

Modulhandbuch M.Sc. Mechatronik und Informationstechnik - 2015 - (Master of Science)

SPO 2015

Sommersemester 2025

Stand 12.03.2025

KIT-FAKULTÄT FÜR MASCHINENBAU / KIT-FAKULTÄT FÜR ELEKTROTECHNIK UND INFORMATIONSTECHNIK



Inhaltsverzeichnis

1. Studiengangbeschreibung	12
2. Ziele, Aufbau und Kompetenzerwerb	19
3. Allgemeine Information	22
3.1. Studiengangdetails	22
3.2. Inhalt	22
3.3. Qualifikationsziele	23
3.4. Ansprechpersonen	25
3.5. Studien- und Prüfungsordnung	25
4. Aufbau des Studiengangs	26
4.1. Masterarbeit	26
4.2. Allgemeine Mechatronik	26
4.3. Vertiefungsfach ab 01.10.2020	27
4.3.1. Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik	28
4.3.2. Vertiefungsfach Energietechnik	29
4.3.3. Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik	30
4.3.4. Vertiefungsfach Industrieautomation	31
4.3.5. Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik	32
4.3.6. Vertiefungsfach Robotik	33
4.3.7. Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme	34
4.4. Interdisziplinäres Fach	35
4.5. Überfachliche Qualifikationen	40
4.6. Zusatzleistungen	41
5. Hinweise zu Modulen und Teileleistungen	43
6. Herausgeber	44
7. Module	45
7.1. Advanced Communications Engineering - M-ETIT-106815	45
7.2. Aktuelle Themen der BioMEMS - M-MACH-105485	46
7.3. Angewandte Informationstheorie - M-ETIT-100444	47
7.4. Antennas and Beamforming - M-ETIT-106956	48
7.5. Antennen und Mehrantennensysteme - M-ETIT-100565	49
7.6. Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen - M-MACH-105800	50
7.7. Anziehbare Robotertechnologien - M-INFO-103294	51
7.8. Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung - M-INFO-100826	52
7.9. Bahnsystemtechnik - M-MACH-103232	53
7.10. Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI - M-INFO-106928	55
7.11. Batterie- und Brennstoffzellensysteme - M-ETIT-100377	56
7.12. Batterien und Brennstoffzellen - M-ETIT-100532	57
7.13. Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - M-FORUM-106753	58
7.14. Bioelektrische Signale - M-ETIT-100549	62
7.15. BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V - M-MACH-105484	64
7.16. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin I - M-MACH-100489	65
7.17. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin II - M-MACH-100490	66
7.18. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin III - M-MACH-100491	67
7.19. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin IV - M-MACH-105483	68
7.20. Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage - M-ETIT-105616	69
7.21. Communication Systems and Protocols - M-ETIT-100539	70
7.22. Communications Engineering Laboratory - M-ETIT-107136	71
7.23. Computational Intelligence - M-MACH-105296	72
7.24. Cyber-Physical Modeling - M-ETIT-106953	73
7.25. Das Arbeitsfeld des Ingenieurs - M-MACH-102755	75
7.26. Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving - M-MACH-106926	77
7.27. Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen - M-INFO-105753	78
7.28. Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen - M-INFO-105755	79
7.29. Deep Learning und Neuronale Netze - M-INFO-104460	80
7.30. Design analoger Schaltkreise - M-ETIT-100466	81
7.31. Design digitaler Schaltkreise - M-ETIT-100473	82

7.32. Digital Hardware Design Laboratory - M-ETIT-102266	83
7.33. Digital Twin Engineering - M-ETIT-106040	84
7.34. Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar - M-ETIT-105415	86
7.35. Digitalisierung im Bahnsystem - M-MACH-106513	87
7.36. Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion - M-MACH-105476	89
7.37. Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs - M-MACH-102700	90
7.38. Dynamik elektromechanischer Systeme - M-MACH-105612	92
7.39. Echtzeitregelung elektrischer Antriebe - M-ETIT-105916	93
7.40. Einführung in die Bionik - M-MACH-106525	94
7.41. Einführung in die Energiewirtschaft - M-WIWI-100498	95
7.42. Electric Drives and Power Electronics Lab - M-ETIT-107138	96
7.43. Electric Drives for E-Mobility - M-ETIT-106971	98
7.44. Electric Power Transmission & Grid Control - M-ETIT-105394	99
7.45. Electrical Energy Systems Lab - M-ETIT-107137	100
7.46. Elektrische Energienetze - M-ETIT-100572	101
7.47. Elemente und Systeme der technischen Logistik - M-MACH-102688	102
7.48. Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt - M-MACH-105015	103
7.49. Energieinformatik - M-INFO-106864	104
7.50. Energiewirtschaft - M-ETIT-100413	106
7.51. Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen - M-MACH-107020	108
7.52. Entwurf elektrischer Maschinen - M-ETIT-100515	109
7.53. Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme - M-MACH-102702	110
7.54. Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I - M-MACH-105288	111
7.55. Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe - M-MACH-102703	112
7.56. Fahrzeugsehen - M-MACH-102693	114
7.57. Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität - M-MACH-106515	116
7.58. Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik - M-MACH-105478	117
7.59. Field Propagation and Coherence - M-ETIT-100566	119
7.60. Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz - M-INFO-106299	121
7.61. Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie - M-INFO-100725	122
7.62. Gerätekonstruktion - M-MACH-102705	123
7.63. Grundlagen der Energietechnik - M-MACH-102690	125
7.64. Grundlagen der Fahrzeugtechnik I - M-MACH-100501	126
7.65. Grundlagen der Fahrzeugtechnik II - M-MACH-100502	127
7.66. Grundlagen der Medizin für Ingenieure - M-MACH-102720	128
7.67. Grundlagen der Mikrosystemtechnik I - M-MACH-102691	129
7.68. Grundlagen der Mikrosystemtechnik II - M-MACH-102706	130
7.69. Grundlagen der Technischen Logistik II - M-MACH-105302	131
7.70. Grundlagen der technischen Verbrennung I - M-MACH-102707	132
7.71. Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung - M-MACH-105824	133
7.72. Grundsätze der PKW-Entwicklung I - M-MACH-105289	135
7.73. Grundsätze der PKW-Entwicklung II - M-MACH-105290	136
7.74. Hardware Modeling and Simulation - M-ETIT-100449	137
7.75. Hardware Synthesis and Optimization - M-ETIT-106963	139
7.76. Hardware/Software Co-Design - M-ETIT-100453	141
7.77. Hochspannungsprüftechnik - M-ETIT-100417	143
7.78. Hochspannungstechnik - M-ETIT-105060	144
7.79. Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control - M-INFO-106649	145
7.80. Humanoide Roboter - Seminar - M-INFO-102561	146
7.81. Industrial Mobile Robotics Lab - M-MACH-106830	147
7.82. Informationsfusion - M-ETIT-103264	149
7.83. Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management - M-MACH-105281	151
7.84. Informationstechnik in der industriellen Automation - M-ETIT-100367	153
7.85. Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau - M-MACH-106514	155
7.86. Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern - M-INFO-100791	156
7.87. Integrierte Intelligente Sensoren - M-ETIT-100457	157
7.88. Integrierte Systeme und Schaltungen - M-ETIT-100474	158
7.89. International Production Engineering - M-MACH-105109	159
7.90. IT/OT-Security Seminar - M-ETIT-106789	161

7.91. IT-Grundlagen der Logistik: Chancen zur digitalen Transformation - M-MACH-105282	163
7.92. Kognitive Automobile Labor - M-MACH-106744	165
7.93. Konstruieren mit Polymerwerkstoffen - M-MACH-102712	167
7.94. Konstruktiver Leichtbau - M-MACH-102696	168
7.95. Kontinuumsmechanik - M-MACH-105180	169
7.96. Kraftfahrzeuglaboratorium - M-MACH-102695	170
7.97. Künstliche Intelligenz in der Produktion - M-MACH-105968	171
7.98. Labor Regelungstechnik - M-ETIT-105467	173
7.99. Laboratory Information Systems in Power Engineering - M-ETIT-107159	175
7.100. Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie - M-ETIT-102261	176
7.101. Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik - M-ETIT-106067	178
7.102. Lichttechnik - M-ETIT-100485	180
7.103. Logistik und Supply Chain Management - M-MACH-105298	182
7.104. Lokalisierung mobiler Agenten - M-INFO-100840	184
7.105. Machine Learning and Optimization in Energy Systems - M-WIWI-106604	185
7.106. Machine Learning for Robotic Systems 1 - M-MACH-106457	186
7.107. Machine Learning for Robotic Systems 2 - M-MACH-106652	188
7.108. Machine Vision - M-MACH-101923	189
7.109. Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen - M-INFO-105778	192
7.110. Maschinelles Lernen 1 - M-WIWI-105003	193
7.111. Maschinelles Lernen 2 - M-WIWI-105006	194
7.112. Maschinendynamik - M-MACH-102694	195
7.113. Masterarbeit - M-ETIT-103253	196
7.114. Materialfluss in Logistiksystemen - M-MACH-104984	198
7.115. Measurement Technology - M-ETIT-105982	199
7.116. Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems - M-MACH-107185	200
7.117. Mechatronik-Praktikum - M-MACH-102699	201
7.118. Medical Image Processing for Guidance and Navigation - M-ETIT-106672	202
7.119. Medical Imaging Technology II - M-ETIT-106670	205
7.120. Medical Measurement Technology Lab - M-ETIT-106779	206
7.121. Microenergy Technologies - M-MACH-102714	209
7.122. Microwave Engineering Lab - M-ETIT-106973	211
7.123. Mikroaktorik - M-MACH-100487	212
7.124. Mikrosystem Simulation - M-MACH-105486	213
7.125. Mikrosystemtechnik - M-ETIT-100454	215
7.126. Mikrowellenmesstechnik - M-ETIT-100424	216
7.127. Mikrowellentechnik/Microwave Engineering - M-ETIT-100535	217
7.128. Modern Radio Systems Engineering - M-ETIT-100427	219
7.129. Moderne Regelungskonzepte I - M-MACH-105308	220
7.130. Moderne Regelungskonzepte II - M-MACH-105313	222
7.131. Moderne Regelungskonzepte III - M-MACH-105314	224
7.132. Motion in Human and Machine - Seminar - M-INFO-102555	226
7.133. Mustererkennung - M-INFO-100825	227
7.134. Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II - M-ETIT-105274	229
7.135. Nano- and Quantum Electronics - M-ETIT-105604	231
7.136. Neue Akteure und Sensoren - M-MACH-105292	233
7.137. Nichtlineare Regelungssysteme - M-ETIT-100371	235
7.138. Nonlinear Optics - M-ETIT-100430	237
7.139. Numerical Methods - M-MATH-105831	239
7.140. Optical Design Lab - M-ETIT-100464	240
7.141. Optical Transmitters and Receivers - M-ETIT-100436	241
7.142. Optical Waveguides and Fibers - M-ETIT-100506	242
7.143. Optimale Regelung und Schätzung - M-ETIT-102310	244
7.144. Optimization of Dynamic Systems - M-ETIT-100531	246
7.145. Optoelektronik - M-ETIT-100480	247
7.146. Optoelektronische Messtechnik - M-ETIT-100484	248
7.147. Photovoltaik - M-ETIT-100513	249
7.148. Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik - M-ETIT-105874	252
7.149. Plasmastrahlungsquellen - M-ETIT-100481	255
7.150. Plastic Electronics / Polymerelektronik - M-ETIT-100475	257

7.151. Power Electronics - M-ETIT-104567	259
7.152. Practical Course: Movement and Technology - M-INFO-106648	260
7.153. Practical Course: Smart Energy System - M-INFO-105955	261
7.154. Practical Tools for Control Engineers - M-ETIT-106780	262
7.155. Praktikum Batterien und Brennstoffzellen - M-ETIT-100381	263
7.156. Praktikum Biomedizinische Messtechnik - M-ETIT-100389	264
7.157. Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik - M-ETIT-100401	266
7.158. Praktikum Entwurf digitaler Systeme - M-ETIT-102264	268
7.159. Praktikum Mechatronische Messsysteme - M-ETIT-103448	270
7.160. Praktikum Nanoelektronik - M-ETIT-100468	272
7.161. Praktikum Nanotechnologie - M-ETIT-100478	274
7.162. Praktikum Optische Kommunikationstechnik - M-ETIT-100437	276
7.163. Praktikum Optoelektronik - M-ETIT-100477	277
7.164. Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik - M-MACH-105291	279
7.165. Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA - M-ETIT-100470	280
7.166. Praktikum Solarenergie - M-ETIT-102350	281
7.167. Praktikum System-on-Chip - M-ETIT-100451	283
7.168. Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik - M-MACH-105479	284
7.169. Praktikum: Human-Centred Robotics - M-INFO-106646	285
7.170. Praktisches Machine Learning - M-ETIT-106673	286
7.171. Praxis elektrischer Antriebe - M-ETIT-100394	288
7.172. Produktentstehung - Entwicklungsmethodik - M-MACH-102718	290
7.173. Produktionstechnisches Labor - M-MACH-102711	292
7.174. Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen - M-ETIT-104475	294
7.175. Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software) - M-INFO-102224	296
7.176. Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware) - M-INFO-102230	298
7.177. Projektpraktikum: Humanoide Roboter - M-INFO-105792	300
7.178. Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme - M-INFO-105958	301
7.179. ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor - M-MACH-105418	302
7.180. Qualitätsmanagement - M-MACH-105332	304
7.181. Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen - M-MACH-106662	306
7.182. Regelung leistungselektronischer Systeme - M-ETIT-105915	308
7.183. Regelung linearer Mehrgrößensysteme - M-ETIT-100374	309
7.184. Reinforcement Learning - M-INFO-105623	310
7.185. Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics - M-WIWI-100500	312
7.186. Roboterpraktikum - M-INFO-102522	314
7.187. Robotik I - Einführung in die Robotik - M-INFO-100893	315
7.188. Robotik II - Humanoide Robotik - M-INFO-102756	316
7.189. Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik - M-INFO-104897	317
7.190. Schaltungstechnik in der Industrieelektronik - M-ETIT-100399	318
7.191. Schienenfahrzeugtechnik - M-MACH-102683	319
7.192. Schlüsselqualifikationen - M-ETIT-103248	321
7.193. Schwerpunkt: Integrierte Produktentwicklung - M-MACH-102626	322
7.194. Seamless Engineering - M-MACH-105725	323
7.195. Seminar Data-Mining in der Produktion - M-MACH-105477	325
7.196. Seminar Eingebettete Systeme - M-ETIT-100455	326
7.197. Seminar für Bahnsystemtechnik - M-MACH-104197	327
7.198. Seminar Intelligente Industrieroboter - M-INFO-102212	328
7.199. Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting - M-ETIT-103447	329
7.200. Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen - M-INFO-106400	330
7.201. Seminar: Energieinformatik - M-INFO-103153	332
7.202. Seminar: Exoskelette & Motion Capture - M-INFO-106927	333
7.203. Sensoren - M-ETIT-100378	335
7.204. Signal Processing Lab - M-ETIT-106633	336
7.205. Signal Processing Methods - M-ETIT-106899	337
7.206. Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators - M-ETIT-106675	339
7.207. Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics - M-INFO-106504	341
7.208. Software Engineering - M-ETIT-100450	342
7.209. Software Radio - M-ETIT-100439	343
7.210. Solar Energy - M-ETIT-100524	344

7.211. Spaceborne Radar Remote Sensing - M-ETIT-103042	346
7.212. Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen - M-MACH-106468	348
7.213. Steuerungstechnik - M-MACH-105348	349
7.214. Stochastische Informationsverarbeitung - M-INFO-100829	351
7.215. Student Innovation Lab - M-ETIT-105073	352
7.216. Superconducting Magnet Technology - M-ETIT-106684	355
7.217. Superconducting Power Systems - M-ETIT-106683	357
7.218. Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik - M-MACH-105315	359
7.219. Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2 - M-MACH-105316	360
7.220. Systems and Software Engineering - M-ETIT-100537	361
7.221. Technische Mechanik - M-MACH-103205	363
7.222. Technische Optik - M-ETIT-100538	365
7.223. Technisches Design in der Produktentwicklung - M-MACH-105318	367
7.224. Thermische Solarenergie - M-MACH-102388	369
7.225. Ubiquitäre Informationstechnologien - M-INFO-100789	371
7.226. Unscharfe Mengen - M-INFO-100839	373
7.227. Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials - M-MACH-107013	374
7.228. Verteilte ereignisdiskrete Systeme - M-ETIT-100361	376
7.229. Virtual Engineering A - M-MACH-101283	377
7.230. Virtual Engineering Praktikum - M-MACH-105475	378
7.231. Virtuelle Ingenieursanwendungen 1 - M-MACH-105293	379
7.232. Wärme- und Stoffübertragung - M-MACH-102717	380
7.233. Werkstoffe - M-ETIT-102734	381
7.234. Werkstoffe für den Leichtbau - M-MACH-102727	384
7.235. Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik - M-MACH-105107	385
7.236. Zuverlässigkeits- und Test-Engineering - M-MACH-106050	387
8. Teilleistungen.....	389
8.1. Advanced Communications Engineering - T-ETIT-113676	389
8.2. Aktuelle Themen der BioMEMS - T-MACH-102176	390
8.3. Angewandte Informationstheorie - T-ETIT-100748	391
8.4. Anmeldung zur Zertifikatsausstellung - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - T-FORUM-113587	392
8.5. Antennas and Beamforming - T-ETIT-113920	393
8.6. Antennen und Mehrantennensysteme - T-ETIT-106491	394
8.7. Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen - T-MACH-105307	395
8.8. Anziehbare Robotertechnologien - T-INFO-106557	396
8.9. Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung - T-INFO-101363	397
8.10. Bahnsystemtechnik - T-MACH-106424	398
8.11. Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI - T-INFO-113893	399
8.12. Batterie- und Brennstoffzellensysteme - T-ETIT-100704	400
8.13. Batterien und Brennstoffzellen - T-ETIT-100983	401
8.14. Bauelemente der Elektrotechnik - T-ETIT-109292	402
8.15. Bioelektrische Signale - T-ETIT-101956	403
8.16. BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V - T-MACH-111069	404
8.17. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin I - T-MACH-100966	405
8.18. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin II - T-MACH-100967	406
8.19. BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin III - T-MACH-100968	407
8.20. BioMEMS-Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin IV - T-MACH-106877	408
8.21. CAD-Praktikum CATIA - T-MACH-102185	409
8.22. CATIA für Fortgeschrittene - T-MACH-105312	410
8.23. Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage - T-ETIT-111244	411
8.24. Communication Systems and Protocols - T-ETIT-101938	412
8.25. Communications Engineering Laboratory - T-ETIT-114159	413
8.26. Computational Intelligence - T-MACH-105314	414
8.27. Cyber-Physical Modeling - T-ETIT-113908	415
8.28. Das Arbeitsfeld des Ingenieurs - T-MACH-105721	416
8.29. Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving - T-MACH-113597	417
8.30. Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen - T-INFO-111491	418
8.31. Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen - T-INFO-111494	419
8.32. Deep Learning und Neuronale Netze - T-INFO-109124	420

8.33. Design analoger Schaltkreise - T-ETIT-100973	421
8.34. Design digitaler Schaltkreise - T-ETIT-100974	422
8.35. Development Lab Medical Measurement Technology - T-ETIT-113626	423
8.36. Digital Hardware Design Laboratory - T-ETIT-104571	424
8.37. Digital Twin Engineering - T-ETIT-112224	425
8.38. Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar - T-ETIT-110940	426
8.39. Digitalisierung im Bahnsystem - T-MACH-113016	427
8.40. Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion - T-MACH-108491	428
8.41. Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs - T-MACH-105226	429
8.42. Dynamik elektromechanischer Systeme - T-MACH-111260	430
8.43. Echtzeitregelung elektrischer Antriebe - T-ETIT-111898	431
8.44. Einführung in die Bionik - T-MACH-111807	432
8.45. Einführung in die Energiewirtschaft - T-WIWI-102746	433
8.46. Einführung in die Mehrkörperdynamik - T-MACH-105209	434
8.47. Einführung in die wissenschaftliche Methode (Seminar) - T-ETIT-111316	435
8.48. Electric Drives and Power Electronics Lab - T-ETIT-114162	436
8.49. Electric Drives for E-Mobility - T-ETIT-113936	437
8.50. Electric Power Transmission & Grid Control - T-ETIT-110883	438
8.51. Electrical Energy Systems Lab - T-ETIT-114160	439
8.52. Elektrische Energienetze - T-ETIT-100830	440
8.53. Elemente und Systeme der Technischen Logistik - T-MACH-102159	441
8.54. Elemente und Systeme der Technischen Logistik - Projekt - T-MACH-108946	442
8.55. Energieinformatik 1 - T-INFO-103582	443
8.56. Energieinformatik 1 - Vorleistung - T-INFO-110356	444
8.57. Energieinformatik 2 - T-INFO-106059	445
8.58. Energiewirtschaft - T-ETIT-100725	446
8.59. Entrepreneurship - T-WIWI-102864	447
8.60. Entwurf elektrischer Maschinen - T-ETIT-100785	448
8.61. Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme - T-MACH-105228	449
8.62. Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I - T-MACH-105152	450
8.63. Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe - T-MACH-105237	451
8.64. Fahrzeugsehen - T-MACH-105218	452
8.65. Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität - T-MACH-113069	453
8.66. Faserverstärkte Kunststoffe - Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung - T-MACH-105535	454
8.67. Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik - T-MACH-102166	455
8.68. Field Propagation and Coherence - T-ETIT-100976	456
8.69. Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz - T-INFO-112768	457
8.70. Führung interdisziplinärer Teams - T-MACH-106460	458
8.71. Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie - T-INFO-101262	459
8.72. Gerätekonstruktion - T-MACH-105229	460
8.73. Grundlagen der Energietechnik - T-MACH-105220	461
8.74. Grundlagen der Fahrzeugtechnik I - T-MACH-100092	462
8.75. Grundlagen der Fahrzeugtechnik II - T-MACH-102117	463
8.76. Grundlagen der Medizin für Ingenieure - T-MACH-105235	464
8.77. Grundlagen der Mikrosystemtechnik II - T-MACH-105183	465
8.78. Grundlagen der Technischen Logistik II - T-MACH-109920	466
8.79. Grundlagen der technischen Verbrennung I - T-MACH-105213	467
8.80. Grundlagenseminar Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - Selbstverbuchung - T- FORUM-113579	468
8.81. Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung - T-MACH-111389	469
8.82. Grundsätze der PKW-Entwicklung I - T-MACH-105162	470
8.83. Grundsätze der PKW-Entwicklung II - T-MACH-105163	471
8.84. Hardware Modeling and Simulation - T-ETIT-100672	472
8.85. Hardware Synthesis and Optimization - T-ETIT-113922	473
8.86. Hardware/Software Co-Design - T-ETIT-100671	474
8.87. Hochspannungsprüftechnik - T-ETIT-101915	475
8.88. Hochspannungstechnik - T-ETIT-110266	476
8.89. Hot Research Topics in AI for Engineering Applications - T-MACH-113669	477
8.90. Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control - T-INFO-113395	478

