				Wahlpflichtfach 1 (Reihe 1P1.8)																					
	E	5	28	0	14	14	DD	35		E	5	28	0	14	14	DD	35	E	5	42	0	28	0	DS	35										
2.	Grundlagen der mechatronischen Systeme				Grundlagen der Robotik				2.	Wahlfach 6 (Reihe 6L1.7)				Wahlpflichtfach 2 (Reihe 1P1.8)																					
	D	4	28	0	14	0	DD	28		D	5	28	0	14	14	DS	28	E	4	28	0	14	0	DD	28										
3.	Antriebssysteme I				Antriebssysteme II				3.	Wahlfach 7 (Reihe 7L1.7)				Wahlpflichtfach 3 (Reihe 1P1.8)																					
	E	5	28	0	14	14	DD	35		E	4	28	0	28	0	DD	28	D	4	28	0	28	0	DS	28										
4.	Management				Sensoren und Sensordaten				4.	Wahlfach 8 (Reihe 8L1.7)				Kommunikation																					
	D	2	14	14	0	0	DD	14		E	4	28	0	28	0	DD	28	D	2	14	14	0	0	DC	14										
5.	Erfassungssysteme Interfacing und Virtuelle Instrumentation				Marketing				5.	Wahlfach 9 (Reihe 9L1.7)				Lizenzarbeit - Praktikum 2 Wochen x 26 St. - Ausarbeitung der Lizenzarbeit und Verteilungsvorb. 5 Wochen x 26 St																					
	E	4	28	0	28	14	DD	35		D	2	14	14	0	0	DC	14	E	5	28	0	14	28	DS	35										
6.	Wahlfach 1 (Reihe 1L1.5)				Wahlfach 3 (Reihe 3L1.6)				6.	Wahlfach 10 (Reihe 10L1.7)																									
	D	4	28	0	28	0	DD	35		D	4	28	0	28	0	DS	28	D	4	28	0	14	0	DD	28										
7.	Wahlfach 2 (Reihe 2L1.5)				Wahlfach 4 (Reihe 4L1.6)				7.	Wahlfach 11 (Reihe 11L1.7)																									
	E	4	28	0	28	0	DD	28		D	4	28	0	28	0	DS	28	D	4	28	0	28	0	DS	28										
8.	Praktikum 45 Stunden / Sem				Praktikum 45 Stunden / Sem				8.																										
	C	2	0	0	0	0	DS	0		C	2	0	0	0	0	DS	0																		
9.									9.																										
Gesamt / Semester	Stunden: 364				VPI				210				Stunden: 364				VPI				175														
	Kredite: 30				Bewertung:4E, 3D, 1C				8				Kredite: 30				Bewertung:4E, 3D, 1C				8				Kredite: 30				Bewertung:4E, 1D				5		
Gesamt / Woche	Stunden: 26								Stunden: 26								Stunden: 26																		
	davon:	13	1	9	3				davon:	13	1	10	2				davon:	14	0	9	3				davon:	8	1	4	13						