8.91. Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control -Pass - T-INFO-114282	479
8.92. Humanoide Roboter - Seminar - T-INFO-105144	480
8.93. Industrial Mobile Robotics Lab - T-MACH-113701	481
8.94. Industriebetriebswirtschaftslehre - T-WIWI-100796	482
8.95. Information Engineering - T-MACH-102209	483
8.96. Informationsfusion - T-ETIT-106499	484
8.97. Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management - T-MACH-102128	485
8.98. Informationstechnik in der industriellen Automation - T-ETIT-100698	486
8.99. Innovation Lab - T-ETIT-110291	487
8.100. Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau - T-MACH-113068	488
8.101. Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern - T-INFO-101328	489
8.102. Integrierte Intelligente Sensoren - T-ETIT-100961	490
8.103. Integrierte Produktentwicklung - T-MACH-105401	491
8.104. Integrierte Systeme und Schaltungen - T-ETIT-100972	492
8.105. International Production Engineering A - T-MACH-110334	493
8.106. International Production Engineering B - T-MACH-110335	494
8.107. Introduction to Microsystem Technology I - T-MACH-114100	495
8.108. IoT Plattform für Ingenieursanwendungen - T-MACH-106743	496
8.109. IT/OT-Security Seminar - T-ETIT-113648	497
8.110. IT-Grundlagen der Logistik - T-MACH-105187	498
8.111. Kognitive Automobile Labor - T-MACH-105378	499
8.112. Konstruieren mit Polymerwerkstoffen - T-MACH-105330	500
8.113. Konstruktiver Leichtbau - T-MACH-105221	501
8.114. Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide - T-MACH-110377	502
8.115. Kraftfahrzeuglaboratorium - T-MACH-105222	503
8.116. Künstliche Intelligenz in der Produktion - T-MACH-112115	504
8.117. Labor Regelungstechnik - T-ETIT-111009	505
8.118. Laboratory Information Systems in Power Engineering - T-ETIT-114183	506
8.119. Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie - T-ETIT-104569	507
8.120. Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik - T-ETIT-112286	508
8.121. Lichttechnik - T-ETIT-100772	509
8.122. Logistik und Supply Chain Management - T-MACH-110771	510
8.123. Lokalisierung mobiler Agenten - T-INFO-101377	511
8.124. Lokalisierung mobiler Agenten Übung - T-INFO-114169	512
8.125. Machine Learning and Optimization in Energy Systems - T-WIWI-113073	513
8.126. Machine Learning for Robotic Systems 1 - T-MACH-113064	514
8.127. Machine Learning for Robotic Systems 2 - T-MACH-113403	515
8.128. Machine Vision - T-MACH-105223	516
8.129. Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen - T-INFO-111558	517
8.130. Maschinelles Lernen 1 - Grundverfahren - T-WIWI-106340	518
8.131. Maschinelles Lernen 2 - Fortgeschrittene Verfahren - T-WIWI-106341	519
8.132. Maschinendynamik - T-MACH-105210	520
8.133. Masterarbeit - T-ETIT-106463	521
8.134. Materialfluss in Logistiksystemen - T-MACH-102151	522
8.135. Measurement Technology - T-ETIT-112147	523
8.136. Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems - T-MACH-114018	524
8.137. Mechatronik-Praktikum - T-MACH-105370	525
8.138. Medical Image Processing for Guidance and Navigation - T-ETIT-113425	526
8.139. Medical Imaging Technology II - T-ETIT-113421	527
8.140. Methoden und Prozesse der PGE - Produktgenerationsentwicklung - T-MACH-109192	528
8.141. Microenergy Technologies - T-MACH-105557	529
8.142. Microwave Engineering Lab - T-ETIT-113938	530
8.143. Mikroaktorik - T-MACH-101910	531
8.144. Mikrosystem Simulation - T-MACH-108383	532
8.145. Mikrosystemtechnik - T-ETIT-100752	533
8.146. Mikrowellenmesstechnik - T-ETIT-100733	534
8.147. Mikrowellentechnik/Microwave Engineering - T-ETIT-100802	535
8.148. Modern Radio Systems Engineering - T-ETIT-100735	536
8.149. Moderne Regelungskonzepte I - T-MACH-105539	537
8.150. Moderne Regelungskonzepte II - T-MACH-106691	538

8.151. Moderne Regelungskonzepte III - T-MACH-106692	539
8.152. Motion in Human and Machine - Seminar - T-INFO-105140	540
8.153. Mustererkennung - T-INFO-101362	541
8.154. Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II - T-ETIT-110697	542
8.155. Nano- and Quantum Electronics - T-ETIT-111232	543
8.156. Neue Akteure und Sensoren - T-MACH-102152	544
8.157. Nichtlineare Regelungssysteme - T-ETIT-100980	545
8.158. Nonlinear Optics - T-ETIT-101906	546
8.159. Numerical Methods - Exam - T-MATH-111700	547
8.160. Optical Design Lab - T-ETIT-100756	548
8.161. Optical Transmitters and Receivers - T-ETIT-100639	549
8.162. Optical Waveguides and Fibers - T-ETIT-101945	550
8.163. Optimale Regelung und Schätzung - T-ETIT-104594	551
8.164. Optimization of Dynamic Systems - T-ETIT-100685	552
8.165. Optoelektronik - T-ETIT-100767	553
8.166. Optoelektronische Messtechnik - T-ETIT-100771	554
8.167. Patente und Patentstrategien in innovativen Unternehmen - T-MACH-105442	555
8.168. Photovoltaik - T-ETIT-101939	556
8.169. Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik - T-ETIT-111815	557
8.170. Plasmastrahlungsquellen - T-ETIT-100768	558
8.171. Plastic Electronics / Polymerelektronik - T-ETIT-100763	559
8.172. PLM für mechatronische Produktentwicklung - T-MACH-102181	560
8.173. Power Electronics - T-ETIT-109360	561
8.174. Practical Course: Movement and Technology - T-INFO-113394	562
8.175. Practical Course: Smart Energy System Lab - T-INFO-112030	563
8.176. Practical Tools for Control Engineers - T-ETIT-113628	564
8.177. Praktikum Batterien und Brennstoffzellen - T-ETIT-100708	565
8.178. Praktikum Biomedizinische Messtechnik - T-ETIT-101934	566
8.179. Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik - T-ETIT-100718	567
8.180. Praktikum Entwurf digitaler Systeme - T-ETIT-104570	568
8.181. Praktikum Mechatronische Messsysteme - T-ETIT-106854	569
8.182. Praktikum Nanoelektronik - T-ETIT-100757	570
8.183. Praktikum Nanotechnologie - T-ETIT-100765	571
8.184. Praktikum Optische Kommunikationstechnik - T-ETIT-100742	572
8.185. Praktikum Optoelektronik - T-ETIT-100764	573
8.186. Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik - T-MACH-105341	574
8.187. Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA - T-ETIT-100759	575
8.188. Praktikum Solarenergie - T-ETIT-104686	576
8.189. Praktikum System-on-Chip - T-ETIT-100798	577
8.190. Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik - T-MACH-102164	578
8.191. Praktikum: Human-Centred Robotics - T-INFO-113393	579
8.192. Praktisches Machine Learning - T-ETIT-113426	580
8.193. Praxis elektrischer Antriebe - T-ETIT-100711	581
8.194. Preparatory Lab Medical Measurement Technology - T-ETIT-113758	582
8.195. Preparatory Lecture Medical Measurement Technology - T-ETIT-113721	583
8.196. Produktionstechnisches Labor - T-MACH-105346	584
8.197. Projektarbeit Gerätetechnik - T-MACH-110767	585
8.198. Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen - T-ETIT-109148	586
8.199. Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software) - T-INFO-104545	587
8.200. Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware) - T-INFO-104552	588
8.201. Projektpraktikum: Humanoide Roboter - T-INFO-111590	589
8.202. Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme - T-INFO-112104	590
8.203. ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor - T-MACH-106738	591
8.204. Qualitätsmanagement - T-MACH-102107	592
8.205. Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen - T-MACH-111888	593
8.206. Rechnergestützte Kontinuumsmechanik - T-MACH-112987	594
8.207. Regelung leistungselektronischer Systeme - T-ETIT-111897	595
8.208. Regelung linearer Mehrgrößensysteme - T-ETIT-100666	596
8.209. Reinforcement Learning - T-INFO-111255	597
8.210. Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics - T-WIWI-100806	598

8.211. Ringvorlesung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - Selbstverbuchung - T-FORUM-113578	599
8.212. Roboterpraktikum - T-INFO-105107	600
8.213. Robotik I - Einführung in die Robotik - T-INFO-108014	601
8.214. Robotik II - Humanoide Robotik - T-INFO-105723	602
8.215. Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik - T-INFO-109931	603
8.216. Schaltungstechnik in der Industrieelektronik - T-ETIT-100716	604
8.217. Schienenfahrzeugtechnik - T-MACH-105353	605
8.218. Seamless Engineering - T-MACH-111401	606
8.219. Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet - T-ETIT-111526	607
8.220. Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet - T-ETIT-111528	608
8.221. Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet - T-ETIT-111527	609
8.222. Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet - T-ETIT-111530	610
8.223. Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet - T-ETIT-111531	611
8.224. Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet - T-ETIT-111532	612
8.225. Seminar Anwendung Künstliche Intelligenz in der Produktion - T-MACH-112121	613
8.226. Seminar Data-Mining in der Produktion - T-MACH-108737	614
8.227. Seminar Eingebettete Systeme - T-ETIT-100753	615
8.228. Seminar Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen - T-MACH-113999	616
8.229. Seminar für Bahnsystemtechnik - T-MACH-108692	617
8.230. Seminar Intelligente Industrieroboter - T-INFO-104526	618
8.231. Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting - T-ETIT-108344	619
8.232. Seminar Project Management for Engineers - T-ETIT-100814	620
8.233. Seminar Projekt Management für Ingenieure - T-ETIT-108820	621
8.234. Seminar Strategieableitung für Ingenieure - T-ETIT-111369	622
8.235. Seminar Wir machen ein Patent - T-ETIT-100754	623
8.236. Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen - T-INFO-112922	624
8.237. Seminar: Energieinformatik - T-INFO-106270	625
8.238. Seminar: Exoskelette & Motion Capture - T-INFO-113892	626
8.239. Sensoren - T-ETIT-101911	627
8.240. Signal Processing Lab - T-ETIT-113369	628
8.241. Signal Processing Methods - T-ETIT-113837	629
8.242. Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators - T-ETIT-113428	630
8.243. SIL Entrepreneurship Projekt - T-WIWI-110166	631
8.244. Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics - T-INFO-113123	632
8.245. Software Engineering - T-ETIT-108347	633
8.246. Solar Energy - T-ETIT-100774	634
8.247. Spaceborne Radar Remote Sensing - Exam - T-ETIT-112857	635
8.248. Spaceborne Radar Remote Sensing - Workshop - T-ETIT-112858	636
8.249. Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen - T-MACH-111821	637
8.250. Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen-Vorleistung - T-MACH-111820	638
8.251. Steuerungstechnik - T-MACH-105185	639
8.252. Stochastische Informationsverarbeitung - T-INFO-101366	640
8.253. Superconducting Magnet Technology - T-ETIT-113440	641
8.254. Superconducting Power Systems - T-ETIT-113439	642
8.255. Systematische Werkstoffauswahl - T-MACH-100531	643
8.256. Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik - T-MACH-105555	644
8.257. Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2 - T-MACH-110272	645
8.258. Systems and Software Engineering - T-ETIT-100675	646
8.259. Technikethik - ARs ReflectIonis - T-ETIT-111923	647
8.260. Technische Mechanik IV - T-MACH-105274	648
8.261. Technische Optik - T-ETIT-100804	649
8.262. Technisches Design in der Produktentwicklung - T-MACH-105361	650
8.263. Thermische Solarenergie - T-MACH-105225	651
8.264. TutorInnenprogramm - Start in die Lehre - T-ETIT-100797	652
8.265. Ubiquitäre Informationstechnologien - T-INFO-101326	653
8.266. Übungen zu Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide - T-MACH-110333	654
8.267. Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik - T-MACH-112996	655
8.268. Unscharfe Mengen - T-INFO-101376	656
8.269. Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials - T-MACH-114010	657

8.270. Verteilte ereignisdiskrete Systeme - T-ETIT-100960	658
8.271. Virtual Engineering I - T-MACH-102123	659
8.272. Virtual Engineering Praktikum - T-MACH-106740	660
8.273. Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Über Wissen und Wissenschaft - Selbstverbuchung - T-FORUM-113580	661
8.274. Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Wissenschaft in der Gesellschaft - Selbstverbuchung - T-FORUM-113581	662
8.275. Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten - Selbstverbuchung - T-FORUM-113582	663
8.276. Wärme- und Stoffübertragung - T-MACH-105292	664
8.277. Werkstoffe für den Leichtbau - T-MACH-105211	665
8.278. Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme - T-MACH-110962	666
8.279. Zuverlässigkeits- und Test-Engineering - T-MACH-111840	667
9. Anhang.....	668
9.1. Begriffsdefinitionen; über dieses Modulhandbuch	668

1. Studiengangbeschreibung

1.1. Abkürzungsverzeichnis

Fakultäten:	ETIT	Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
	MACH	Fakultät für Maschinenbau
	INFO	Fakultät für Informatik
	CIW	Fakultät für Chemieingenieurwesen und Verfahrenstechnik
	PHYS	Fakultät für Physik
	WIWI	Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Semester:	WS	Wintersemester
	SS	Sommersemester
Leistungen:	V	Vorlesung
	Ü	Übung
	P	Praktikum
	LP	Leistungspunkte
	Pr	Prüfung
Sonstiges:	B.Sc.	Studiengang Bachelor of Science
	M.Sc.	Studiengang Master of Science
	SPO	Studien- und Prüfungsordnung
	SWS	Semesterwochenstunden

1.2. Fächer

Rechtsgrundlage für den Studiengang und die Durchführung von Prüfungen ist die jeweils gültige Studien- und Prüfungsordnung (SPO)

(<https://www.mach.kit.edu/Master-MIT.php?tab=%5B3687%5D#tabpanel-3687>).

Der Studiengang M.Sc. Mechatronik und Informationstechnik setzt sich aus folgenden Fächern zusammen, die in diesem Kapitel im Näheren erläutert werden. Eine detaillierte Aufstellung der zugehörigen Module findet sich im Kapitel „Aufbau des Studiengangs“.

- Allgemeine Mechatronik: 32 LP
- Vertiefungsfach: 35 LP
- Interdisziplinäres Fach: 17 LP
- Überfachliche Qualifikationen: 6 LP
- Masterarbeit: 30 LP

In Summe: 120 LP

Allgemeine Mechatronik

Dieses Fach besteht aus Pflichtmodulen, die von den Studierenden absolviert werden müssen. In den Modulen „Technische Mechanik“ und „Werkstoffe“ bestehen Wahlmöglichkeiten.

Vertiefungsfach

Die Studierenden wählen ein Vertiefungsfach aus der folgenden Liste. Jedes Vertiefungsfach beinhaltet 35 Leistungspunkte:

- Fahrzeugtechnik (Automotive Engineering)
- Energietechnik (Power Engineering)
- Mikrosystemtechnik (Microsystems Technology)
- Medizintechnik (Medical Technology)
- Industrieautomation (Industrial Automation)
- Regelungstechnik in der Mechatronik (Control Engineering in Mechatronics)
- Robotik (Robotics)
- Konstruktion Mechatronischer Systeme (Design of Mechatronic Systems)

Neben den verpflichtenden Modulen enthält jedes Vertiefungsfach Ergänzungsmodule, welche aus der jeweils angegebenen Liste der Veranstaltungen zusammengestellt werden können. Die für das Vertiefungsfach erforderliche Mindestzahl von 35 Leistungspunkten muss erreicht (oder kann einmalig überschritten) werden. Ggfs. sind dazu mehrere Module aus der Liste der wählbaren Ergänzungsmodule zu kombinieren.

Die Liste der Ergänzungsmodule ist naturgemäß Anpassungen unterworfen, die aus dem Weggang von Lehrpersonen, der Neugestaltung von Lehrveranstaltungen und anderen Gegebenheiten resultieren. Daher wird die Liste im Modulhandbuch vor jedem Semester an die aktuellen Bedingungen angepasst. Studierende können grundsätzlich alle Ergänzungsmodule für Ihren Studienplan wählen, die im aktuellen Modulhandbuch enthalten sind. Entfallene Ergänzungsmodule können nicht mehr neu begonnen werden. Sofern Sie bereits abgelegt wurden, behalten Sie natürlich ihre Gültigkeit. Modulprüfungen werden noch zwei Semester, nachdem die Lehrveranstaltung letztmalig gehalten wurde, angeboten.

Module, die bereits im Bachelorstudiengang Mechatronik und Informationstechnik oder in verwandten Studiengängen belegt wurden, können nicht mehr als Ergänzungsmodule im Masterstudiengang gewählt werden.

Falls ein Pflichtmodul bereits im Bachelorstudiengang belegt wurde, so wird dieses durch ein Ergänzungsmodul des gewählten Vertiefungsfaches ersetzt.

Wenn nachweislich kein Platz in allen wählbaren Praktika des gewünschten Vertiefungsfaches verfügbar ist, dann kann ausnahmsweise ein inhaltlich passendes Praktikum einer anderen Vertiefungsrichtung ausgewählt werden. Hierzu ist eine Freigabe eines/-r Studienberaters/-in erforderlich (<https://www.mach.kit.edu/1982.php?tab=%5B2693%5D#tabpanel-2693>).

Studierende, die bereits ein Vertiefungsfach gewählt haben, das im aktuellen Studienplan nicht mehr angeboten wird, orientieren sich bitte an früheren Modulhandbüchern im Archiv (https://www.etit.kit.edu/modulhandbuecher_archiv.php).

Interdisziplinäres Fach

Das interdisziplinäre Fach besteht aus Modulen im Gesamtumfang von 17 LP. Wenn durch die Wahl der Module nicht genau 17 LP erreicht werden können, ist eine Überbuchung durch höchstens ein Modul möglich. Die Module können von den Studierenden frei aus dem aufgelisteten Angebot gewählt werden. Die Wahl von anderen Modulen aus dem Angebot der Master-Studiengänge Elektrotechnik und Informationstechnik, Maschinenbau oder Informatik kann beim Studiengangservice Master beantragt werden. Die gewählten Module sollen thematisch zum Vertiefungsfach passen und es soll höchstens ein Praktikum und ein Seminar gewählt werden.

Insbesondere bei Veranstaltungen der Fakultät Informatik ist vor der Aufnahme eines Moduls in das interdisziplinäre Fach das Einverständnis des/der Dozenten/-in einzuholen. Dabei muss auch geklärt werden, ob die Studierenden die notwendigen fachlichen Voraussetzungen für das gewählte Modul mitbringen. Dieser Abgleich obliegt der Verantwortung der Studierenden.

Im interdisziplinären Fach kann kein Modul erneut gewählt werden, welches schon im Vertiefungsfach gewählt wurde oder bereits im Bachelorstudiengang Mechatronik und Informationstechnik oder in artverwandten Studiengängen geprüft wurde.

Die Wahl der Ergänzungsmodule im Vertiefungsfach und der Module im interdisziplinären Fach erfolgt elektronisch im Campus Management für Studierende (<https://campus.studium.kit.edu>).

Überfachliche Qualifikationen

Überfachliche Qualifikationen sind Module mit einem überwiegend nicht-technischen Inhalt; diese müssen mit bewerteten Leistungspunkte-Nachweis erbracht werden. Das Modul „Das Arbeitsfeld des Ingenieurs“ (2 LP) ist bereits fest vorgegeben. Die weiteren Module im Umfang von 4 LP können aus dem Veranstaltungsangebot des KIT ausgewählt werden.

Empfohlen werden zum Beispiel Veranstaltungen aus folgenden Bereichen: Management, Entrepreneurship, Betriebswirtschaftslehre, Recht, Patentwesen. Typischerweise sind dies Veranstaltungen aus dem Lehrangebot des HOC, ZAK und des Sprachenzentrums sowie die Veranstaltungen der Fakultäten für Elektrotechnik und Informationstechnik und Maschinenbau, die als überfachliche Qualifikationen angeboten werden. Weitere überfachliche Qualifikationen können als Zusatzleistung erworben werden.

Leistungen können im Modul „Schlüsselqualifikationen“ durch die Studierenden selbst verbucht werden. Der Einstieg erfolgt für Studierende über den Menüpunkt „Prüfungsanmeldung und -abmeldung“, über welchen auch der Studienablaufplan erreichbar ist. Hier befindet sich ein neuer Reiter „ÜQ/SQ-Leistungen“, welcher die Liste der nicht zugeordneten eigenen Leistungen anzeigt.

Im Folgenden sind diese den Teilleistungen mit dem Titel "Selbstverbuchung-HOC-SPZ-ZAK-..." passend zur Notenskala, benotet oder unbenotet, zuzuordnen. Titel und LP der Leistung werden automatisch übernommen.

1.3. Studienplan

Fach/Modul	1. Semester				2. Semester				3. Semester			
	V	Ü	P	LP	V	Ü	P	LP	V	Ü	P	LP
Technische Mechanik	3			5								
Measurement Technology	2	1		5								
Vertiefungsfach				15								
Interdisziplinäres Fach				5								
Numerical Methods					2	1		5				
Produktentstehung - Entwicklungsmethodik					3			6				
Werkstoffe					3			5				
Das Arbeitsfeld des Ingenieurs					2			2				
Vertiefungsfach								6				
Interdisziplinäres Fach								6				
Regelung linearer Mehrgrößensysteme									3	1		6
Überfachliche Qualifikationen												4
Vertiefungsfach												14
Interdisziplinäres Fach												6

4. Semester: Masterarbeit (30 Leistungspunkte)

Exemplarischer Studienverlauf Vertiefungsfach Industrieautomation

1. Semester (WS)

PF: T-MACH-110375

PF: M-ETIT-102652

VF: M-ETIT-100531

VF: M-INFO-100893

IF: M-ETIT-100399

IF: M-ETIT-105915

Anzahl der LP: 30

Anzahl der mündlichen Prüfungen: 2

Anzahl der schriftlichen Prüfungen: 4

Math. Methoden der Kontinuumsmechanik

Measurement Technology

Optimization of Dynamic Systems

Robotik I - Einführung in die Robotik

Schaltungstechnik in der Industrieelektronik

Regelung leistungselektronischer Systeme

5 LP schr.

5 LP schr.

5 LP schr.

6 LP schr.

3 LP mündl.

6 LP mündl.

2. Semester (SS)

PF: M-MATH-105831	Numerical Methods	5 LP schr.
PF: T-MACH-109192	Methoden und Prozesse der PGE	6 LP schr.
PF: T-MACH-100531	Systematische Werkstoffauswahl	5 LP schr.
VF: M-MACH-102687	Dezentral gesteuerte Intralogistiksysteme	4 LP Studl.
VF: M-MACH-105281	Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management	3 LP mündl.
VF: M-MACH-106468	Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP mündl.
ÜQ: M-MACH-102755	Das Arbeitsfeld des Ingenieurs	2 LP schr.

Anzahl der LP: 29
Anzahl der mündlichen Prüfungen: 2
Anzahl der schriftlichen Prüfungen: 4
Anzahl der Studienleistungen: 1

3. Semester (WS)

PF: T-ETIT-100666	Regelung linearer Mehrgrößensysteme	6 LP schr.
VF: M-MACH-105296	Computational Intelligence	4 LP schr.
VF: M-MACH-104984	Materialfluss in Logistiksystemen	9 LP and. Art.
IF: M-MACH-102692	Elektrische Schienenfahrzeuge	4 LP mündl.
IF: M-ETIT-100417	Hochspannungsprüftechnik	4 LP mündl.
ÜQ:	Überfachliche Qualifikationen	4 LP and. Art.

Anzahl der LP: 31 LP
Anzahl der mündlichen Prüfungen: 2
Anzahl der schriftlichen Prüfungen: 2
Anzahl der Prüfungen anderer Art: 2

4. Semester (SS)

MA:	Masterarbeit	30 LP
-----	--------------	-------

Anzahl der LP: 30
Anzahl der mündlichen Prüfungen: -
Anzahl der schriftlichen Prüfungen: -

Gesamtzahl aller Prüfungen: 19

1.4. Zusätzliche Leistungen

Es können nach SPO § 15 auch Leistungen mit bis zu 30 Leistungspunkten mehr erworben werden, als für das Bestehen der Masterprüfung erforderlich sind. Bereits bei der Anmeldung zu einer Prüfung in einem Modul muss dieses als Zusatzleistung deklariert werden, wobei die Zuordnung des Moduls später auf Antrag wieder geändert werden kann. Zusatzleistungen gehen nicht in die Gesamtnote ein, werden aber im Transcript of Records aufgeführt.

1.5. Anerkennung von außerhalb des KIT erbrachten Leistungen

Die grundsätzlichen Regelungen zur Anerkennung von Studien- und Prüfungsleistungen finden sich in den Studien- und Prüfungsordnungen:

- Bachelor SPO 2016 vom 03.05.2016, §19 und Änderung vom 28.09.2018, §19
- Master SPO 2015 vom 10.07.2015, §18 und Berichtigung vom 30.06.2016

Demnach können die im Studienplan jeweils geforderten Leistungen auch durch Anerkennung externer Leistungen erbracht werden.

Externe Leistungen können dabei wie folgt erworben sein:

1. innerhalb des Hochschulsystems (weltweit)
2. außerhalb des Hochschulsystems (an Institutionen mit genormten Qualitätssicherungssystemen; die Anerkennung kann versagt werden, wenn mehr als 50 Prozent des Hochschulstudiums ersetzt werden sollen)

Die Anerkennung erfolgt auf Antrag der Studierenden, unter der Voraussetzung, dass hinsichtlich der erworbenen Kompetenzen kein wesentlicher Unterschied zu den Leistungen oder Abschlüssen besteht, die ersetzt werden sollen. Der Antrag muss innerhalb des ersten Semesters nach Immatrikulation am KIT gestellt werden.

Zuständig für Anerkennung und Anrechnung ist der Prüfungsausschuss, der unter Einbeziehung der fachlichen Prüfung durch den zuständigen Fachvertreter über die Anerkennung entscheidet.

Anerkannte Leistungen, die nicht am KIT erbracht wurden, werden im Notenauszug als „anerkannt“ ausgewiesen.

Für die Anerkennung stehen zwei Varianten zur Auswahl:

- **Anerkennung anstelle einer KIT-Veranstaltung**
Eine am KIT gelehrte Veranstaltung wird durch die anerkannte Veranstaltung ersetzt. Die Prüfung, ob die erworbenen Kompetenzen gleichwertig mit der Veranstaltung des KIT sind, wird von dem Fachvertreter vorgenommen, der die zu ersetzende Veranstaltung am KIT durchführt.
- **Anerkennung der Originalveranstaltung**
Die Veranstaltung wird mit dem originalen Titel anerkannt. Die Veranstaltung kann im Interdisziplinären Fach, im Fach Überfachliche Qualifikation oder im Fach Zusatzleistungen eingebracht werden. Die Prüfung, ob die erworbenen Kompetenzen eine Anerkennung rechtfertigen, wird von dem/der Studienberater/in vorgenommen.

Erfahrungsgemäß ist die Anerkennung „anstelle von“ schwierig, weil die in Lehrveranstaltungen vermittelten Kompetenzen in der Regel durch den Lehrenden bestimmt werden und nur selten an anderen Hochschulen überwiegend gleichartig sind. Bei der Anerkennung „im Original“ wird hingegen nur geprüft, ob die erworbenen Kompetenzen einem Hochschulstudium angemessen sind.

Wenn es sich um ein vergleichbares Notensystem handelt, wird die Note der anzuerkennenden Leistung übernommen. Bei nicht vergleichbaren Notensystemen wird die Note umgerechnet.

Prüfungsleistungen, die anstelle einer benoteten Prüfungsleistung anerkannt werden sollen, müssen ebenfalls benotet sein.

Die genaue Vorgehensweise ist unter „Richtlinien zur Anerkennung von Studien- und Prüfungsleistungen im Studiengang Mechatronik und Informationstechnik“ beschrieben (<https://www.mach.kit.edu/Master-MIT.php?tab=%5B3682%5D#tabpanel-3682>).

1.6. Auslandssemester und Studierendenmobilität

Die KIT-Fakultäten unterstützen und fördern Auslandsaufenthalte. Dazu gibt es eine Reihe von Partnerschaften mit ausländischen Universitäten. Bitte wenden Sie sich an die Fakultäten, um aktuelle Informationen zu erhalten. Studierende werden aber auch ermutigt, eigenständig auf ausländische Universitäten zuzugehen.

Es empfiehlt sich, vor dem Auslandsaufenthalt die Veranstaltungen im Pflicht- und Vertiefungsfach weitgehend abzuschließen. Die an der ausländischen Einrichtung erbrachten Leistungen können dann im Interdisziplinären Fach und im Fach Überfachliche Qualifikationen anerkannt werden. Daher ist das dritte Fachsemester gut für einen Auslandsaufenthalt geeignet.

Vor dem Auslandsaufenthalt werden die an der ausländischen Hochschule zu erbringenden Leistungen in einem Learning Agreement schriftlich fixiert. Das aktuelle Formular und detaillierte Informationen finden Sie auf den Webseiten der KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik (https://www.etit.kit.edu/erasmus_outgoing.php) und der KIT-Fakultät für Maschinenbau (<https://www.mach.kit.edu/1703.php>). Unter der Überschrift „Recognition at the Sending Institution“ wird festgehalten, in welchem Fach die Module im Studiengang Mechatronik und Informationstechnik am KIT anerkannt werden. Bitte wenden Sie sich mit dem ausgefüllten Formular an eine/n Studienberater/in.

Nach dem Auslandsaufenthalt werden die im Ausland erbrachten Prüfungsleistungen entsprechend der Vorgehensweise in Abschnitt 1.5 anerkannt.

1.7. Notenbildung

Die Noten der Module im Pflicht-, Vertiefungs- und im interdisziplinären Fach werden zur Bildung der Gesamtnote mit den jeweiligen Leistungspunkten gewichtet. Die Notenbildung erfolgt auf Basis der Regelungen der Studien- und Prüfungsordnung, §7, Absätze 4, 7 und 9 sowie §2, Absatz 2.

1.8. Masterarbeit

Die Masterarbeit soll zeigen, dass der/die Studierende in der Lage ist, ein Problem aus dem Bereich der Mechatronik und Informationstechnik selbstständig und in begrenzter Zeit nach wissenschaftlichen Methoden, die dem Stand der Forschung entsprechen, zu bearbeiten. Dem Modul Masterarbeit sind 30 Leistungspunkte zugeordnet. Es besteht aus der Masterarbeit und einer abschließenden Präsentation der Ergebnisse. Die Präsentation hat innerhalb der Bearbeitungsdauer der Masterarbeit zu erfolgen.

Voraussetzung für die Zulassung zum Modul Masterarbeit ist, dass sich die/der Studierende in der Regel im 2. Studienjahr befindet und Modulprüfungen im Umfang von 75 LP erfolgreich abgelegt hat.

Die empfohlene Bearbeitungsdauer beträgt bei Bearbeitung in Vollzeit vier Monate. Die maximale Bearbeitungsdauer beträgt sechs Monate.

Die Masterarbeit darf an allen Instituten der Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik und der Fakultät für Maschinenbau absolviert werden.

Aufgrund der interdisziplinären Ausrichtung ist die Beteiligung von Instituten anderer Fakultäten erwünscht. Mit Zustimmung der Prüfungskommission können auch externe Masterarbeiten genehmigt werden, sofern die Betreuung durch eine/n Hochschullehrer/in gewährleistet ist. Die Anmeldung der Masterarbeit muss von den Studierenden elektronisch im Campus Management für Studierende (<https://campus.studium.kit.edu>) durchgeführt werden, jedoch erst nach Absprache und erfolgter Zusage mit dem betreuenden Professor oder der betreuenden Professorin.

2. Ziele, Aufbau und Kompetenzerwerb

2.1 Übereinstimmung Modulaufbau mit Qualifikationszielen

Der Master-Studiengang ist nach folgendem Konzept aufgebaut:

- Vermittlung von ingenieurwissenschaftlichem Grundlagenwissen innerhalb des Pflichtfachs Mechatronik in den ersten beiden Semestern im Umfang von 32 Leistungspunkten. Hier finden sich Grundlagenmodule, die das wissenschaftliche Basiswissen der Mechatronik vermitteln, z.B. numerische mathematische Methoden, Mehrkörperdynamik, Produktentstehung und Entwicklungsmethodik, Werkstoffauswahl, Messtechnik, Regelungstechnik.
- Intensive Vertiefung in einer Fachrichtung nach Wahl. Dazu werden acht Vertiefungsfächer im Umfang von 35 Leistungspunkten angeboten. Das Vertiefungsfach besteht überwiegend aus verpflichtenden Modulen (Kernmodulen), die je nach gewähltem Vertiefungsfach vorgegeben sind, und aus weiteren Veranstaltungen (Ergänzungsmodule), die sich die Studierenden aus den Veranstaltungen der Bereiche ETIT, MACH und INFO selbst zusammenstellen.
- Weitere Vertiefung mit wählbaren Modulen im Rahmen des interdisziplinären Faches (17 Leistungspunkte). Die Module des interdisziplinären Faches werden von den Studierenden aus den Master-Veranstaltungen der Bereiche ETIT, MACH und INFO zusammengestellt.
- Das Angebot an spezifischen Wahlmodulen, die zum Teil auch von den Dozierenden aus renommierten Forschungseinrichtungen sowie der Industrie gehalten werden, ist sehr groß. Um ein flexibles Angebot bieten zu können, sind einige Module mit weniger als 5 Leistungspunkten ausgewiesen, was eindeutig von den Studierenden befürwortet wird.
- Die endgültige Zusammenstellung der Module soll inhaltlich stimmig sein und muss von dem/der Studienberater/in genehmigt werden.
- In der Masterarbeit werden Studierende dabei angeleitet, eine selbständige wissenschaftliche Forschungsarbeit durchzuführen.

Die Wahl des individuellen Vertiefungsfachs erfolgt im zweiten bis dritten Semester und wird in folgender Grafik verdeutlicht:

Semester	Lehrveranstaltung	LP/ECTS
1	Allgemeine Mechatronik (32 ECTS)	30
2		30
3	Vertiefungsfach (35 ECTS)	24
	Interdisziplinäres Fach (17 ECTS)	
	Überfachliche Qualifikationen	6
4	Masterarbeit	30

Ein weiterer, wesentlicher Bestandteil des Studiengangs ist die große Freiheit, welche die Studierenden z.B. bei der Auswahl der Wahlmodule, der überfachlichen Qualifikationen und der gesamten terminlichen Studienplanung eingeräumt bekommen. Nur so kann die Selbst- und Sozialkompetenz der Studierenden tatsächlich optimal gefördert werden.

Der Aufbau des Studiengangs und seiner Module unterstützt damit die formulierten Qualifikationsziele:

Die eher grundlagenorientierten Veranstaltungen des Pflichtfaches Mechatronik werden primär in den ersten beiden Semestern absolviert. Auf dieser Basis baut das Vertiefungsfach auf, bei dem die Studierenden aus einer von acht Fachrichtungen auswählen können. Die Veranstaltungen im Vertiefungsfach finden überwiegend im zweiten und dritten Semester statt. Parallel dazu werden, beginnend mit dem ersten Semester, die überfachlichen Qualifikationen abgeleistet.

Zum Abschluss ist das vierte Semester der Masterarbeit vorbehalten.

2.2 Kompetenzerwerb

Der Erwerb überfachlicher Kompetenzen wird im Studiengang durch Seminare, hochschulinterne Praktika, überfachliche Qualifikationen und die Masterarbeit sowie durch die generelle Organisation des Studiums gefördert.

Die meisten Studierenden absolvieren im Rahmen des interdisziplinären Faches ein Seminar (Seminare werden von vielen Instituten angeboten und sind prinzipiell gleich aufgebaut). Dort lernen sie gezielt, eigenständig Literaturrecherchen durchzuführen, müssen Vortrags- und Präsentationstechniken anwenden und Dokumentationen erstellen. Sie lernen selbstorganisiert und reflexiv zu arbeiten und verbessern ihre kommunikativen, organisatorischen und didaktischen Kompetenzen. Sie müssen ein Thema selbstständig analysieren und einem Fachpublikum präsentieren.

In den hochschulinternen Praktika und Laboren (jedes Vertiefungsfach enthält ein Praktikum als Kernmodul) liegt der Fokus neben der Vermittlung von Fachwissen und dem praktischen Umgang mit Laboreinrichtungen oder Softwaretools auch darauf, dass die Studierenden ihre analytischen Fähigkeiten durch spielerischen Umgang mit Technik schärfen und gleichzeitig die Zusammenarbeit in Teams, die Entwicklung von eigenen Ideen und Lösungen lernen.

Die überfachlichen Qualifikationen im Umfang von 6 Leistungspunkten sind auf das erste und dritte Fachsemester aufgeteilt.

Im ersten Fachsemester wird eine spezifische Ringveranstaltung für den Masterstudiengang Mechatronik und Informationstechnik angeboten, in der berufserfahrene Professoren und Professorinnen ihr Praxiswissen aus den Bereichen Projektmanagement, Zusammenarbeit mit Produktion und Marketing, Governance, Prozesse und Organisation vermitteln.

Im dritten Fachsemester wird eine ebenfalls spezifische Veranstaltung für den neuen Masterstudiengang angeboten, in welcher den Studierenden theoretisches Wissen sowie (unter Anleitung) praktische Erfahrung in der Führung von interdisziplinären Teams vermittelt wird.

Dies erfolgt in Zusammenarbeit mit dem Workshop „Mechatronische Systeme und Produkte“ aus dem Bachelorstudiengang Mechatronik und Informationstechnik.

Darüber hinaus stehen Veranstaltungen der Fakultäten für Elektrotechnik und Informationstechnik, Maschinenbau sowie anderer Fakultäten oder dem House-of-Competence zur Auswahl. Die gewählten Veranstaltungen müssen einen überwiegend nicht-technischen Inhalt haben und sollen einen Bezug zum späteren Berufsfeld des/der Ingenieurs/-in aufweisen. Durch die überfachlichen Qualifikationen sollen Kompetenzen im fächerübergreifenden Denken, bei der Vermittlung von Fachwissen aus nicht-elektrotechnischen oder nicht-maschinenbaulichen Fachrichtungen der Ingenieurwissenschaften sowie beim Schreiben und Sprechen einer Fremdsprache aufgebaut werden.

Die im vierten Fachsemester durchzuführende Masterarbeit hat einen Umfang von 30 Leistungspunkten. Sie vermittelt den Studierenden die Anwendung von wissenschaftlichen Methoden bei der Erarbeitung von neuen Ideen und Lösungen. Analytisches Denken wird hier-

bei ebenso trainiert wie die Herausforderung, unter Zeitdruck effizient auf ein Ziel hinzuarbeiten. Dazu müssen die Studierenden lernen, sich selbst und ihren Arbeitsprozess effektiv zu organisieren. Wissenslücken müssen erkannt und geschlossen werden. Die Masterarbeit endet mit einem ausgearbeiteten Endvortrag von rund 20 Minuten Dauer mit anschließender Verteidigung. Bei der Vortragerstellung werden die Studierenden von den Betreuenden angeleitet und unterstützt. Die Studierenden lernen, die eigenen und im Team erzielten Ergebnisse schriftlich und mündlich zu kommunizieren. Während der Bearbeitung der Masterarbeit ist es üblich, dass die Studierenden den Vorträgen und Verteidigungen ihrer Kommilitonen beiwohnen. Dadurch wird auch trainiert, mit Spezialisten verwandter Disziplinen zu kommunizieren und zusammenzuarbeiten.

Die Fähigkeit selbständig zu arbeiten, sich optimal zu organisieren und auch große langfristige Aufgaben klar zu strukturieren, lässt sich kaum in einer Lehrveranstaltung durch Erklären vermitteln. Um die Studierenden in dieser Hinsicht optimal auszubilden, ist eine große Freiheit bei der Auswahl der Veranstaltungen des interdisziplinären Faches, der überfachlichen Qualifikationen und der gesamten terminlichen Studienplanung ein wesentlicher Bestandteil des Studiengangs. Nur so kann die Selbst- und Sozialkompetenz der Studierenden tatsächlich optimal gefördert werden.

3 Allgemeine Information

3.1 Studiengangdetails

KIT-Fakultät	KIT-Fakultät für Maschinenbau / KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Akademischer Grad	Master of Science (M.Sc.)
Prüfungsordnung Version	2015
Regelstudienzeit	4 Semester
Maximale Studiendauer	8 Semester
Leistungspunkte	120
Sprache	Deutsch
Berechnungsschema	Gewichteter Durchschnitt nach Leistungspunkten
Weitere Informationen	<p>Link zum Studiengang www.stg-mit.kit.edu</p> <p>Fakultät https://www.mach.kit.edu/Master-MIT.php</p> <p>Dienstleistungseinheit Studium und Lehre https://www.sle.kit.edu/vorstudium/master-mechatronik-informationstechnik.php</p>

3.2 Inhalt

Im Masterstudium werden die im Bachelorstudium erworbenen wissenschaftlichen Qualifikationen weiter vertieft oder ergänzt. Die Absolventinnen und Absolventen sind in der Lage, die wissenschaftlichen Erkenntnisse und Methoden selbstständig anzuwenden und ihre Bedeutung und Reichweite für die Lösung komplexer wissenschaftlicher und gesellschaftlicher Problemstellungen zu bewerten.

Die Studienrichtung und damit den fachlichen Schwerpunkt des Studiums gestaltet der/die Studierende durch die Auswahl des Vertiefungsfaches und der Wahlmodule im interdisziplinären Fach. Die individuelle Auswahl der Wahlmodule wird durch eine Studienberaterin oder einen Studienberater genehmigt.

3.3 Qualifikationsziele

Die Qualifikationsziele des Studienganges Mechatronik und Informationstechnik (MIT) teilen sich auf die folgenden vier wesentlichen Kompetenzfelder auf:

1. **Fachwissen:** Die Studierenden lernen die Grundlagen des Faches, sowie aktueller Forschungsthemen, -prozesse und -ergebnisse kennen.
2. **Forschungs- und Problemlösungskompetenz:** Die Studierenden erlernen die Fähigkeiten und Techniken zur Lösung von Fach- und Forschungsproblemen.
3. **Beurteilungs- und planerische Kompetenz:** Die Studierenden wirken im Fach- und Forschungsdiskurs mit und wenden erzeugtes Wissen sowie erlernte Techniken an.
4. **Selbst- und Sozialkompetenz:** Die Studierenden arbeiten an (eigenen) Forschungsprojekten, sind eingebunden in ein wissenschaftliches Team, sind zur selbstständigen & dauerhaften fachlichen und wissenschaftlichen Weiterentwicklung fähig und schätzen die sozialen und gesellschaftlichen Wirkungen ihrer Tätigkeit ein.

Bei den Punkten A und B liegt der Fokus auf der Dozierendenaktivität, bei den Punkten C und D entsprechend auf Studierendenaktivität.