DISCIPLINE OPTIONALE

		ANUL III										ANUL IV																			
		SEMESTRUL V					SEMESTRUL VI					SEMESTRUL VII					SEMESTRUL VIII														
1.	CAD (*)					Technische Optik (*)										1.	Mikrokontroller in der Robotik (*)					CIM (*)					1P1.8.1 (Reihe 1P1.8) (*)				
	D	4	28	0	28	0	11L1.5.1 Reihe 11L1.5	D	4	28	0	28	0	3L1.6.1 von Reihe 3L1.6	E		5	28	0	14	14	5L1.7.1 Reihe 5L1.7	E	5	42	0		28	0	1P1.8.1.1	
2.	Dynamik der mechatronischen Systeme					Photometrie										2.	Mikrokontroller und Mikroprozessoren in der Robotik					Integrierte Fertigung						1P1.8.2 (Reihe 1P1.8)			
	D	4	28	0	28	0	11L1.5.2 von Reihe 11L1.5	D	4	28	0	28	0	3L1.6.2 Reihe 3L1.6	E		5	28	0	14	14	5L1.7.2 Reihe 5L1.7	E	5	42	0			28	0	1P1.8.1.2
3.	Digitale Schaltkreise(*)					Programmierung III - Visual Basic (*)										3.	Programmierbare Automaten (*)					Technologie der robotisierten Prozessen							1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)		
	E	4	28	0	28	0	2L1.5.1 Reihe 2L1.5	D	4	28	0	28	0	4L1.6.1 Reihe 4L1.6	E		4	28	0	14	0	6L1.7.1 Reihe 6L1.7	E	5	42	0				28	0
4.	Leistungselektronik					Datenbank und verteilte Programmierung										4.	Automaten und Mikroprogrammierung					Fernsteuerungseinrichtungen (*)								1P1.8.2 (Reihe 1P1.8)	
	E	4	28	0	28	0	2L1.5.2 Reihe 2L1.5	D	4	28	0	28	0	4L1.6.2 Reihe 4L1.6	E		4	28	0	14	0	6L1.7.2 Reihe 6L1.7	E	4	28	0					14
5.																5.	Steuerungssysteme in der Robotik (*)					Simulierung der Fertigungssystemen									1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)
														7L1.7.1 Reihe 7L1.7	E		4	28	0	14	0	1P1.8.2.2									
6.																6.	Programmierung der Industrieroboter					Prothese					1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)				
														7L1.7.2 Reihe 7L1.7	E		4	28	0	14	0	1P1.8.2.3									
7.																7.	Künstliche Intelligenz (*)					Mobile Roboter (*)						1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)			
														8L1.7.1 Reihe 8L1.7	E		4	28	0	14	0	1P1.8.3.1									
8.																8.	Wissenbasierte Systeme					Kontroll- und Bedienungsautomaten							1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)		
														8L1.7.2 Reihe 8L1.7	E		4	28	0	14	0	1P1.8.3.2									
9.																9.	Angewandte Robotik (*)					Greifer								1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)	
														9L1.7.1 Reihe 9L1.7	E		5	28	0	14	28	1P1.8.3.3									
10.																10.	Robotisierte Systeme														1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)
														9L1.7.2 Reihe 9L1.7	E		5	28	0	14	28										
11.																11.	Fertigungsmaschinen in automatisierten Prozessen (*)										1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)				
														10L1.7.1 Reihe 10L1.7	D		4	28	0	14	0										
12.																12.	Integrierte Fertigungseinheiten											1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)			
														10L1.7.2 Reihe 10L1.7	D		4	28	0	14	0										
13.																13.	Multi-Roboter Anwendungen (*)												1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)		
														11L1.7.1 Reihe 11L1.7	D		4	28	0	28	0										
14.																14.	Bewegungsplanung der mobilen Roboter													1P1.8.3 (Reihe 1P1.8)	
														11L1.7.2 Reihe 11L1.7	D		4	28	0	28	0										

Bemerkung: Von jeder der Gruppen **Unabhängige optionale Disziplin 1, ..., Unabhängige optionale Disziplin 11,** wird eine einzige Disziplin aktiviert, nämlich die gewählte von den meisten Studenten nach Gesprächen mit den betroffenen Inhabern von Kursen

Legende:

c - curs
 C - colocvlu (formă de evaluare dedicată exclusiv
 CF - categorie formativa careia îi aparține disciplina
 D - evaluare distribuita
 E - examen
 VPI - volum de ore necesar pregătirii individ (*) - discipline optionale activate in anul universitar 2008 / 2009

FE - forme de evaluare
 nc - număr credite
 p - proiect
 s - seminar

Structura Tabel

Denumire disciplină									
FE	nc	c	s	D	CF	VPI			

(CF poate fi: DF = Disciplina Fundamentală; DD = Disciplina in Domeniu; DS = Disciplina de Specialitate; DC = Disciplina Complementară)

Exemplu

Mechatronice Elemente I									
FE	nc	c	s	D	CF	VPI			
E	5	28	0	14	14	DD	35		

10.	Robotisierte Systeme					9L1.7.2 Reihe 9L1.7
	E	5	28	0	14	
11.	Fertigungsmaschinen in automatisierten Prozessen (*)					10L1.7.1 Reihe 10L1.7
	D	4	28	0	14	
12.	Integrierte Fertigungseinheiten					10L1.7.2 Reihe 10L1.7
	D	4	28	0	14	
13.	Multi-Roboter Anwendungen (*)					11L1.7.1 Reihe 11L1.7
	D	4	28	0	28	
14.	Bewegungsplanung der mobilen Roboter					11L1.7.2 Reihe 11L1.7
	D	4	28	0	28	