Für den Master Studiengang werden diese Kompetenzanforderungen durch die folgenden Ziele konkretisiert:

Fachwissen

Die Absolventinnen und Absolventen des Masterstudienganges Mechatronik und Informationstechnik

1. verfügen über ein vertieftes mathematisches und physikalisches Wissen und über ein fortgeschrittenes elektrotechnisches, informationstechnisches und maschinenbauliches Fachwissen. Sie sind in der Lage, anspruchsvolle technische und wissenschaftliche Aufgaben und Probleme der Mechatronik und Informationstechnik zu erkennen, zu bewerten und Lösungsansätze zu formulieren,
2. beherrschen anspruchsvolle wissenschaftliche Methoden ihrer Disziplin und haben gelernt, diese entsprechend dem Stand ihres Wissens zur Analyse erkannter Probleme oder fachlicher Fragestellungen einzusetzen,
3. besitzen vertieftes Wissen in einer Kombination der Kernkompetenzen der Mechatronik und Informationstechnik (z.B. Automatisierungs-, Regelungs- und Steuerungstechnik, Elektroenergiesysteme, Hochspannungstechnik, Elektrische Antriebe, Leistungselektronik, Digitaltechnik, Informationstechnik, Digitale Signalverarbeitung, Nachrichtentechnik, Hochfrequenztechnik, Messtechnik, Bildgebende Verfahren, Lichttechnik, Optoelektronik, Schaltungstechnik, Mikroelektronik, Optische Nachrichtensysteme, Werkstoffkunde, Konstruktion und Produktentwicklung, Technische Mechanik, Robotik, moderne Softwaretechniken).

Forschungs- und Problemlösungskompetenz:

Die Absolventinnen und Absolventen des Masterstudienganges Mechatronik und Informationstechnik

1. sind befähigt, in einem der Hauptanwendungsfelder der Mechatronik und Informationstechnik als Ingenieur/in und Wissenschaftler/in zu arbeiten (z.B. Fahrzeugtechnik, Energietechnik, Automatisierungstechnik, Handhabungstechnik, Mikrosystemtechnik, Medizintechnik),
2. sind vertraut mit den Verfahren zur Analyse und zum Entwurf von Bauelementen, Schaltungen, Systemen und Anlagen der Mechatronik,
3. sind vertraut mit fortgeschrittenen Methoden der Informationsdarstellung und -verarbeitung, der Programmierung, der algorithmischen Formulierung von Abläufen sowie der Anwendung von Programmwerkzeugen,
4. besitzen ein vertieftes Verständnis der Methoden der Mechatronik und Informationstechnik,
5. sind befähigt zur Weiterqualifikation durch eine Promotion.

Beurteilungs- und planerische Kompetenz

Die Absolventinnen und Absolventen des Masterstudienganges Mechatronik und Informationstechnik

1. können mechatronische Entwürfe, basierend auf elektrotechnischen, informationstechnischen und maschinenbaulichen Elementen in verschiedenen Lösungsvarianten beurteilen,
2. erkennen Grenzen der Gültigkeit von Theorien und Lösungen bei verschiedensten Anwendungsfällen und Neuentwicklungen,
3. hinterfragen Ergebnisse und übertragen Lösungen auf andere Anwendungsgebiete.

Selbst- und Sozialkompetenz

Die Absolventinnen und Absolventen des Masterstudienganges Mechatronik und Informationstechnik

1. sind vertraut mit der selbstständigen Projektarbeit sowie der Arbeit im interdisziplinären Team, können die Ergebnisse anderer erfassen und sind in der Lage, die eigenen und im Team erzielten Ergebnisse schriftlich und mündlich zu kommunizieren,

2. sind befähigt, sich selbstständig in neue komplexe Fachgebiete der Technikwissenschaften und ihre Methoden einzuarbeiten,
3. können forschungsnah Probleme wissenschaftlich bearbeiten und komplexe Baugruppen oder Systeme entwickeln,
4. besitzen ein tiefergehendes Verständnis für Anwendungen der Mechatronik und Informationstechnik in verschiedenen Arbeitsbereichen, kennen dabei auftretende Grenzen und Gefahren und wenden ihr Wissen unter Berücksichtigung sicherheitstechnischer und ökologischer Erfordernisse verantwortungsbewusst und zum Wohle der Gesellschaft an. Sie tragen in der Gesellschaft aktiv zum Meinungsbildungsprozess in Bezug auf wissenschaftliche und technische Fragestellungen bei,
5. sind in der Lage, mit Spezialisten interdisziplinär zu kommunizieren und zusammenzuarbeiten.

3.4 Ansprechpersonen

https://www.etit.kit.edu/studiengangservice_bachelor_etit_medt_mit.php

3.5 Studien- und Prüfungsordnung

<https://www.sle.kit.edu/vorstudium/master-mechatronik-informationstechnik.php>

4 Aufbau des Studiengangs

Pflichtbestandteile	
Masterarbeit	30 LP
Allgemeine Mechatronik	32 LP
Vertiefungsfach ab 01.10.2020	35 LP
Interdisziplinäres Fach	17 LP
Überfachliche Qualifikationen	6 LP
Freiwillige Bestandteile	
Zusatzleistungen <i>Dieser Bereich fließt nicht in die Notenberechnung des übergeordneten Bereichs ein.</i>	

4.1 Masterarbeit

Leistungspunkte
30

Pflichtbestandteile		
M-ETIT-103253	Masterarbeit	30 LP

4.2 Allgemeine Mechatronik

Leistungspunkte
32

Pflichtbestandteile		
M-ETIT-100374	Regelung linearer Mehrgrößensysteme	6 LP
M-ETIT-102734	Werkstoffe	5 LP
M-MACH-102718	Produktentstehung - Entwicklungsmethodik	6 LP
M-MATH-105831	Numerical Methods	5 LP
M-ETIT-105982	Measurement Technology	5 LP
M-MACH-103205	Technische Mechanik	5 LP

4.3 Vertiefungsfach ab 01.10.2020**Leistungspunkte**
35

Vertiefungsfach (Wahl: 1 Bestandteil)	
Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik	35 LP
Vertiefungsfach Energietechnik	35 LP
Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik	35 LP
Vertiefungsfach Industrieautomation	35 LP
Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik	35 LP
Vertiefungsfach Robotik	35 LP
Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme	35 LP

4.3.1 Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik**Leistungspunkte****Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020**

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Fahrzeugtechnik" müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 5-10 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Ab WiSe21/22 wird "M-ETIT-100514 - Hybride und elektrische Fahrzeuge" durch "M-ETIT-100532 - Batterien und Brennstoffzellen" ersetzt. Letzteres entfällt damit im Ergänzungsbereich.

Studierende die bereits "Hybride und elektrische Fahrzeuge" erfolgreich absolviert haben, wenden sich bitte zur Verbuchung von "Batterien und Brennstoffzellen" in den Ergänzungsmodulen an den Studiengangservice Master (master-info@etit.kit.edu).

Pflichtbestandteile		
M-ETIT-100532	Batterien und Brennstoffzellen	5 LP
M-MACH-100501	Grundlagen der Fahrzeugtechnik I	8 LP
M-MACH-100502	Grundlagen der Fahrzeugtechnik II	4 LP
M-MACH-102683	Schienenfahrzeugtechnik	4 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-MACH-102695	Kraftfahrzeuglaboratorium	4 LP
M-ETIT-100381	Praktikum Batterien und Brennstoffzellen	6 LP
M-ETIT-100401	Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik	6 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
M-MACH-106050	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-MACH-105800	Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP
M-MACH-103232	Bahnsystemtechnik	4 LP
M-ETIT-100377	Batterie- und Brennstoffzellensysteme	3 LP
M-MACH-106926	Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving neu	6 LP
M-MACH-106513	Digitalisierung im Bahnsystem	4 LP
M-MACH-102700	Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs	4 LP
M-ETIT-100515	Entwurf elektrischer Maschinen	5 LP
M-MACH-105288	Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I	4 LP
M-MACH-102703	Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe	4 LP
M-MACH-102693	Fahrzeugsehen	6 LP
M-MACH-106515	Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität	4 LP
M-MACH-105824	Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung	4 LP
M-MACH-105289	Grundsätze der PKW-Entwicklung I	2 LP
M-MACH-105290	Grundsätze der PKW-Entwicklung II	2 LP
M-MACH-106514	Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau	4 LP
M-INFO-105623	Reinforcement Learning	6 LP
M-MACH-107013	Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials neu <i>Die Erstverwendung ist nur zwischen 01.04.2025 und 01.04.2025 möglich.</i>	4 LP

4.3.2 Vertiefungsfach Energietechnik**Leistungspunkte**

Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Energietechnik" müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 7-10 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Pflichtbestandteile		
M-ETIT-100572	Elektrische Energienetze	5 LP
M-MACH-102690	Grundlagen der Energietechnik	8 LP
M-ETIT-104567	Power Electronics	6 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-ETIT-107138	Electric Drives and Power Electronics Lab <small>neu</small>	6 LP
M-ETIT-107137	Electrical Energy Systems Lab <small>neu</small>	6 LP
M-ETIT-107159	Laboratory Information Systems in Power Engineering <small>neu</small>	6 LP
M-INFO-105955	Practical Course: Smart Energy System	6 LP
M-ETIT-102350	Praktikum Solarenergie	6 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-ETIT-100532	Batterien und Brennstoffzellen	5 LP
M-WIWI-100498	Einführung in die Energiewirtschaft	5 LP
M-ETIT-105394	Electric Power Transmission & Grid Control	6 LP
M-INFO-106864	Energieinformatik	10 LP
M-ETIT-100413	Energiewirtschaft	3 LP
M-ETIT-100515	Entwurf elektrischer Maschinen	5 LP
M-MACH-102707	Grundlagen der technischen Verbrennung I	4 LP
M-ETIT-106067	Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik	6 LP
M-MACH-102714	Microenergy Technologies	4 LP
M-ETIT-100513	Photovoltaik	6 LP
M-ETIT-100394	Praxis elektrischer Antriebe	4 LP
M-INFO-103153	Seminar: Energieinformatik	4 LP
M-ETIT-103447	Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting	3 LP
M-ETIT-100524	Solar Energy	6 LP
M-MACH-102388	Thermische Solarenergie	4 LP
M-MACH-102717	Wärme- und Stoffübertragung	4 LP

4.3.3 Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik**Leistungspunkte**

Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Mikrosystemtechnik" müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 7-12 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Pflichtbestandteile		
M-MACH-100489	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin I	4 LP
M-MACH-102691	Grundlagen der Mikrosystemtechnik I	4 LP
M-MACH-102706	Grundlagen der Mikrosystemtechnik II	4 LP
M-MACH-100487	Mikroaktorik	4 LP
M-ETIT-100378	Sensoren	3 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-ETIT-100451	Praktikum System-on-Chip	6 LP
M-MACH-105479	Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik	4 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-MACH-105485	Aktuelle Themen der BioMEMS	4 LP
M-MACH-100490	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin II	4 LP
M-MACH-100491	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin III	4 LP
M-MACH-105483	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin IV	4 LP
M-MACH-105484	BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V	4 LP
M-MACH-105478	Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik	4 LP
M-ETIT-100474	Integrierte Systeme und Schaltungen	4 LP
M-MACH-102714	Microenergy Technologies	4 LP
M-MACH-105486	Mikrosystem Simulation	4 LP
M-ETIT-100454	Mikrosystemtechnik	3 LP
M-ETIT-100455	Seminar Eingebettete Systeme	4 LP
M-MACH-105315	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik	4 LP
M-MACH-105316	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2	4 LP

4.3.4 Vertiefungsfach Industrieautomation**Leistungspunkte**

Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Industrieautomation" müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 8-13 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Pflichtbestandteile		
M-MACH-105296	Computational Intelligence	4 LP
M-MACH-104984	Materialfluss in Logistiksystemen	9 LP
M-ETIT-100531	Optimization of Dynamic Systems	5 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-MACH-106830	Industrial Mobile Robotics Lab <small>neu</small>	4 LP
M-MACH-102699	Mechatronik-Praktikum	4 LP
M-ETIT-103448	Praktikum Mechatronische Messsysteme	6 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
M-MACH-106050	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-ETIT-106953	Cyber-Physical Modeling <small>neu</small>	6 LP
M-MACH-105476	Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion	4 LP
M-MACH-102688	Elemente und Systeme der technischen Logistik	4 LP
M-MACH-105015	Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt	6 LP
M-MACH-107020	Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen <small>neu</small>	4 LP
M-MACH-105281	Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management	3 LP
M-ETIT-100367	Informationstechnik in der industriellen Automation	3 LP
M-MACH-105282	IT-Grundlagen der Logistik: Chancen zur digitalen Transformation	4 LP
M-ETIT-106789	IT/OT-Security Seminar	4 LP
M-MACH-105968	Künstliche Intelligenz in der Produktion	8 LP
M-MACH-105298	Logistik und Supply Chain Management	9 LP
M-INFO-100893	Robotik I - Einführung in die Robotik <small>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</small>	6 LP
M-MACH-105477	Seminar Data-Mining in der Produktion	3 LP
M-MACH-106468	Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP
M-MACH-105107	Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik	8 LP

4.3.5 Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik**Leistungspunkte**

Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Regelungstechnik" in der Mechatronik müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 11-16 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Pflichtbestandteile		
M-INFO-106299	Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz	6 LP
M-ETIT-100531	Optimization of Dynamic Systems	5 LP
M-ETIT-100361	Verteilte ereignisdiskrete Systeme	4 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-MACH-106744	Kognitive Automobile Labor	6 LP
M-ETIT-105467	Labor Regelungstechnik	6 LP
M-MACH-105291	Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik	4 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
M-MACH-106050	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-INFO-106928	Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI <small>neu</small>	6 LP
M-MACH-106926	Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving <small>neu</small>	6 LP
M-INFO-104460	Deep Learning und Neuronale Netze	6 LP
M-MACH-105612	Dynamik elektromechanischer Systeme	5 LP
M-INFO-105778	Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen	6 LP
M-WIWI-105003	Maschinelles Lernen 1	5 LP
M-WIWI-105006	Maschinelles Lernen 2	5 LP
M-MACH-102694	Maschinendynamik	5 LP
M-MACH-105308	Moderne Regelungskonzepte I	4 LP
M-MACH-105313	Moderne Regelungskonzepte II	4 LP
M-MACH-105314	Moderne Regelungskonzepte III	4 LP
M-ETIT-100371	Nichtlineare Regelungssysteme	3 LP
M-ETIT-102310	Optimale Regelung und Schätzung	3 LP
M-ETIT-106780	Practical Tools for Control Engineers	4 LP
M-ETIT-105915	Regelung leistungselektronischer Systeme	6 LP
M-INFO-105623	Reinforcement Learning	6 LP
M-INFO-106504	Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics <small>neu</small>	6 LP
M-INFO-100829	Stochastische Informationsverarbeitung	6 LP
M-ETIT-106953	Cyber-Physical Modeling <small>neu</small>	6 LP

4.3.6 Vertiefungsfach Robotik**Leistungspunkte**

Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Robotik" müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 9-14 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Pflichtbestandteile		
M-ETIT-100531	Optimization of Dynamic Systems	5 LP
M-INFO-100893	Robotik I - Einführung in die Robotik	6 LP
M-INFO-102756	Robotik II - Humanoide Robotik	3 LP
M-INFO-104897	Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik	3 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-INFO-106646	Praktikum: Human-Centred Robotics	6 LP
M-INFO-106648	Practical Course: Movement and Technology	6 LP
M-MACH-105291	Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik	4 LP
M-INFO-102224	Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software)	6 LP
M-INFO-102230	Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware)	6 LP
M-INFO-102522	Roboterpraktikum	6 LP
M-INFO-105792	Projektpraktikum: Humanoide Roboter	6 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
M-ETIT-106633	Signal Processing Lab	6 LP
M-MACH-106050	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-INFO-103294	Anziehbare Robotertechnologien	4 LP
M-INFO-100826	Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung	6 LP
M-INFO-106928	Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI <small>neu</small>	6 LP
M-MACH-105296	Computational Intelligence	4 LP
M-MACH-106525	Einführung in die Bionik	4 LP
M-ETIT-100453	Hardware/Software Co-Design	4 LP
M-INFO-106649	Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control	6 LP
M-INFO-102561	Humanoide Roboter - Seminar	3 LP
M-INFO-100791	Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern	4 LP
M-ETIT-106789	IT/OT-Security Seminar	4 LP
M-INFO-100840	Lokalisierung mobiler Agenten	6 LP
M-MACH-101923	Machine Vision	8 LP
M-MACH-106457	Machine Learning for Robotic Systems 1	5 LP
M-MACH-106652	Machine Learning for Robotic Systems 2	5 LP
M-MACH-100487	Mikroaktorik	4 LP
M-INFO-102555	Motion in Human and Machine - Seminar	3 LP
M-ETIT-100371	Nichtlineare Regelungssysteme	3 LP
M-INFO-105623	Reinforcement Learning	6 LP
M-INFO-106400	Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen	3 LP
M-INFO-102212	Seminar Intelligente Industrieroboter	3 LP
M-INFO-106504	Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics	6 LP
M-MACH-105348	Steuerungstechnik	4 LP

4.3.7 Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme**Leistungspunkte**

Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020

35

Wahlinformationen

Im Vertiefungsfach "Konstruktion Mechatronischer Systeme" müssen 35 LP gewählt werden. Durch die Pflichtmodule und entsprechend des gewählten Praktikums ergibt sich für die Ergänzungsmodule eine verbleibende Anzahl von 6-11 LP.

Bitte achten Sie darauf, dass diese Anzahl genau getroffen oder einmalig überschritten werden muss. Überzählige Module werden in das Interdisziplinäre Fach verschoben.

Pflichtbestandteile		
M-MACH-105292	Neue Aktoren und Sensoren	4 LP
M-ETIT-100394	Praxis elektrischer Antriebe	4 LP
M-ETIT-104475	Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen	4 LP
M-MACH-105107	Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik	8 LP
Praktika (Wahl: 1 Bestandteil)		
M-MACH-102705	Gerätekonstruktion	12 LP
M-MACH-102699	Mechatronik-Praktikum	4 LP
M-MACH-102711	Produktionstechnisches Labor	4 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
M-MACH-105475	Virtual Engineering Praktikum	4 LP
M-MACH-106050	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP
Ergänzungsmodule (Wahl:)		
M-ETIT-106953	Cyber-Physical Modeling <small>neu</small>	6 LP
M-MACH-105612	Dynamik elektromechanischer Systeme	5 LP
M-ETIT-103264	Informationsfusion	4 LP
M-MACH-102696	Konstruktiver Leichtbau	4 LP
M-MACH-105968	Künstliche Intelligenz in der Produktion	8 LP
M-MACH-102694	Maschinendynamik	5 LP
M-MACH-105332	Qualitätsmanagement	4 LP
M-ETIT-105915	Regelung leistungselektronischer Systeme	6 LP
M-MACH-106662	Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen	4 LP
M-MACH-106468	Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP
M-MACH-105318	Technisches Design in der Produktentwicklung	4 LP
M-INFO-100789	Ubiquitäre Informationstechnologien	5 LP
M-MACH-101283	Virtual Engineering A	9 LP

4.4 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte

17

Wahlinformationen

Die Module können von den Studierenden frei aus dem aufgelisteten Angebot gewählt werden. Die Wahl von anderen Modulen aus dem Angebot der Master-Studiengänge Elektrotechnik und Informationstechnik, Maschinenbau oder Informatik kann beim Studiengangservice Master beantragt werden. Die gewählten Module sollen thematisch zum Vertiefungsfach passen und es soll höchstens ein Praktikum und ein Seminar gewählt werden.

Insbesondere bei Veranstaltungen der Fakultät Informatik ist vor der Aufnahme eines Moduls in das interdisziplinäre Fach das Einverständnis des/der Dozenten/-in einzuholen. Dabei muss auch geklärt werden, ob die Studierenden die notwendigen fachlichen Voraussetzungen für das gewählte Modul mitbringen. Dieser Abgleich obliegt der Verantwortung der Studierenden.

Interdisziplinäres Fach (Wahl: mindestens 1 Bestandteil sowie zwischen 17 und 47 LP)		
M-ETIT-106815	Advanced Communications Engineering <i>Die Erstverwendung ist ab 01.10.2025 möglich.</i>	6 LP
M-MACH-105485	Aktuelle Themen der BioMEMS	4 LP
M-ETIT-100444	Angewandte Informationstheorie	6 LP
M-ETIT-106956	Antennas and Beamforming neu <i>Die Erstverwendung ist ab 01.10.2025 möglich.</i>	4 LP
M-ETIT-100565	Antennen und Mehrantennensysteme <i>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</i>	5 LP
M-MACH-105800	Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP
M-INFO-103294	Anziehbare Robotertechnologien	4 LP
M-INFO-100826	Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung	6 LP
M-MACH-103232	Bahnsystemtechnik	4 LP
M-INFO-106928	Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI neu	6 LP
M-ETIT-100377	Batterie- und Brennstoffzellensysteme	3 LP
M-ETIT-100532	Batterien und Brennstoffzellen	5 LP
M-ETIT-100549	Bioelektrische Signale	3 LP
M-MACH-105484	BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V	4 LP
M-MACH-100489	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin I	4 LP
M-MACH-100490	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin II	4 LP
M-MACH-100491	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin III	4 LP
M-MACH-105483	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin IV	4 LP
M-ETIT-105616	Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage	3 LP
M-ETIT-100539	Communication Systems and Protocols	5 LP
M-ETIT-107136	Communications Engineering Laboratory neu	6 LP
M-MACH-105296	Computational Intelligence	4 LP
M-ETIT-106953	Cyber-Physical Modeling neu	6 LP
M-MACH-106926	Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving neu	6 LP
M-INFO-105753	Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen	3 LP
M-INFO-105755	Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen	3 LP
M-INFO-104460	Deep Learning und Neuronale Netze	6 LP
M-ETIT-100466	Design analoger Schaltkreise	4 LP
M-ETIT-100473	Design digitaler Schaltkreise	4 LP
M-ETIT-102266	Digital Hardware Design Laboratory	6 LP
M-ETIT-106040	Digital Twin Engineering	4 LP
M-ETIT-105415	Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar	4 LP
M-MACH-106513	Digitalisierung im Bahnsystem	4 LP
M-MACH-105476	Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion	4 LP
M-MACH-102700	Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs	4 LP
M-MACH-105612	Dynamik elektromechanischer Systeme	5 LP
M-ETIT-105916	Echtzeitregelung elektrischer Antriebe	6 LP
M-WIWI-100498	Einführung in die Energiewirtschaft	5 LP
M-ETIT-107138	Electric Drives and Power Electronics Lab neu	6 LP
M-ETIT-105394	Electric Power Transmission & Grid Control	6 LP
M-ETIT-107137	Electrical Energy Systems Lab neu	6 LP
M-ETIT-100572	Elektrische Energienetze	5 LP
M-MACH-102688	Elemente und Systeme der technischen Logistik	4 LP
M-MACH-105015	Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt	6 LP
M-ETIT-100413	Energiewirtschaft	3 LP
M-MACH-107020	Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen neu	4 LP
M-ETIT-100515	Entwurf elektrischer Maschinen	5 LP
M-MACH-102702	Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme	4 LP

M-MACH-105288	Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I	4 LP
M-MACH-102703	Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe	4 LP
M-MACH-102693	Fahrzeugesehen	6 LP
M-MACH-106515	Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität	4 LP
M-MACH-105478	Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik	4 LP
M-ETIT-100566	Field Propagation and Coherence	4 LP
M-INFO-106299	Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz	6 LP
M-INFO-100725	Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie	3 LP
M-MACH-102705	Gerätekonstruktion	12 LP
M-MACH-102690	Grundlagen der Energietechnik	8 LP
M-MACH-100501	Grundlagen der Fahrzeugtechnik I	8 LP
M-MACH-100502	Grundlagen der Fahrzeugtechnik II	4 LP
M-MACH-102720	Grundlagen der Medizin für Ingenieure	4 LP
M-MACH-102691	Grundlagen der Mikrosystemtechnik I	4 LP
M-MACH-102706	Grundlagen der Mikrosystemtechnik II	4 LP
M-MACH-105302	Grundlagen der Technischen Logistik II	6 LP
M-MACH-102707	Grundlagen der technischen Verbrennung I	4 LP
M-MACH-105824	Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung	4 LP
M-MACH-105289	Grundsätze der PKW-Entwicklung I	2 LP
M-MACH-105290	Grundsätze der PKW-Entwicklung II	2 LP
M-ETIT-100449	Hardware Modeling and Simulation	4 LP
M-ETIT-106963	Hardware Synthesis and Optimization neu	6 LP
M-ETIT-100453	Hardware/Software Co-Design	4 LP
M-ETIT-100417	Hochspannungsprüftechnik	4 LP
M-ETIT-105060	Hochspannungstechnik	6 LP
M-MACH-106830	Industrial Mobile Robotics Lab neu	4 LP
M-ETIT-103264	Informationsfusion	4 LP
M-MACH-105281	Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management	3 LP
M-ETIT-100367	Informationstechnik in der industriellen Automation	3 LP
M-MACH-106514	Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau	4 LP
M-INFO-100791	Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern	4 LP
M-ETIT-100457	Integrierte Intelligente Sensoren	3 LP
M-ETIT-100474	Integrierte Systeme und Schaltungen	4 LP
M-MACH-105109	International Production Engineering	8 LP
M-MACH-105282	IT-Grundlagen der Logistik: Chancen zur digitalen Transformation	4 LP
M-ETIT-106789	IT/OT-Security Seminar	4 LP
M-MACH-106744	Kognitive Automobile Labor	6 LP
M-MACH-102712	Konstruieren mit Polymerwerkstoffen	4 LP
M-MACH-102696	Konstruktiver Leichtbau	4 LP
M-MACH-105180	Kontinuumsmechanik	5 LP
M-MACH-102695	Kraftfahrzeuglaboratorium	4 LP
M-MACH-105968	Künstliche Intelligenz in der Produktion	8 LP
M-ETIT-105467	Labor Regelungstechnik	6 LP
M-ETIT-107159	Laboratory Information Systems in Power Engineering neu	6 LP
M-ETIT-102261	Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie <i>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</i>	3 LP
M-ETIT-106067	Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik	6 LP
M-ETIT-100485	Lichttechnik	4 LP
M-MACH-105298	Logistik und Supply Chain Management	9 LP
M-INFO-100840	Lokalisierung mobiler Agenten	6 LP

M-WIWI-106604	Machine Learning and Optimization in Energy Systems	4 LP
M-MACH-106457	Machine Learning for Robotic Systems 1	5 LP
M-MACH-106652	Machine Learning for Robotic Systems 2	5 LP
M-MACH-101923	Machine Vision	8 LP
M-INFO-105778	Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen	6 LP
M-WIWI-105003	Maschinelles Lernen 1	5 LP
M-WIWI-105006	Maschinelles Lernen 2	5 LP
M-MACH-102694	Maschinendynamik	5 LP
M-MACH-104984	Materialfluss in Logistiksystemen	9 LP
M-MACH-107185	Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems neu	4 LP
M-MACH-102699	Mechatronik-Praktikum	4 LP
M-ETIT-106672	Medical Image Processing for Guidance and Navigation	9 LP
M-ETIT-106670	Medical Imaging Technology II <i>Die Erstverwendung ist nur zwischen 01.04.2024 und 30.09.2025 möglich.</i>	3 LP
M-ETIT-106779	Medical Measurement Technology Lab neu <i>Die Erstverwendung ist ab 01.10.2025 möglich.</i>	9 LP
M-MACH-102714	Microenergy Technologies	4 LP
M-ETIT-106973	Microwave Engineering Lab neu	6 LP
M-MACH-100487	Mikroaktorik	4 LP
M-MACH-105486	Mikrosystem Simulation	4 LP
M-ETIT-100454	Mikrosystemtechnik	3 LP
M-ETIT-100424	Mikrowellenmesstechnik	4 LP
M-ETIT-100535	Mikrowellentechnik/Microwave Engineering <i>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</i>	5 LP
M-ETIT-100427	Modern Radio Systems Engineering	6 LP
M-MACH-105308	Moderne Regelungskonzepte I	4 LP
M-MACH-105313	Moderne Regelungskonzepte II	4 LP
M-MACH-105314	Moderne Regelungskonzepte III	4 LP
M-INFO-102555	Motion in Human and Machine - Seminar	3 LP
M-INFO-100825	Mustererkennung	6 LP
M-ETIT-105274	Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II <i>Die Erstverwendung ist nur zwischen 01.04.2020 und 30.09.2025 möglich.</i>	4 LP
M-ETIT-105604	Nano- and Quantum Electronics	6 LP
M-MACH-105292	Neue Aktoren und Sensoren	4 LP
M-ETIT-100371	Nichtlineare Regelungssysteme	3 LP
M-ETIT-100430	Nonlinear Optics	6 LP
M-ETIT-100464	Optical Design Lab	6 LP
M-ETIT-100436	Optical Transmitters and Receivers	6 LP
M-ETIT-100506	Optical Waveguides and Fibers	4 LP
M-ETIT-102310	Optimale Regelung und Schätzung	3 LP
M-ETIT-100531	Optimization of Dynamic Systems	5 LP
M-ETIT-100480	Optoelektronik <i>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</i>	4 LP
M-ETIT-100484	Optoelektronische Messtechnik	3 LP
M-ETIT-100513	Photovoltaik	6 LP
M-ETIT-105874	Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik <i>Die Erstverwendung ist nur zwischen 01.10.2022 und 30.09.2025 möglich.</i>	6 LP
M-ETIT-100481	Plasmastrahlungsquellen	4 LP
M-ETIT-100475	Plastic Electronics / Polymerelektronik	3 LP
M-ETIT-104567	Power Electronics	6 LP
M-INFO-105955	Practical Course: Smart Energy System	6 LP
M-ETIT-106780	Practical Tools for Control Engineers	4 LP
M-ETIT-100381	Praktikum Batterien und Brennstoffzellen	6 LP

M-ETIT-100389	Praktikum Biomedizinische Messtechnik <i>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</i>	6 LP
M-ETIT-102264	Praktikum Entwurf digitaler Systeme	6 LP
M-ETIT-103448	Praktikum Mechatronische Messsysteme	6 LP
M-ETIT-100468	Praktikum Nanoelektronik	6 LP
M-ETIT-100478	Praktikum Nanotechnologie	6 LP
M-ETIT-100437	Praktikum Optische Kommunikationstechnik	6 LP
M-ETIT-100477	Praktikum Optoelektronik	6 LP
M-MACH-105291	Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik	4 LP
M-ETIT-100470	Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA	6 LP
M-ETIT-102350	Praktikum Solarenergie	6 LP
M-ETIT-100451	Praktikum System-on-Chip	6 LP
M-MACH-105479	Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik	4 LP
M-ETIT-106673	Praktisches Machine Learning	6 LP
M-ETIT-100394	Praxis elektrischer Antriebe	4 LP
M-MACH-102718	Produktentstehung - Entwicklungsmethodik	6 LP
M-MACH-102711	Produktionstechnisches Labor	4 LP
M-ETIT-104475	Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen	4 LP
M-INFO-102224	Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software)	6 LP
M-INFO-102230	Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware)	6 LP
M-INFO-105958	Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme	8 LP
M-MACH-105418	ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor	4 LP
M-MACH-105332	Qualitätsmanagement	4 LP
M-MACH-106662	Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen	4 LP
M-ETIT-105915	Regelung leistungselektronischer Systeme	6 LP
M-ETIT-100374	Regelung linearer Mehrgrößensysteme	6 LP
M-INFO-105623	Reinforcement Learning	6 LP
M-WIWI-100500	Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics	4 LP
M-INFO-102522	Roboterpraktikum	6 LP
M-INFO-100893	Robotik I - Einführung in die Robotik <i>Die Erstverwendung ist bis 30.09.2025 möglich.</i>	6 LP
M-INFO-102756	Robotik II - Humanoide Robotik	3 LP
M-INFO-104897	Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik	3 LP
M-ETIT-100399	Schaltungstechnik in der Industrieelektronik	3 LP
M-MACH-102683	Schienefahrzeugtechnik	4 LP
M-MACH-102626	Schwerpunkt: Integrierte Produktentwicklung	18 LP
M-MACH-105725	Seamless Engineering	9 LP
M-MACH-105477	Seminar Data-Mining in der Produktion	3 LP
M-ETIT-100455	Seminar Eingebettete Systeme	4 LP
M-MACH-104197	Seminar für Bahnsystemtechnik	3 LP
M-ETIT-103447	Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting	3 LP
M-INFO-106927	Seminar: Exoskelette & Motion Capture neu	3 LP
M-ETIT-100378	Sensoren	3 LP
M-ETIT-106633	Signal Processing Lab	6 LP
M-ETIT-106899	Signal Processing Methods	6 LP
M-ETIT-106675	Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators	6 LP
M-INFO-106504	Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics neu	6 LP
M-ETIT-100450	Software Engineering	3 LP
M-ETIT-100439	Software Radio	3 LP
M-ETIT-100524	Solar Energy	6 LP
M-ETIT-103042	Spaceborne Radar Remote Sensing	6 LP

M-MACH-106468	Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP
M-MACH-105348	Steuerungstechnik	4 LP
M-INFO-100829	Stochastische Informationsverarbeitung	6 LP
M-ETIT-105073	Student Innovation Lab	15 LP
M-ETIT-106684	Superconducting Magnet Technology	4 LP
M-ETIT-106683	Superconducting Power Systems	4 LP
M-MACH-105315	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik	4 LP
M-MACH-105316	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2	4 LP
M-ETIT-100537	Systems and Software Engineering	5 LP
M-ETIT-100538	Technische Optik	5 LP
M-MACH-105318	Technisches Design in der Produktentwicklung	4 LP
M-MACH-102388	Thermische Solarenergie	4 LP
M-INFO-100839	Unschärfe Mengen	6 LP
M-MACH-107013	Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials neu <i>Die Erstverwendung ist nur zwischen 01.04.2025 und 01.04.2025 möglich.</i>	4 LP
M-ETIT-100361	Verteilte ereignisdiskrete Systeme	4 LP
M-MACH-101283	Virtual Engineering A	9 LP
M-MACH-105475	Virtual Engineering Praktikum	4 LP
M-MACH-105293	Virtuelle Ingenieursanwendungen 1	4 LP
M-MACH-102717	Wärme- und Stoffübertragung	4 LP
M-MACH-102727	Werkstoffe für den Leichtbau	4 LP
M-MACH-105107	Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik	8 LP
M-MACH-106050	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP
M-ETIT-106971	Electric Drives for E-Mobility neu	4 LP

4.5 Überfachliche Qualifikationen

Leistungspunkte

6

Pflichtbestandteile		
M-MACH-102755	Das Arbeitsfeld des Ingenieurs	2 LP
Wahlpflichtmodule (Wahl: mind. 4 LP)		
M-ETIT-103248	Schlüsselqualifikationen	4 LP

4.6 Zusatzleistungen

Zusatzleistungen (Wahl: max. 30 LP)		
M-INFO-103294	Anziehbare Robotertechnologien	4 LP
M-INFO-100826	Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung	6 LP
M-MACH-100489	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin I	4 LP
M-MACH-100490	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin II	4 LP
M-MACH-100491	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin III	4 LP
M-MACH-105296	Computational Intelligence	4 LP
M-MACH-102700	Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs	4 LP
M-MACH-105612	Dynamik elektromechanischer Systeme	5 LP
M-ETIT-105916	Echtzeitregelung elektrischer Antriebe	6 LP
M-MACH-105015	Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt	6 LP
M-MACH-102688	Elemente und Systeme der technischen Logistik	4 LP
M-ETIT-100413	Energiewirtschaft	3 LP
M-MACH-102702	Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme	4 LP
M-MACH-105288	Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I	4 LP
M-MACH-102690	Grundlagen der Energietechnik	8 LP
M-MACH-100501	Grundlagen der Fahrzeugtechnik I	8 LP
M-MACH-100502	Grundlagen der Fahrzeugtechnik II	4 LP
M-MACH-102720	Grundlagen der Medizin für Ingenieure	4 LP
M-MACH-102691	Grundlagen der Mikrosystemtechnik I	4 LP
M-MACH-102706	Grundlagen der Mikrosystemtechnik II	4 LP
M-MACH-105824	Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung	4 LP
M-MACH-105289	Grundsätze der PKW-Entwicklung I	2 LP
M-MACH-105290	Grundsätze der PKW-Entwicklung II	2 LP
M-MACH-105302	Grundlagen der Technischen Logistik II	6 LP
M-ETIT-100367	Informationstechnik in der industriellen Automation	3 LP
M-MACH-105281	Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management	3 LP
M-MACH-105282	IT-Grundlagen der Logistik: Chancen zur digitalen Transformation	4 LP
M-MACH-104984	Materialfluss in Logistiksystemen	9 LP
M-MACH-102714	Microenergy Technologies	4 LP
M-MACH-100487	Mikroaktorik	4 LP
M-MACH-105308	Moderne Regelungskonzepte I	4 LP
M-MACH-105313	Moderne Regelungskonzepte II	4 LP
M-MACH-105314	Moderne Regelungskonzepte III	4 LP
M-MACH-105292	Neue Aktoren und Sensoren	4 LP
M-ETIT-100513	Photovoltaik	6 LP
M-MACH-105291	Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik	4 LP
M-ETIT-104475	Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen	4 LP
M-INFO-102224	Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software)	6 LP
M-INFO-102230	Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware)	6 LP
M-MACH-105332	Qualitätsmanagement	4 LP
M-MACH-105315	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik	4 LP
M-MACH-105318	Technisches Design in der Produktentwicklung	4 LP
M-MACH-102388	Thermische Solarenergie	4 LP
M-MACH-102717	Wärme- und Stoffübertragung	4 LP
M-MACH-105293	Virtuelle Ingenieursanwendungen 1	4 LP
M-FORUM-106753	Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft	16 LP
M-ETIT-107138	Electric Drives and Power Electronics Lab neu	6 LP

5 Hinweise zu Modulen und Teilleistungen

Level-Angabe bei den Modulen

Leistungsstufe 1 – 4

1 = 1. + 2. Semester Bachelor

2 = 3. + 4. Semester Bachelor

3 = 5. + 6. Semester Bachelor

4 = Master

Modul- und Teilleistungsversion

Die Angabe gibt Auskunft über die aktuell gültige Version des Moduls oder der Teilleistung. Eine neue Version wird z.B. erzeugt, wenn im Modul eine Anpassung der LP durchgeführt wurde.

Sie erhalten jeweils automatisch die richtige gültige Version. Wenn Sie das Modul bereits begonnen haben, können Sie das Modul in der begonnenen Version abschließen (Bestandsschutz).

Teilleistungsart

Beschreibt die Art der Erfolgskontrolle gemäß Rahmenprüfungsordnung § 4 SPO ETIT.

Erfolgskontrollen gliedern sich in Studien- oder Prüfungsleistungen.

Prüfungsleistungen sind benotete

1. schriftliche Prüfungen,
2. mündliche Prüfungen oder
3. Prüfungsleistungen anderer Art

Studienleistungen sind unbenotete schriftliche, mündliche oder praktische Leistungen, die von den Studierenden in der Regel Lehrveranstaltungsbegleitend erbracht werden.

Lehrveranstaltungen

Im Kapitel „Teilleistungen“ werden die zugehörigen Lehrveranstaltungen aus dem aktuellen Semester und aus dem vorhergehenden Semester tabellarisch dargestellt. Für Module die nicht jedes Semester angeboten werden, erhalten Sie somit vollständige Angaben zu den zugehörigen Lehrveranstaltungen.

Anmeldung und Zulassung zu den Modulprüfungen und Lehrveranstaltungen

Um an den Modulprüfungen teilnehmen zu können, müssen sich die Studierenden online im Studierendenportal zu der jeweiligen Prüfung anmelden (<https://campus.studium.kit.edu/exams/registration.php>)

Für die Erfolgskontrollen können durch die Prüfenden Anmeldefristen festgelegt werden.

Sofern Wahlmöglichkeiten bestehen, müssen Studierende, um zu einer Prüfung in einem bestimmten Modul zugelassen zu werden, vor der ersten Prüfung in diesem Modul mit der Anmeldung zu der Prüfung eine bindende Erklärung über die Wahl des betreffenden Moduls und dessen Zuordnung zu einem Fach abgeben. Auf Antrag des/der Studierenden an den Prüfungsausschuss kann die Wahl oder die Zuordnung nachträglich geändert werden.

Jedes Modul und jede Erfolgskontrolle darf in demselben Studiengang nur einmal gewertet werden.

Eine Prüfungsleistung ist bestanden, wenn die Note mindestens „ausreichend“ (4,0) ist.

Ein Modul ist bestanden, wenn alle erforderlichen Teilleistungen bestanden sind.

6 Herausgeber

KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

KIT-Fakultät für Maschinenbau

Karlsruher Institut für Technologie (KIT)

76128 Karlsruhe

<http://www.stg-mit.kit.edu>

Ansprechpartner:

Prof. Dr.-Ing. Martin Doppelbauer, Martin.Doppelbauer@kit.edu

Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer, Marcus.Geimer@kit.edu

Studiengangservice Master ETIT und MIT, master-info@etit.kit.edu

„Altes Maschinenbaugebäude“ am Ehrenhof, Geb. 10.91, 2. OG, Raum 223.1

Sprechzeiten:

siehe https://www.etit.kit.edu/studiengangservice_master_etit_und_mit.php

Tel.: 0721/608-42469, -47516 oder -42746

Modulkoordination:

Dr. Andreas Barth, modulkoordination@etit.kit.edu

7 Module

M

7.1 Modul: Advanced Communications Engineering [M-ETIT-106815]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach** (EV ab 01.10.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113676	Advanced Communications Engineering	6 LP	Jäkel

Erfolgskontrolle(n)

The assessment takes place in the form of a written examination lasting 120 min.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The students are able to analyze and assess properties of communication systems and consider aspects of implementation. They can use mathematical methods in the context of communication systems for understanding involved derivations in the research literature; deriving and autonomously elaborating theoretical results, and checking their viability by simulations.

Inhalt

The module is introducing and deriving results covering, but not being limited to, properties of linear modulation, channel description and diversity schemes, and processing of receiver signals, all based on detailed theoretical concepts. Topics already covered in previous modules are deduced thoroughly and mathematical derivations and reasoning are provided.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Anmerkungen

Starting winter term 25/26

Arbeitsaufwand

1. Attendance to the lecture: $20 * 1,5 \text{ h} = 30 \text{ h}$
2. Preparation and review: $20 * 3 \text{ h} = 60 \text{ h}$
3. Attendance to the tutorial: $6 * 1,5 \text{ h} = 9 \text{ h}$
4. Preparation and review: $6 * 3,5 \text{ h} = 21 \text{ h}$
5. Preparation for the exam: 60 h

In total: 180 h = 6 LP

Empfehlungen

Basics knowledge of communication systems, as, e.g., provided in KIT's Bachelor courses "Grundlagen der Datenübertragung" and "Nachrichtensysteme", is supposed. Furthermore, working knowledge in the areas of system theory and probability theory is assumed.

Lehr- und Lernformen

Lecture: 3 SWS, Exercise: 1 SWS

M

7.2 Modul: Aktuelle Themen der BioMEMS [M-MACH-105485]

Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102176	Aktuelle Themen der BioMEMS	4 LP	Guber

Erfolgskontrolle(n)

Aktive Beteiligung und eigener Seminarvortrag (30 Min.)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage medizintechnische oder biologische Themen zu bearbeiten. Sie lernen die medizinischen und biologischen Grundlagen kennen und können diese in die Ingenieurwissenschaften übertragen und finden neuartige technische Lösungen.

Inhalt

Themen: Minimal Invasive Chirurgie, Interventionelle Kardiologie, Implantate, Biomaterialien, Sterilisationstechniken, Mikroanalysensysteme

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 19 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Lehr- und Lernformen

Projektarbeit

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.3 Modul: Angewandte Informationstheorie [M-ETIT-100444]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Holger Jäkel**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100748	Angewandte Informationstheorie	6 LP	Jäkel

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 25 Minuten. Vor der Prüfung erfolgt eine Vorbereitungsphase von 15 Minuten, in der vorbereitende Aufgaben gelöst werden.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Studierende beherrschen die Methoden und Begriffe der Informationstheorie und können diese zur Analyse nachrichtentechnischer Fragestellungen anwenden.

Die Studierenden erlangen die Fähigkeit, den Informationsgehalt von Quellen und den Informationsfluss in Systemen zu untersuchen und deren Bedeutung für die Realisierung nachrichtentechnischer Systeme zu bewerten.

Inhalt

Die von Shannon begründete Informationstheorie stellt einen zentralen Ansatzpunkt für nahezu alle Fragen der Codierung und der Verschlüsselung dar. Um spätere Betrachtungen auf eine solide Grundlage zu stellen, werden zu Beginn der Vorlesung die Begriffe der Informationstheorie erarbeitet. Anschließend werden diese auf verschiedene Teilgebiete der Nachrichtentechnik und der Signalverarbeitung angewendet und zu deren Analyse eingesetzt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$

2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung: $15 * 6 \text{ h} = 90 \text{ h}$

3. Präsenzzeit Übung: $15 * 1 \text{ h} = 15 \text{ h}$

4. Vor-/Nachbereitung Übung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$

5. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor-/Nachbereitung verrechnet

Insgesamt: $180 \text{ h} = 6 \text{ LP}$

Empfehlungen

Vorheriger Besuch der Vorlesung „Wahrscheinlichkeitstheorie“ wird empfohlen.

M

7.4 Modul: Antennas and Beamforming [M-ETIT-106956]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
 Lehrinhalte/LE Geodäsie
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach** (EV ab 01.10.2025)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113920	Antennas and Beamforming	4 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

After successfully participating in this course, students have in-depth knowledge of antennas, antenna systems and beamforming methods. This includes functionality, calculation methods as well as aspects of practical implementation. They are able to understand how typical electromagnetic radiators work and to develop and dimension them with specified properties. Students understand the principle and function of beamforming and the differences between digital, analog and hybrid beamforming. They know the theory, procedures and algorithms for beamforming. They can understand how beamforming is used for radio communication and radar.

Inhalt

The lecture begins with a brief review of the basic knowledge of antennas and antenna arrays from the Bachelor's course. This is followed by a detailed discussion of all major antenna types (functionality, specifics). Furthermore, antenna measurement methods are presented. In the second part, the basic knowledge of noise, radio transmission and radar ambiguities is briefly refreshed, followed by a detailed presentation of the various beamforming algorithms, each with reference to radio communication and radar systems. Aspects such as digital and hybrid beamforming, as well as MIMO and equivalent virtual antenna configuration are explained.

The lecture will be accompanied by exercises. These are discussed in a room exercise and the corresponding solutions are presented in detail.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

- Attendance study time lecture: 30 h
- Attendance study time exercise: 15 h
- Self-study time including exam preparation: 75 h

A total of 120 h

Empfehlungen

Knowledge of the basics of radio frequency technology and some basic knowledge on communication and radar systems is recommended.

M

7.5 Modul: Antennen und Mehrantennensysteme [M-ETIT-100565]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#) (EV bis 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	4

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-106491	Antennen und Mehrantennensysteme	5 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 20 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen ein vertieftes Wissen zu Antennen und Antennensystemen. Hierzu gehören Funktionsweise, Berechnungsmethoden aber auch Aspekte der praktischen Umsetzung. Sie sind in der Lage, die Funktionsweise beliebiger Antennen zu verstehen sowie Antennen mit vorgegebenen Eigenschaften zu entwickeln und dimensionieren.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt die feldtheoretischen Grundlagen sowie die Funktionsweise aller wesentlichen Antennenstrukturen. Die Funktionsweise von Antennenarrays wird zusätzlich über Matlab-Übungen visualisiert. Des Weiteren werden Antennenmessverfahren vermittelt, sowie ein Einblick in moderne Antennen- und Mehrantennensysteme. Daneben wird ein praxisorientierter Workshop zum rechnergestützten Entwurf und zur Simulation von Antennen durchgeführt, in dem die Studierenden das Softwaretool CST einsetzen lernen und damit selbständig Antennendesignaufgaben durchführen. Einzelne Antennen werden anschließend aufgebaut und vermessen sodass die Studierenden den gesamten Prozess kennen lernen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Anmerkungen

Im WiSe 2024/25 wird die zugehörige Lehrveranstaltung letztmalig angeboten.

- **BSc: Nachfolgemodul ab SoSe 2026: M-ETIT-106962 - Antennen**
- **MSc: Nachfolgemodul ab WiSe 2025/26: M-ETIT-106956 - Antennas and Beamforming**

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

Präsenzstudienzeit Vorlesung/Übung: 30 h

Präsenzstudienzeit Rechnerübung CST/MATLAB: 30h

Selbststudienzeit inkl. Prüfungsvorbereitung: 90 h

Insgesamt 150 h = 5 LP

M

7.6 Modul: Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen [M-MACH-105800]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Mobile Arbeitsmaschinen
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 2 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105307	Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP	Geimer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (ca. 20 min) in der vorlesungsfreien Zeit des Semesters. Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können den Aufbau und die Funktionsweise aller diskutierten Antriebsstränge mobiler Arbeitsmaschinen erläutern. Sie können sowohl komplexe Getriebeschaupläne analysieren als auch mittels Überschlagsrechnungen einfache Getriebefunktionen synthetisieren.

Inhalt

Innerhalb der Vorlesung werden die Variationsmöglichkeiten der Fahrantriebsstränge von mobilen Arbeitsmaschinen vorgestellt und diskutiert.

Die Schwerpunkte der Vorlesung sind wie folgt:

- Mechanische Getriebe
- Hydrodynamische Wandler
- Hydrostatische Antriebe
- Leistungsverzweigte Getriebe
- Elektrische Antriebe
- Hybridantriebe
- Achsen
- Terramechanik (Rad-Boden Effekte)

Arbeitsaufwand

120 h

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

Foliensatz zur Vorlesung downloadbar über ILIAS. Literaturhinweise in der Vorlesung

M

7.7 Modul: Anziehbare Robotertechnologien [M-INFO-103294]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Prof. Dr.-Ing. Michael Beigl
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	3

Pflichtbestandteile			
T-INFO-106557	Anziehbare Robotertechnologien	4 LP	Asfour, Beigl

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

The student has received fundamental knowledge about wearable robotic technologies and understands the requirements for the design, the interface to the human body and the control of wearable robots. He/she is able to describe methods for modelling the human neuromusculoskeletal system, the mechatronic design, fabrication and composition of interfaces to the human body. The student understands the symbiotic human-machine interaction as a core topic of Anthropomatics and has knowledge of state-of-the-art examples of exoskeletons, orthoses and prostheses.

Inhalt

The lecture provides an overview of wearable robot technologies (exoskeletons, prostheses and orthoses) and their potentials. It starts with the basics of wearable robotics and introduces different approaches to the design of wearable robots and their related actuator and sensor technology. The lecture focuses on modeling the neuromusculoskeletal system of the human body, the interfaces of wearable robots to the human body and the physical and cognitive human-robot interaction for tightly-coupled hybrid human-robot systems. Examples of current research and various applications of lower, upper and full body exoskeletons as well as prostheses are presented.

Arbeitsaufwand

Lecture with 2 SWS, 4 LP
4 LP corresponds to 120 hours, including
15 * 2 = 30 hours attendance time
15 * 3 = 45 self-study
45 hours preparation for the exam

Empfehlungen

Attendance of the lecture Mechano-Informatics in Robotics is recommended.

M

7.8 Modul: Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung [M-INFO-100826]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Beyerer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101363	Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung	6 LP	Beyerer

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Studierende haben fundierte Kenntnisse in den grundlegenden Methoden der Bildverarbeitung (Vorverarbeitung und Bildverbesserung, Bildrestauration, Segmentierung, Morphologische Bildverarbeitung, Texturanalyse, Detektion, Bildpyramiden, Multiskalenanalyse und Wavelet-Transformation).
- Studierende sind in der Lage, Lösungskonzepte für Aufgaben der automatischen Sichtprüfung zu erarbeiten und zu bewerten.
- Studierende haben fundiertes Wissen über verschiedene Sensoren und Verfahren zur Aufnahme bildhafter Daten sowie über die hierfür relevanten optischen Gesetzmäßigkeiten
- Studierende kennen unterschiedliche Konzepte, um bildhafte Daten zu beschreiben und kennen die hierzu notwendigen systemtheoretischen Methoden und Zusammenhänge.

Inhalt

- Sensoren und Verfahren zur Bildgewinnung
- Licht und Farbe
- Bildsignale
- Wellenoptik
- Vorverarbeitung und Bildverbesserung
- Bildrestauration
- Segmentierung
- Morphologische Bildverarbeitung
- Texturanalyse
- Detektion
- Bildpyramiden, Multiskalenanalyse und Wavelet- Transformation

Arbeitsaufwand

Gesamt: ca. 180h, davon

1. Präsenzzeit in Vorlesungen: 46h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 44h
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 90h

Empfehlungen

Siehe Teilleistung.

M

7.9 Modul: Bahnsystemtechnik [M-MACH-103232]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Semester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 3
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-106424	Bahnsystemtechnik	4 LP	Cichon

Erfolgskontrolle(n)

Prüfung: schriftlich
Dauer: 60 Minuten
Hilfsmittel: keine außer Taschenrechner und Wörterbuch

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden verstehen Zusammenhang und gegenseitige Abhängigkeit von Fahrzeugen, Infrastruktur und Betrieb in einem Bahnsystem.
- Aus den betrieblichen Vorgaben und den gesetzlichen Rahmenbedingungen leiten sie die Anforderungen an eine leistungsfähige Infrastruktur und geeignete Schienenfahrzeugkonzepte ab.
- Sie erkennen den Einfluss der Trassierung, verstehen die systembestimmende Funktion des Rad-Schiene-Kontaktes und schätzen die Effekte der Fahrdynamik auf das Betriebsprogramm ab.
- Sie beurteilen die Auswirkungen der Betriebsverfahren auf Sicherheit und Leistungsvermögen des Bahnsystems.
- Sie lernen die Infrastruktur zur Energieversorgung von Schienenfahrzeugen unterschiedlicher Traktionsarten kennen.

Inhalt

1. Das System Bahn: Eisenbahn als System, Teilsysteme und Wechselwirkungen, Definitionen, Gesetze, Regelwerke, Bahn und Umwelt, wirtschaftliche Bedeutung der Eisenbahn
2. Betrieb: Transportaufgaben, Öffentlicher Personennahverkehr, Regionalverkehr, Fernverkehr, Güterverkehr, Betriebsplanung
3. Infrastruktur: Bahn- und Betriebsanlagen, Trassierungselemente (Gleisbögen, Überhöhung, Klothoide, Längsneigung), Bahnhöfe, (Bahnsteiglängen, Bahnsteighöhen), Lichtraumprofil und Fahrzeugbegrenzung
4. Rad-Schiene-Kontakt: Tragen des Fahrzeuggewichts, Übertragen der Fahr- und Bremskräfte, Führen des Radsatzes im Gleis, Rückführen des Stromes bei elektrischen Triebfahrzeugen
5. Fahrdynamik: Zug- und Bremskraft, Fahrwiderstandskraft, Trägheitskraft, Typische Fahrzyklen (Nah-, Fernverkehr)
6. Betriebsführung: Elemente der Betriebsführung, Zugsicherung, Zugfolgeregelung, Zugbeeinflussung, European Train Control System, Sperrzeit, Automatisches Fahren
7. Bahnenergieversorgung: Energieversorgung von Schienenfahrzeugen, Vergleich Elektrische Traktion / Dieseltraktion, Bahnstromnetze (Gleichstrom, Wechselstrom mit Sonderfrequenz, Wechselstrom mit Landesfrequenz), System Stromabnehmer-Fahrleitung, Energieversorgung für Dieseltriebfahrzeuge

Anmerkungen

Eine Literaturliste steht den Studierenden auf der Ilias-Plattform zum Download zur Verfügung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden
Vor- /Nachbereitung: 21 Stunden
Prüfung und Prüfungsvorbereitung: 78 Stunden
Gesamtaufwand: 120 Stunden = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.10 Modul: Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI [M-INFO-106928]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-113893	Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI	6 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

Die Studierenden lernen, wissenschaftliche Themengebiete zu verstehen. Sie lernen, konkrete Projektaufgaben zu adressieren und strukturiert zu lösen. Sie erlangen vertiefte Kenntnisse über grundlegende mathematische und computergestützte Methoden, ihrer Möglichkeiten sowie ihrer Limitationen und in welchen Bereichen diese zur Anwendung geeignet sind. Die Studierenden lernen, ihre Ergebnisse in einer wissenschaftlichen Präsentation einem Publikum vorzustellen, sowie ihre Ergebnisse in geeigneter Form zu dokumentieren und in Form einer wissenschaftlichen Ausarbeitung zu präsentieren, sowie Vor- und Nachteile der verwendeten Methodik abschätzen.

Inhalt

Effiziente mathematische und computergestützte Methoden sind ein unersetzbarer Kernbestandteil moderner Forschung und industrieller Anwendungen in Form von numerischer Simulation, Optimierung oder Inferenz, von der Generierung von aufgabenspezifischen Trajektorien für robotische Systeme über die Stabilisierung existierender Systeme zu datengetriebenen Voraussagen und Inferenz sowie KI-Anwendungen.

In diesem Projektpraktikum lernen die Studierenden anhand eines konkreten individuellen Programmierprojekts, grundlegende mathematische und computergestützte Methoden in einem praktischen robotischen Kontext o.ä. zu implementieren und anzuwenden und Erfahrungen in der Anwendung dieser Methoden auf besagten realen Kontext zu gewinnen.

Anmerkungen

Begrenzte Anzahl von Projekten und Teilnehmern. Spezifische Projektthemen variieren jedes Semester und werden in einer Präsentation in der ersten Semesterwoche angekündigt oder können individuell mit der Praktikumsbetreuung vereinbart werden. Studierende können entsprechende Ideen auch selbst vorschlagen.

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für diese Veranstaltung beträgt ca. 180 Stunden.

20h – Präsenzveranstaltungen (Kickoff, Treffen mit Betreuer und Vorträge)

130h – Bearbeitung eines individuellen Projekts

30h – Erstellung der Ausarbeitung und des Vortrags

Empfehlungen

Gundlegende mathematische Kenntnisse können je nach konkretem Projekt hilfreich sein, für Projekte im Bereich Robotik sind Robotikkenntnisse empfohlen, aber nicht zwingend erforderlich.

M

7.11 Modul: Batterie- und Brennstoffzellensysteme [M-ETIT-100377]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Andre Weber**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100704	Batterie- und Brennstoffzellensysteme	3 LP	Weber

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 20 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Nach Abschluss des Moduls beherrschen die Studierenden die an praktischen Beispielen vermittelten Grundlagen, die zur Entwicklung eines Batterie- oder Brennstoffzellensystems erforderlich sind.

Inhalt

In der Vorlesung Batterie- und Brennstoffzellensysteme werden die in der Vorlesung Batterien und Brennstoffzellen behandelten Themen vertieft, aktuelle Entwicklungen vorgestellt und speziell die systemrelevanten Aspekte der Technologien behandelt. Im ersten Teil der Vorlesung werden Brennstoffzellensysteme und deren Komponenten diskutiert. Es wird auf die Integration der verschiedenen Nieder- und Hochtemperaturbrennstoffzellentypen in Systeme eingegangen, die unterschiedlichen Anforderungen an die Brennstoffaufbereitung vorgestellt und die bisher umgesetzten Systemkonzepte verglichen. Im zweiten Teil der Vorlesung werden Batteriesysteme für Hybrid- und Elektrofahrzeuge vorgestellt und auf die in diesen verwendeten Batterien und Zellen eingegangen. Den Schwerpunkt bilden Lithium-Ionen Batteriesysteme, dabei werden Ladestrategien und Schaltungen für den Ladungsausgleich, Sicherheitskonzepte auf Zell- und Batterieebene sowie BMS-Systeme diskutiert. Im letzten Teil der Vorlesung werden alternative elektrochemische Energiespeicher wie Redox-Flow Batterien und Elektrolyseure vorgestellt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 30 h

Insgesamt: 90 h = 3 LP

Empfehlungen

Die Inhalte der Vorlesung „Batterien und Brennstoffzelle“ werden als bekannt vorausgesetzt. Studierenden, die diese Vorlesung (noch) nicht gehört haben, wird empfohlen das Skript zu dieser Vorlesung vorab durchzuarbeiten.

M

7.12 Modul: Batterien und Brennstoffzellen [M-ETIT-100532]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Ulrike Krewer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Pflichtbestandteil)
 Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik (Ergänzungsmodule)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 5	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100983	Batterien und Brennstoffzellen	5 LP	Krewer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden erlangen ein Verständnis für den Aufbau und die Wirkungsweise von Batterien und Brennstoffzellen. Sie erlernen vertiefte Kenntnisse über Werkstoffe, Baukonzepte, Messverfahren, die Messdatenanalyse und Modellierung, die ihnen einen praxisnahen Einblick in aktuelle Anwendungsgebiete und Forschungsthemen von elektrochemischen Energiespeichern und -wandlern (Brennstoffzellen) ermöglichen. Sie sind in der Lage, mit Spezialisten verwandter Disziplinen auf dem Gebiet der Batterien und Brennstoffzellen zu kommunizieren und können in der Gesellschaft aktiv zum Meinungsbildungsprozess in Bezug auf energietechnische Fragestellungen beitragen.

Inhalt

Behandelt werden Brennstoffzellen und Batterien, die in innovativen Anwendungen der Energie- und Umwelttechnik eingesetzt werden. Die Veranstaltung gliedert sich in drei Abschnitte. Zunächst werden Grundlagen der Thermodynamik, Elektrochemie und die verlustbehafteten Stofftransportvorgänge bei der Energiewandlung besprochen. Im zweiten Abschnitt werden Aufbau und Funktionsprinzip von Brennstoffzellen behandelt sowie die wichtigsten Ansätze zur elektrischen Charakterisierung und Modellierung vorgestellt. Anwendungen in mobilen und stationären Systemen der Verkehrs- und Energietechnik werden diskutiert. Im dritten Abschnitt werden die elektrochemischen Energiespeicher behandelt, der Schwerpunkt liegt hier auf den Hochleistungsbatterien für die Elektrotraktion. Hier werden Entwicklungen zur Steigerung von Energiedichte und Leistungsdichte vorgestellt, sowie die elektrische Charakterisierung und Modellierung von Batterien.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Anmerkungen

Wird ab WiSe 25/26 auf 6 LP erhöht und auf Englisch angeboten

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 6 \text{ h} = 90 \text{ h}$
3. Präsenzzeit Übung: $5 * 2 \text{ h} = 10 \text{ h}$
4. Vor- und Nachbereitungszeit Übung: $5 * 4 \text{ h} = 20 \text{ h}$
5. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor- und Nachbereitungszeit verrechnet.

Insgesamt: 150 h = 5 LP

M

7.13 Modul: Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft [M-FORUM-106753]

- Verantwortung:** Dr. Christine Mielke
Christine Myglas
- Einrichtung:** Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)
- Bestandteil von:** [Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
16	Zehntelnoten	Jedes Semester	3 Semester	Deutsch	4	1

Wahlinformationen

Die im Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft erworbenen Leistungen werden von den Studierenden selbstständig im Studienablaufplan verbucht. Im Campus-Management-System werden diese Leistungen durch das FORUM (ehemals ZAK) zunächst als „nicht zugeordnete Leistungen“ verbucht. Anleitungen zur Selbstverbuchung von Leistungen finden Sie in den FAQ unter <https://campus.studium.kit.edu/> sowie auf der Homepage des FORUM unter <https://www.forum.kit.edu/begleitstudium-wtg.php>. Prüfungstitel und Leistungspunkte der verbuchten Leistung überschreiben die Platzhalter-Angaben im Modul.

Sofern Sie Leistungen des FORUM für die Überfachlichen Qualifikationen und das Begleitstudium nutzen wollen, ordnen Sie diese unbedingt zuerst den Überfachlichen Qualifikationen zu und wenden sich für eine Verbuchung im Begleitstudium an das Sekretariat Lehre des FORUM (stg@forum.kit.edu).

Im Vertiefungsbereich können Leistungen in den drei Gegenstandsbereichen "Über Wissen und Wissenschaft", "Wissenschaft in der Gesellschaft" und "Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten" abgelegt werden. Es wird empfohlen, in der Vertiefungseinheit aus jedem der drei Gegenstandsbereiche Veranstaltungen zu absolvieren.

Für die Selbstverbuchung im Vertiefungsbereich ist zunächst eine freie Teilleistung zu wählen. Die Titel der Platzhalter haben dabei *keine* Auswirkung darauf, welche Leistungen des Begleitstudiums dort zugeordnet werden können!

Pflichtbestandteile			
T-FORUM-113578	Ringvorlesung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - Selbstverbuchung	2 LP	Mielke, Myglas
T-FORUM-113579	Grundlagenseminar Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - Selbstverbuchung	2 LP	Mielke, Myglas
Vertiefungseinheit Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft (Wahl: mind. 12 LP)			
T-FORUM-113580	Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Über Wissen und Wissenschaft - Selbstverbuchung	3 LP	Mielke, Myglas
T-FORUM-113581	Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Wissenschaft in der Gesellschaft - Selbstverbuchung	3 LP	Mielke, Myglas
T-FORUM-113582	Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten - Selbstverbuchung	3 LP	Mielke, Myglas
Pflichtbestandteile			
T-FORUM-113587	Anmeldung zur Zertifikatsausstellung - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft	0 LP	Mielke, Myglas

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrollen sind im Rahmen der jeweiligen Teilleistung erläutert.

Sie können bestehen aus:

- Protokollen
- Reflexionsberichten
- Referaten
- Präsentationen
- Ausarbeitung einer Projektarbeit
- einer individuellen Hausarbeit
- einer mündlichen Prüfung
- einer Klausur

Nach dem erfolgreichen Abschluss des Begleitstudiums erhalten die Absolvierenden ein benotetes Zeugnis und ein Zertifikat, die vom FORUM ausgestellt werden.

Voraussetzungen

Das Angebot ist studienbegleitend und muss nicht innerhalb eines definierten Zeitraums abgeschlossen werden. Für alle Erfolgskontrollen der Module des Begleitstudiums ist eine Immatrikulation erforderlich.

Die Teilnahme am Begleitstudium wird durch § 3 der Satzung geregelt. Die Anmeldung zum Begleitstudium erfolgt für KIT-Studierende durch Wahl dieses Moduls im Studierendenportal und Selbstverbuchung einer Leistung. Die Anmeldung zu Lehrveranstaltungen, Erfolgskontrollen und Prüfungen ist in § 8 der Satzung geregelt und ist in der Regel kurz vor Semesterbeginn möglich.

Vorlesungsverzeichnis, Modulbeschreibung (Modulhandbuch), Satzung (Studienordnung) und Leitfäden zum Erstellen der verschiedenen schriftlichen Leistungsanforderungen sind als Download auf der Homepage des FORUM unter

<https://www.forum.kit.edu/begleitstudium-wtg> zu finden.

Anmeldung und Prüfungsmodalitäten:**BITTE BEACHTEN SIE:**

Eine Anmeldung am FORUM, also zusätzlich über die Modulwahl im Studierendenportal, ermöglicht, dass Studierende aktuelle Informationen über Lehrveranstaltungen oder Studienmodalitäten erhalten. Außerdem sichert die Anmeldung am FORUM den Nachweis der erworbenen Leistungen. Da es momentan (Stand WS 24-25) noch nicht möglich ist, im Bachelorstudium erworbene Zusatzleistungen im Masterstudium elektronisch weiterzuführen, raten wir dringend dazu, die erbrachten Leistungen selbst durch Archivierung des Bachelor-Transcript of Records sowie durch die Anmeldung am FORUM digital zu sichern.

Für den Fall, dass kein Transcript of Records des Bachelorzeugnisses mehr vorliegt – können von uns nur die Leistungen angemeldeter Studierender zugeordnet und damit beim Ausstellen des Zeugnisses berücksichtigt werden.

Qualifikationsziele

Absolventinnen und Absolventen des Begleitstudiums Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft weisen ein fundiertes Grundlagenwissen über das Verhältnis zwischen Wissenschaft, Öffentlichkeit, Wirtschaft und Politik auf und eignen sich praktische Fertigkeiten an, die sie auf den Umgang mit Medien, auf die Politikberatung oder das Forschungsmanagement vorbereiten sollen. Um Innovationen anzustoßen, gesellschaftliche Prozesse mitgestalten und in den Dialog mit Politik und Gesellschaft treten zu können, erhalten die Teilnehmenden Einblicke in disziplinäre sozial- und geisteswissenschaftliche Auseinandersetzungen mit dem Gegenstand Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft und lernen, interdisziplinär zu denken. Ziel der Lehre im Begleitstudium ist es deshalb, dass Teilnehmende neben ihren fachspezifischen Kenntnissen auch erkenntnistheoretische, wirtschafts-, sozial-, kulturwissenschaftliche sowie psychologische Perspektiven auf wissenschaftliche Erkenntnis sowie ihre Verarbeitung in Wissenschaft, Wirtschaft, Politik und Öffentlichkeit erwerben. Sie können die Folgen ihres Handelns an der Schnittstelle zwischen Wissenschaft und Gesellschaft als Studierende, Forschende und spätere Entscheidungstragende ebenso wie als Individuum und Teil der Gesellschaft auf Basis ihrer disziplinären Fachausbildung und der fachübergreifenden Lehre im Begleitstudium einschätzen und abwägen.

Teilnehmende können die im Begleitstudium gewählten vertiefenden Inhalte in den Grundlagenkontext einordnen sowie die Inhalte der gewählten Lehrveranstaltungen selbständig und exemplarisch analysieren, bewerten und sich darüber in schriftlicher und mündlicher Form wissenschaftlich äußern. Absolventinnen und Absolventen können gesellschaftliche Themen- und Problemfelder analysieren und in einer gesellschaftlich verantwortungsvollen und nachhaltigen Perspektive kritisch reflektieren.

Inhalt

Das Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft kann ab dem 1. Fachsemester begonnen werden und ist zeitlich nicht eingeschränkt. Das breite Angebot an Lehrveranstaltungen des FORUM ermöglicht es, das Studium in der Regel innerhalb von drei Semestern abzuschließen. Das Begleitstudium umfasst 16 oder mehr Leistungspunkte (LP). Es besteht aus **zwei Einheiten: Grundlageneinheit (4 LP) und Vertiefungseinheit (12 LP)**.

Die **Grundlageneinheit** umfasst die Pflichtveranstaltungen „Ringvorlesung Wissenschaft in der Gesellschaft“ und ein Grundlagenseminar mit insgesamt 4 LP.

Die **Vertiefungseinheit** umfasst Lehrveranstaltungen im Umfang von 12 LP zu den geistes- und sozialwissenschaftlichen Gegenstandsbereichen „Über Wissen und Wissenschaft“, „Wissenschaft in der Gesellschaft“ sowie „Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten“. Die Zuordnungen von Lehrveranstaltungen zum Begleitstudium sind auf der Homepage <https://www.forum.kit.edu/wtg-aktuell> und im gedruckten Vorlesungsverzeichnis des FORUM zu finden.

Gegenstandsbereich 1: Über Wissen und Wissenschaft

Hier geht es um die Innenperspektive von Wissenschaft: Studierende beschäftigen sich mit der Entstehung von Wissen, mit der Unterscheidung von wissenschaftlichen und nicht-wissenschaftlichen Aussagen (z. B. Glaubenssätze, Pseudowissenschaftliche Aussagen, ideologische Aussagen), mit den Voraussetzungen, Zielen und Methoden der Wissensgenerierung. Dabei beleuchten Studierende zum Beispiel den Umgang Forschender mit den eigenen Vorurteilen im Erkenntnisprozess, analysieren die Struktur wissenschaftlicher Erklärungs- und Prognosemodelle in einzelnen Fachdisziplinen oder lernen die Mechanismen der wissenschaftlichen Qualitätssicherung kennen.

Nach dem Besuch der Lehrveranstaltungen im Bereich „Wissen und Wissenschaft“ sind Studierende in der Lage, Ideal und Wirklichkeit der gegenwärtigen Wissenschaft sachkundig zu reflektieren, zum Beispiel anhand der Fragen: Wie robust ist wissenschaftliches Wissen? Was können Vorhersagemodelle leisten, was können sie nicht leisten? Wie gut funktioniert die Qualitätssicherung in der Wissenschaft und wie kann sie verbessert werden? Welche Arten von Fragen kann Wissenschaft beantworten, welche Fragen kann sie nicht beantworten?

Gegenstandsbereich 2: Wissenschaft in der Gesellschaft

Hier geht es um Wechselwirkungen zwischen Wissenschaft und verschiedenen Gesellschaftsbereichen – zum Beispiel um die Frage, wie wissenschaftliches Wissen in gesellschaftliche Willensbildungsprozesse und wie gesellschaftliche Ansprüche in die wissenschaftliche Forschung einfließen. Studierende lernen die spezifischen Funktionslogiken unterschiedlicher Gesellschaftsbereiche kennen und lernen auf dieser Grundlage abzuschätzen, wo es zu Ziel- und Handlungskonflikten in Transferprozessen kommt – zum Beispiel zwischen der Wissenschaft und der Wirtschaft, der Wissenschaft und der Politik oder der Wissenschaft und dem Journalismus. Typische Fragen in diesem Gegenstandsbereich sind: Wie und unter welchen Bedingungen entsteht aus einer wissenschaftlichen Entdeckung eine Innovation? Wie läuft wissenschaftliche Politikberatung ab? Wie beeinflussen Wirtschaft und Politik die Wissenschaft und wann ist das problematisch? Nach welchen Kriterien greifen Journalisten wissenschaftliche Erkenntnisse in der Medienberichterstattung auf? Woher kommt Wissenschaftsfeindlichkeit und wie kann gesellschaftliches Vertrauen in Wissenschaft gestärkt werden?

Nach dem Besuch von Lehrveranstaltungen im Gegenstandsbereich „Wissenschaft in der Gesellschaft“ können Studierende die Handlungsziele und Handlungsrestriktionen von Akteuren in unterschiedlichen Gesellschaftsbereichen verstehen und einschätzen. Dies soll sie im Berufsleben in die Lage versetzen, die unterschiedlichen Perspektiven von Kommunikations- und Handlungspartnern in Transferprozessen einzunehmen und kompetent an verschiedenen gesellschaftlichen Schnittstellen zur Forschung zu agieren.

Gegenstandsbereich 3: Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten

Die Lehrveranstaltungen im Gegenstandsbereich geben Einblicke in aktuelle Debatten zu gesellschaftlichen Großthemen wie Nachhaltigkeit, Digitalisierung/Künstliche Intelligenz oder Geschlechtergerechtigkeit/soziale Gerechtigkeit/Bildungschancen. Öffentliche Debatten mit komplexen Herausforderungen verlaufen häufig polarisiert und begünstigen Vereinfachungen, Diffamierungen oder ideologisches Denken. Dies kann sachgerechte gesellschaftliche Lösungsfindungsprozesse erheblich erschweren und Menschen vom politischen Prozess sowie von der Wissenschaft entfremden. Auseinandersetzungen um eine nachhaltige Entwicklung sind hiervon in besonderer Weise betroffen, weil sie eine besondere Breite wissenschaftlichen und technologischen Wissens berühren – dies sowohl bei den Problemdiagnosen (z. B. Verlust der Biodiversität, Klimawandel, Ressourcenverbrauch) als auch bei der Entwicklung von Lösungsoptionen (z. B. Naturschutz, CCS, Kreislaufwirtschaft).

Durch den Besuch von Lehrveranstaltungen im Gegenstandsbereich „Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten“ sollen Studierende im Umgang mit Sachdebatten anwendungsorientiert geschult werden – im Austausch von Argumenten, im Umgang mit eigenen Vorurteilen, im Umgang mit widersprüchlichen Informationen usw. Sie erfahren, dass Sachdebatte häufig tiefer und differenzierter geführt werden können als das in Teilen der Öffentlichkeit häufig der Fall ist. Dies soll sie befähigen, sich auch im Berufsleben möglichst unabhängig von eigenen Vorurteilen und offen für differenzierte und faktenreiche Argumente sich mit konkreten Sachfragen zu beschäftigen.

Ergänzungsleistungen:

Es können auch weitere LP (Ergänzungsleistungen) im Umfang von höchstens 12 LP aus dem Begleitstudienangebot erworben werden (siehe Satzung Begleitstudium WTG § 7). § 4 und § 5 der Satzung bleiben davon unberührt. Diese Ergänzungsleistungen gehen nicht in die Festsetzung der Gesamtnote des Begleitstudiums ein. Auf Antrag der*des Teilnehmenden werden die Ergänzungsleistungen in das Zeugnis des Begleitstudiums aufgenommen und als solche gekennzeichnet. Ergänzungsleistungen werden mit den nach § 9 vorgesehenen Noten gelistet.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Gesamtnote des Begleitstudiums errechnet sich als ein mit Leistungspunkten gewichteter Durchschnitt der Noten der Prüfungsleistungen, die in der Vertiefungseinheit erbracht wurden.

Anmerkungen

Klimawandel, Biodiversitätskrise und Antibiotikaresistenzen, Künstliche Intelligenz, Carbon Capture and Storage und Genschere – Wissenschaft und Technologie können zur Diagnose und Bewältigung zahlreicher gesellschaftlicher Probleme und globaler Herausforderungen beitragen. Inwieweit wissenschaftliche Ergebnisse in Politik und Gesellschaft Berücksichtigung finden, hängt von zahlreichen Faktoren ab, etwa vom Verständnis und Vertrauen der Menschen, von wahrgenommenen Chancen und Risiken von ethischen, sozialen oder juristischen Aspekten usw.

Damit Studierende sich als Entscheidungstragende von morgen mit ihren Sachkenntnissen konstruktiv an der Lösung gesellschaftlicher und globaler Herausforderungen beteiligen können, möchten wir sie befähigen, an den Schnittstellen zwischen Wissenschaft, Wirtschaft und Politik kompetent und reflektiert zu navigieren.

Dazu erwerben sie im Begleitstudium Grundwissen über die Wechselwirkungen zwischen Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft.

Sie lernen

- wie verlässliches wissenschaftliches Wissen entstehen kann,
 - wie gesellschaftliche Erwartungen und Ansprüche wissenschaftliche Forschung beeinflussen
- und
- wie wissenschaftliches Wissen gesellschaftlich aufgegriffen, diskutiert und verwertet wird.

Zu diesen Fragestellungen integriert das Begleitstudium grundlegende Erkenntnisse aus der Psychologie, der Philosophie, Wirtschafts-, Sozial- und Kulturwissenschaft.

Nach dem Abschluss des Begleitstudiums können die Studierenden die Inhalte ihres Fachstudiums in einen weiteren gesellschaftlichen Kontext einordnen. Dies bildet die Grundlage dafür, dass sie als Entscheidungsträger von morgen kompetent und reflektiert an den Schnittstellen zwischen Wissenschaft und verschiedenen Gesellschaftsbereichen – wie der Politik, der Wirtschaft oder dem Journalismus – navigieren und sich versiert etwa in Innovationsprozesse, öffentliche Debatten oder die politische Entscheidungsfindung einbringen.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand setzt sich aus der Stundenanzahl von Grundlagen- und Vertiefungseinheit zusammen:

- Grundlageneinheit ca. 120 h
- Vertiefungseinheit ca. 390 h
- > Summe: ca. 510 h

In Form von Ergänzungsleistungen können bis zu ca. 390 h Arbeitsaufwand hinzukommen.

Empfehlungen

Es wird empfohlen, das Begleitstudium in drei oder mehr Semestern zu absolvieren und mit der Ringvorlesung des Begleitstudiums Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft im Sommersemester zu beginnen. Alternativ kann im Wintersemester mit dem Besuch des Grundlagenseminars begonnen werden und anschließend im Sommersemester die Ringvorlesung besucht werden. Parallel können bereits Veranstaltungen aus der Vertiefungseinheit absolviert werden.

Es wird zudem empfohlen, in der Vertiefungseinheit aus jedem der drei Gegenstandsbereiche Veranstaltungen zu absolvieren.

Lehr- und Lernformen

- Vorlesungen
- Seminare/Projektseminare
- Workshops

M

7.14 Modul: Bioelektrische Signale [M-ETIT-100549]

Verantwortung: Dr.-Ing. Axel Loewe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101956	Bioelektrische Signale	3 LP	Loewe

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 90 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden verstehen die Physiologie der Bioelektrizität und können ihre grundlegenden Phänomene beschreiben und mathematisch modellieren. Die Studierenden können die mathematischen Modell in Programmcode umsetzen und nutzen. Sie können den Weg zu personalisierten Modellen des menschlichen Körpers beschreiben und algorithmisch umsetzen. Die Studierenden wissen, wie bioelektrische Signale entstehen, wie man sie messen und für die Diagnose in der Medizin auswerten kann.

Inhalt

Die Lehrveranstaltung beschäftigt sich mit der Entstehung von elektrischen Signalen im Körper und den Möglichkeiten, wie diese gemessen und interpretiert werden können. Diese Inhalte werden sowohl auf Grundlage der physiologischen Prozesse, als auch anhand von mathematischen Modellen erläutert und umgesetzt. Die mathematischen Modelle werden in Matlab-Übungsaufgaben implementiert und angewendet. Im Einzelnen werden folgende Themen behandelt:

- Zellmembranen und Ionenkanäle
- Elektrophysiologie der Zelle & Hodgkin-Huxley-Modell
- Ausbreitung von Aktionspotentialen
- Numerische Feldberechnung im menschlichen Körper
- Messung bioelektrischer Signale
- Elektrokardiographie und Elektrographie, Elektromyographie und Neurographie
- Elektroenzephalogramm, Elektrokortigogramm und Evozierte Potentiale, Magnetoenzephalogramm und Magnetokardiogramm

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung. Voraussetzung zur Teilnahme an der schriftlichen Prüfung ist die Abgabe der Workshopaufgaben. Bei sehr guter mündlicher Diskussion der Workshopaufgaben können für jeden der beiden Workshopteile jeweils 5 Punkte für die Klausur erworben werden (von 100). Die Bonuspunkte finden nur bei bestandener Prüfung Berücksichtigung. Bonuspunkte verfallen nicht und bleiben für eventuell zu einem späteren Zeitpunkt absolvierte Prüfungsleistungen erhalten. Die abschließende Bewertung der Bonusleistung erfolgt durch den Prüfenden und wird nachweisbar dokumentiert.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit Vorlesung: $8 * 1,5h = 12h$

Vor-/Nachbereitung Vorlesung: $8 * 1h = 8h$

Workshopaufgaben: $20h + 15h = 35h$

Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 35h

Insgesamt: 90h

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Signalverarbeitung und Physiologie sind hilfreich.

Grundlagen zu linearen elektrischen Netzen, Fouriertransformation sowie Differentialgleichungen und linearen Gleichungssystemen und numerischen Lösungsverfahren

M

7.15 Modul: BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V [M-MACH-105484]

Verantwortung:	Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111069	BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V	4 LP	Guber, Rajabi

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (20 min)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierende beherrschen die Grundlagen der Mikrofluidik. Sie sind in der Lage, mikrofluidische Systeme anwendungsgerecht zu entwickeln, zu fertigen und zu testen. Sie beherrschen die Anwendungen wie Lab-on-Chip, Organ-on-Chip, Body-on-Chip.

Inhalt

Einführung in mikrotechnischen Fertigungsverfahren und Biomaterialien. Ausführliche Anwendungsbeispiele aus den Bereichen Lab-on-Chip, Organ-on-Chip und Body-on-Chip.

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 19 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.16 Modul: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin I [M-MACH-100489]

Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-100966	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin I	4 LP	Guber

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (75 min)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Im Rahmen der Vorlesung wird zunächst auf die relevanten mikrotechnischen Fertigungsmethoden eingegangen und anschließend werden ausgewählte biomedizinische Anwendungen vorgestellt, da der zunehmende Einsatz von Mikrostrukturen und Mikrosystemen in den Life-Sciences und der Medizin zu verbesserten medizintechnischen Produkten, Instrumentarien sowie Operations- und Analysesystemen führt.

Inhalt

Einführung in die verschiedenen mikrotechnischen Fertigungsverfahren: LIGA, Zerspanen, Silizium-Mikrotechnik, Laser-Mikromaterialbearbeitung, μ EDM-Technik, Elektrochemisches Metallätzen
 Biomaterialien, Sterilisationsverfahren.
 Beispiele aus dem Life-Science-Bereich: mikrofluidische Grundstrukturen: Mikrokanäle, Mikrofilter, Mikrovermischer, Mikropumpen- und Mikroventile, Mikro- und Nanotiterplatten, Mikroanalysesysteme (μ TAS), Lab-on-Chip-Anwendungen.

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 20 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.17 Modul: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin II [M-MACH-100490]

Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-100967	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin II	4 LP	Guber

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (75 min)

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Im Rahmen der Vorlesung werden zunächst auf die relevanten mikrotechnischen Fertigungsmethoden kurz umrissen und anschließend werden ausgewählte biomedizinische Anwendungen vorgestellt, da der zunehmende Einsatz von Mikrostrukturen und Mikrosystemen in den Life-Sciences und der Medizin zu verbesserten medizintechnischen Produkten, Instrumentarien sowie Operations- und Analysesystemen führt.

Inhalt

Einsatzbeispiele aus den Life-Sciences und der Medizin: Mikrofluidische Systeme:
 Lab-CD, Proteinkristallisation,
 Microarray, BioChips
 Tissue Engineering
 Biohybride Zell-Chip-Systeme
 Drug Delivery Systeme
 Mikroverfahrenstechnik, Mikroreaktoren
 Mikrofluidische Messzellen für FTIR-spektroskopische Untersuchungen
 in der Mikroverfahrenstechnik und in der Biologie
 Mikrosystemtechnik für Anästhesie, Intensivmedizin (Monitoring)
 und Infusionstherapie
 Atemgas-Analyse / Atemluft-Diagnostik
 Neurobionik / Neuroprothetik
 Nano-Chirurgie

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 20 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

Buess, G.: Operationslehre in der endoskopischen Chirurgie, Band I und II;
 Springer-Verlag, 1994

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

M

7.18 Modul: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin III [M-MACH-100491]

Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-100968	BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin III	4 LP	Guber

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (75 min)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Im Rahmen der Vorlesung werden zunächst die relevanten mikrotechnischen Fertigungsmethoden umrissen und anschließend werden ausgewählte biomedizinische Anwendungen vorgestellt, da der zunehmende Einsatz von Mikrostrukturen und Mikrosystemen in den Life-Sciences und der Medizin zu verbesserten medizintechnischen Produkten, Instrumentarien sowie Operations- und Analysesystemen führt.

Inhalt

Einsatzbeispiele aus dem Bereich der operativen Minimal Invasiven Therapie (MIT):
 Minimal Invasive Chirurgie (MIC)
 Neurochirurgie / Neuroendoskopie
 Interventionelle Kardiologie / Interventionelle Gefäßtherapie
 NOTES
 Operationsroboter und Endosysteme
 Zulassung von Medizinprodukten (Medizinproduktgesetz)
 und Qualitätsmanagement

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 20 Stunden
 Präsenz: 21 Stunden
 Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden
 Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

Buess, G.: Operationslehre in der endoskopischen Chirurgie, Band I und II; Springer-Verlag, 1994

M. Madou
 Fundamentals of Microfabrication

M

7.19 Modul: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin IV [M-MACH-105483]

Verantwortung:	Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-106877	BioMEMS-Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin IV	4 LP	Ahrens, Guber

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (20 min)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden lernen ausgewählte Anwendungsbereiche der Life-Sciences kennen. Sie können neuartige Produkte für verschiedene Anwendungsfelder der Life-Sciences konzipieren, entwickeln sowie auch fertigungstechnisch umsetzen.

Inhalt

Beispiele aus dem Life-Science-Bereich: Biosensorik, mikrofluidische Grundstrukturen und Systeme, Mikromontage, medizinische Implantate, Mikroverfahrenstechnik, Optofluidik, Medizinproduktegesetz.

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 19 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.20 Modul: Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage [M-ETIT-105616]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Laurent Schmalen
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-111244	Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage	3 LP	Schmalen

Erfolgskontrolle(n)

The exam is held as an oral exam of approx. 20 min.

Qualifikationsziele

The students are able to analyse and assess problems of algebraic channel coding. They can apply methods of algebraic coding theory in the context of communication systems for data transmission and data storage and are able to assess their implementation. Additionally, they will get knowledge to current research topics and research results.

Inhalt

This course focuses on the formal and mathematical basics for the design of coding schemes in digital communication systems. These include schemes for data transmission, data storage and networking. The course starts by introducing the necessary fundamentals of algebra which are then used to derive codes for different applications. Besides codes that are important for data transmission applications, e.g., BCH and Reed-Solomon-Codes, we also investigate codes for the efficient storage and reconstruction of data in distributed systems (locally repairable codes) and codes that increase the throughput in computer networks (network codes). Real applications are always given to discuss practical aspects and implementations of these coding schemes. Many of these applications are illustrated by example code in software (python/MATLAB).

Zusammensetzung der Modulnote

Grade of the module corresponds to the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

1. Attendance to the lecture: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
2. Preparation and review: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
3. Preparation for the exam: included in preparation and review
4. In total: $90 \text{ h} = 3 \text{ LP}$

Empfehlungen

Knowledge of basic engineering as well as basic knowledge of communications engineering.

Previous attendance of the lectures "Communication Engineering I" and "Probability Theory" is recommended.

M

7.21 Modul: Communication Systems and Protocols [M-ETIT-100539]

Verantwortung: Dr.-Ing. Jens Becker
Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte
5

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Englisch

Level
4

Version
1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101938	Communication Systems and Protocols	5 LP	Becker, Becker

Erfolgskontrolle(n)

The examination consists of a written examination of 120 min.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The students are able to:

- know basic communication systems and to name them
- categorize different communication systems in regards to possible constraints
- name basic mechanisms of communication systems
- carry out these mechanisms
- choose valid mechanisms suitable under given constraints
- design a communication system adhering to constraints, specifications and be able to choose suitable methods, components, and subsystems
- know current communication systems and know about their properties, mechanisms and application.

Inhalt

The lecture will present the physical and technical basics for the design and construction of communication systems. Procedures and technical implementations for communication between electronic devices are presented. This includes, among other things, modulation methods, line model, arbitration, synchronization mechanisms, error correction mechanisms, multiplexing, communication systems, bus systems and on-chip communication. On the basis of selected practical examples, the application of the lecture contents in real systems is demonstrated.

- Information: Definition, Representation, Communication
- Physics: Media, Signals, Mathematical Descriptions, Line Coupling & Termination, AD Conversion & Sampling, Line Codes, Modulation
- Data Transmission: Definition & Requirements, Transmission Channels, MultiUse of Channels, Multiplexing, Multiple Senders (Arbitration), Multiple Receivers (Addressing), Classification, Interfaces
- Bus Systems: Definitions, Protocols, Transmission of Dataframes, Classification
- Error Protection: Fundamentals, Errors, Error Detection/Correction: Error Handling
- Topologies: physical, logical, examples
- Networks: networks vs. busses, structure, Network specific topologies, routing, OSI Model, TCP/IP, Ethernet
- Classification of Com.Systems
- Real World Systems: Automotive Busses, PC Busses, Field Busses, Networks

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. Attendance in 15 lectures an 7 exercises: 33 h
 2. Preparation / follow-up: 66 h (2 h per unit)
 3. Preparation of and attendance in examination: 24 h + 2 h
- A total of 125 h = 5 LP

M

7.22 Modul: Communications Engineering Laboratory [M-ETIT-107136]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/English	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-114159	Communications Engineering Laboratory	6 LP	Jäkel

Erfolgskontrolle(n)

The examination consists of the participation in the experiments and an oral examination. The overall impression is rated.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students are able to apply methods of signal processing and communications engineering in the implementation of communication systems.

They are able to carry out communications engineering calculations and use the tools required for simulations methodically and appropriately. This enables students to classify the components involved in a communication system in terms of their performance and to understand their interaction in an overall system.

Inhalt

The practical course consists of 11 experiments and covers the following topics:

Introduction to Python, DFT, the sampling theorem, filter design and multirate filters, stochastic signals, digital modulation methods, source coding, channel coding, GNU Radio and Software Defined Radio, OFDM, synchronization algorithms and optimization.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade results of the participation in the experiments and an oral examination. Details will be given during the lecture.

Anmerkungen

Attendance is compulsory during all laboratory sessions, including the introductory session. Compulsory attendance is necessary both for carrying out the work in the team on site and for the practical teaching of techniques and skills that cannot be learned in pure self-study

Arbeitsaufwand

- Attendance time practical course: $11 * 4 \text{ h} = 44 \text{ h}$
 - Lecture preparation and follow-up: $11 * 8 \text{ h} = 88 \text{ h}$
 - Exam preparation and attendance of exam: 48 h
- Total: 180 h

Empfehlungen

Previous attendance of the lectures "Signals and Systems" and "Communications Engineering I".

M

7.23 Modul: Computational Intelligence [M-MACH-105296]

- Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Ralf Mikut
apl. Prof. Dr. Markus Reischl
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach
Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105314	Computational Intelligence	4 LP	Meisenbacher, Mikut, Reischl

Erfolgskontrolle(n)

siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können die grundlegenden Methoden der Computational Intelligence (Fuzzy-Logik, Künstliche Neuronale Netze, Evolutionäre Algorithmen) zielgerichtet und effizient zur Anwendung bringen. Sie beherrschen sowohl die wichtigsten mathematischen Methoden als auch den Transfer zu praktischen Anwendungsfällen.

Inhalt

- Begriff Computational Intelligence, Anwendungsgebiete und -beispiele
- Fuzzy Logik: Fuzzy-Mengen; Fuzzifizierung und Zugehörigkeitsfunktionen; Inferenz: T-Normen und -Konormen, Operatoren, Prämissenauswertung, Aktivierung, Akkumulation; Defuzzifizierung, Reglerstrukturen für Fuzzy-Regler
- Künstliche Neuronale Netze: Biologie neuronaler Netze, Neuronen, Multi-Layer-Perceptrons, Radiale-Basis-Funktionen, Kohonen-Karten, Lernverfahren (Backpropagation, Levenberg-Marquardt)
- Evolutionäre Algorithmen: Basisalgorithmus, Genetische Algorithmen und Evolutionsstrategien, Evolutionärer Algorithmus GLEAM, Einbindung lokaler Suchverfahren, Memetische Algorithmen, Anwendungsbeispiele
- Deep Learning: Geschichte, Architekturen, Trainingsstrategien, Interpretierbarkeit und Erklärbarkeit, Anwendungen

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand beträgt ca. 120 Zeitstunden, entsprechend 4 Leistungspunkten.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.24 Modul: Cyber-Physical Modeling [M-ETIT-106953]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Mike Barth Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113908	Cyber-Physical Modeling	6 LP	Barth, Hohmann

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in the form of a written examination lasting 90 min.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students are familiar with the concepts of Cyber-Physical System.
- Students understand the need for advanced methods and services in the field of automation.
- Students can validate different information models and ontologies for their applicability in CPS.
- Students will be able to model data, information and knowledge or extract them from existing systems.
- The students know suitable modeling tools and their application.
- The students understand the general model concept as well as the characteristics of physical and data-based modeling and can describe their differences.
- They can structure complex systems and systematically analyze dependencies of subsystems.
- They can explain the general procedure of physical and data-based modeling, apply it to technical systems, and analyze the results.
- They can apply causal and non-causal modeling approaches and distinguish between them.
- Students have gained an understanding of generalized, cross-domain, physical relationships and can develop models for electrical, mechanical, pneumatic and hydraulic systems.
- They can describe the relationship between generalized, cross-domain, physical models and basic procedures of physical-based control and explain their advantages / limitations based on basic knowledge of control engineering.
- The students can estimate and judge the effects of disturbances and real conditions on the identification results.

Inhalt

This course aims at engineering students that focus on a system-based engineering curriculum, including architectures, modeling & simulation for Cyber Physical Systems. The module is designed to teach students the theoretical and practical aspects of Digital Twins and their interconnection with their physical counterpart. It encompasses fundamental topics along the complete process of modeling technical systems. For this purpose, it includes the conception and construction of digital twins including their model components. In terms of modeling and simulation of physical systems, two major areas will be covered: On the one hand, physical-based modeling techniques which derive formal model equations based on analyzing the physical first-principles of technical systems. This includes, inter alia, generalized equivalent circuits, bond graphs, port-Hamiltonian systems, variational analysis (Euler-Lagrange of the first kind). Selected topics of physical-based control methods will also be briefly introduced to integrate the complete physical control design in the wider control context and highlight its possible benefits. On the other hand, data-based identification techniques will be covered which are used to identify concrete model parameters for a given technical system from experimental data sets. When combining the identification with an initial, non-physical, structural set up of model equations, the complete process is often referred to as data-based modeling or black-box modeling. Both modeling areas base on available information about the physical system which is structured in Meta- and Information-Models. Examples that are covered in this lecture are Metamodels, e.g. AutomationML or the asset administration shell principles. Also, semantic web principles and ontologies will be part of the lecture content.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

1. attendance in lectures an exercise: 3+1 SWS (60 h)
2. pre-/postprocessing of the lecture (90 h)
3. preparation of and attendance in the exam: (30 h)

A total of 180 h = 6 CR

Empfehlungen

Interest in Modeling and Simulation of modern Cyber-Physical Systems in combination with concepts of digital twins, system architectures and Co-Simulation.

Sound understanding of engineering mechanics, electrical, mechatronic systems / physics / Software-Engineering should be fulfilled to successfully attend the lecture, exercise tasks / case studies, and exam.

M

7.25 Modul: Das Arbeitsfeld des Ingenieurs [M-MACH-102755]

Verantwortung:	Prof. Dr. Martin Doppelbauer Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
Bestandteil von:	Überfachliche Qualifikationen (Pflichtbestandteil)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
2	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105721	Das Arbeitsfeld des Ingenieurs	2 LP	Doppelbauer, Geimer

Erfolgskontrolle(n)

Studienleistung: schriftlicher Test

Dauer 60 Minuten

Bewertung: bestanden / nicht bestanden

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden kennen die typischen Merkmale eines industriell oder gewerblich geprägten Arbeitsumfelds.
- Sie verstehen die Wirkungsweise von in Unternehmen üblichen Strukturen und den Zweck der wichtigsten unternehmerischen Prozesse.
- Sie können den Einfluss rechtlicher Rahmenbedingungen auf ihre Arbeit einschätzen.

Inhalt

- 1. Organisation von Unternehmen**
Aufbauorganisation, Organisationseinheiten, Führungsstruktur, Organigramme, Projektorganisation, Verhältnis Vorgesetzter / Mitarbeiter, Vorstand / Geschäftsführung, Aufsichtsrat / Verwaltungsrat / Beirat
- 2. Projektmanagement**
Definition Projekt, Projektleiter, Projektteam, Hauptprozesse, Nebenprozesse
- 3. Personalentwicklung**
Bewerbungen, Einstiegsprogramme, Fach- und Führungslaufbahn, Karrierewege im Unternehmen, individuelle Karriereplanung, Aufgaben von HR, Personalbedarfsplanung, Fach- und Führungstrainings, Training-on-the-Job, Personalführungsinstrumente, Personalgespräche / Zielvereinbarungen
- 4. Terminplanung**
Methoden zur detaillierten Terminplanung, Netzpläne, Kritischer Pfad, Gantt-Diagramme, Meilensteine
- 5. Entwicklungsprozess**
Forschung, Vorentwicklung, Serienentwicklung, Produktmarketing, V-Modell, SPALTEN-Modell, Lastenhefte, Pflichtenhefte, Aufgabenklärung, Konzept, Entwurf, Ausarbeitung, Validierung, Verifikation, Dokumentation, FMEA
- 6. Normen und Gesetze**
Bedeutung von Normen, deutsche und internationale Normensysteme, Normengremien, Zertifizierung
- 7. Betriebsrecht**
Gesundheitsschutz, Arbeitssicherheit, Umweltschutz, Produkthaftung, Patente
- 8. Kalkulation / Ergebnisrechnung**
Auftrags- und Projektkalkulation, Stückkosten, Zielkosten, Kostenstellenrechnung, Stundenschreibung, Stundensätze, Anlagenrechnung, Gewinn- und Verlustrechnung
- 9. Governance**
Governance-Prinzipien (Rechenschaftspflicht, Verantwortlichkeit, Transparenz, Fairness), technisch / inhaltliche Führung, Kaufmännische und verwaltungsmäßige Führung, Reviews, Boards, Audits, Betriebliche Mitbestimmung, Korruptionsprävention (Compliance)

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 15 Stunden

Vor- / Nachbereitung: 15 Stunden

Test und Testvorbereitung: 30 Stunden

Gesamtaufwand: 60 Stunden = 2 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.26 Modul: Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving [M-MACH-106926]

Verantwortung:	Dr.-Ing. Maximilian Naumann apl. Prof. Dr. Moritz Werling
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113597	Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving	6 LP	Naumann, Werling

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, Dauer 60 Minuten.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Nach erfolgreicher Teilnahme an der Veranstaltung sind die Studierenden mit grundlegenden und modernen Methoden der Fahrerunterstützung, Entscheidungsfindung und Bewegungsplanung im Bereich des automatisierten Fahrens vertraut. Sie lernen, wie intelligente Systeme entwickelt werden, um in Echtzeit sichere und verlässliche Entscheidungen zu treffen. Die Teilnehmer sind in der Lage, komplexe Szenarien und Fahrumgebungen zu analysieren und darauf aufbauend algorithmische Lösungen zu entwickeln. Außerdem erwerben sie die Fähigkeiten, diese Methoden theoretisch zu analysieren, praktisch als Software umzusetzen und auf aktuelle Problemstellungen der Fahrzeugautomatisierung anzuwenden.

Inhalt

Das automatisierte Fahren entwickelt sich rasch von grundlegenden Assistenzsystemen wie ABS und ESP hin zu fortschrittlichen autonomen Systemen, die unsere Interaktion mit Fahrzeugen grundlegend verändern werden. Die Zukunft des Fahrens liegt in der nahtlosen Integration fortschrittlicher Technologien, die Aufgaben wie Lenken, Bremsen und Beschleunigen übernehmen und neue Maßstäbe für Sicherheit und Komfort setzen.

Dieser Kurs beleuchtet den spannenden Übergang von der Fahrerunterstützung zur vollständigen Fahrzeugautomatisierung und legt den Schwerpunkt darauf, wie intelligente Systeme in der Lage sind, in Echtzeit Entscheidungen zu treffen, um ein reibungsloses, sicheres und vorhersehbares Fahren auch in komplexen, unsicheren Umgebungen zu gewährleisten. Dabei werden KI-gestützte Techniken wie Reinforcement Learning und Imitation Learning eingeführt, die für die Verbesserung der Entscheidungsfähigkeit entscheidend sind. Wenn Sie sich für modernste Fahrzeugtechnologie begeistern und verstehen möchten, wie die Fahrzeuge von morgen denken, planen und navigieren werden, bietet Ihnen dieser Kurs die Werkzeuge, um in die Welt des autonomen Fahrens einzutauchen.

Arbeitsaufwand

180 Stunden

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse der Regelungstechnik und Systemtheorie sollten aus "Mess- und Regeltechnik" oder aus anderen Vorlesungen vorhanden sein.

M

7.27 Modul: Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen [M-INFO-105753]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Rainer Stiefelhagen

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-111491	Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen	3 LP	Stiefelhagen

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Studierende bekommen ein Verständnis der Grundlagen und Lernmethoden sowie fortgeschrittener Modellarchitekturen von Deep Learning Verfahren und ihren Anwendungen in der Bildverarbeitung (Computer Vision).

Studierende sind in der Lage, Deep Learning Verfahren für ausgewählte Aufgabenstellungen der Bildverarbeitung anzuwenden.

Inhalt

In den letzten Jahren wurden im Bereich des Bildverstehens (Computer Vision) beeindruckende Fortschritte erzielt. Diese wurden zu einem großen Teil durch die Wiederentdeckung und Weiterentwicklung sogenannter Deep-Learning-Verfahren (insbesondere die Nutzung von Convolutional Neuronalen Netzen) ermöglicht. Deep Learning Verfahren stellen derzeit den Stand der Technik für viele Anwendungsbereiche des Bildverstehens dar.

Die Vorlesung behandelt die Grundlagen, fortgeschrittene Netzarchitekturen und Lernverfahren für Anwendungen im Bereich Computer Vision. Es werden unter anderem folgende Themen behandelt:

- Einführung in Deep Learning
- Convolutional Neuronale Netze (CNN): Grundlagen und Hintergrund
- Grundlegende Architekturen und Lernverfahren für CNNs
- Objekterkennung mit CNNs
- Bildsegmentierung mit CNNs
- Rekurrente Neuronale Netze
- Erzeugen von Bildbeschreibungen (Image Captioning)
- Beantworten von Fragen zu Bildinhalten (Visual Question Answering)
- Generative Adversariale Neuronale Netze (GANs) und Anwendungen
- Deep Learning Frameworks und Tools

Anmerkungen

Die Lehrveranstaltung findet teilweise in Deutsch und Englisch statt.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$

2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$

3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 30 h

Insgesamt: 90 h = 3 LP

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Mustererkennung, wie sie im Stammmodul Kognitive Systeme vermittelt werden, werden vorausgesetzt.

M

7.28 Modul: Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen [M-INFO-105755]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Rainer Stiefelhagen

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	3

Pflichtbestandteile			
T-INFO-111494	Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen	3 LP	Stiefelhagen

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Studierende bekommen ein Verständnis der fortgeschrittenen Deep Learning Verfahren und Aufgabenstellungen insb. im Hinblick auf ihre Anwendungen in der Bildverarbeitung (Computer Vision). Studierende sind in der Lage, Deep Learning Verfahren für spezielle Aufgabenstellungen, wie Lernen mit wenig Trainingsdaten, Änderungen der Datendomäne oder Unsicherheitsbestimmung anzuwenden.

Inhalt

Tiefe faltende neuronale Netze (engl. Convolutional Neural Networks, CNNs) erzielen exzellente Ergebnisse in vielen Bereichen der Computer Vision, haben jedoch bei realen Anwendungen mit Herausforderungen zu kämpfen, wie die Abhängigkeit von kostspielig annotierten Trainingsdaten, hohe Rechenleistung oder schwere Nachvollziehbarkeit der Entscheidungswege. Während die Entwicklung der Erkennungsalgorithmen für lange Zeit primär von hohen Erkennungsraten auf großen und sauber annotierten Datensätzen getrieben waren, gewinnen heute anwendungsrelevante Ziele, wie Lernen mit wenig Trainingsdaten, Erklärbarkeit, Unsicherheitsschätzung oder Domänenadaption zunehmend an Bedeutung.

Die Vorlesung behandelt fortgeschrittene Netzarchitekturen, Lernverfahren und Forschungsgebiete im Bereich Deep Learning für Computer Vision. Es werden unter anderem folgende Themen behandelt:

- Überblick Deep Learning, Faltende Neuronale Netze (CNN), Probleme moderner Architekturen
- Interpretierbarkeit und Erklärbarkeit der CNNs
- Unsicherheit in Deep Learning
- Lernen mit wenig Trainingsdaten
- Effiziente Architekturen
- Fortgeschrittene Architekturen (Transformer, Graph Neural Networks)
- Synergien von Computer Vision und Sprachmodellen
- Generative Adversarial Networks (GANs)
- Kontinuierliches Lernen

Arbeitsaufwand

Besuch der Vorlesungen: ca. 20 Stunden

Vor- und Nachbereitung der Vorlesung: ca. 30 Stunden

Klausurvorbereitung: ca. 40 h

Summe: ca. 90 Stunden

Empfehlungen

Kenntnisse zu Deep Learning Grundlagen werden vorausgesetzt.

M

7.29 Modul: Deep Learning und Neuronale Netze [M-INFO-104460]**Verantwortung:** Prof. Dr. Jan Niehues**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
6**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Englisch**Level**
4**Version**
1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-109124	Deep Learning und Neuronale Netze	6 LP	Niehues

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

- Students will learn about the structure and function of different types of neural networks.
- Students should learn the methods for training the various networks and their application to problems.
- Students should learn the areas of application of the different types of networks.
- Given a concrete scenario, students should be able to select the appropriate type of neural network.

Inhalt

This module introduces the use of neural networks for the solution of solving various problems in the field of machine learning, such as classification, prediction, control or inference. or inference. Different types of neural networks are covered and their areas of application are illustrated using examples.

Arbeitsaufwand

180h.

Empfehlungen

Prior successful completion of the core module "Cognitive Systems" is recommended.

M

7.30 Modul: Design analoger Schaltkreise [M-ETIT-100466]

Verantwortung: Prof. Dr. Ivan Peric
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100973	Design analoger Schaltkreise	4 LP	Peric

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamprüfung (**20 Minuten**).

Voraussetzungen

Zulassung zur mündlichen Prüfung erst nach Vorlage eines schriftlichen Protokolls mit den Ergebnissen der Übungsaufgaben.

Qualifikationsziele

Die Studentinnen und Studenten haben Kenntnisse über Funktion und Arbeitsbereiche von bipolaren- und Feldeffekttransistoren. Sie sind in der Lage, die notwendigen Designschritte für analoge Verstärkerschaltungen und den Aufbau von Bias-Schaltungen, Stromquellen und Stromspiegeln durchzuführen. Mit den Kenntnissen über Frequenzgang und Stabilität können Sie Designs von mehrstufigen integrierten Verstärkern optimieren. Die Studierenden haben Kenntnisse über das Entstehen von Rauschen und den Rauschquellen in integrierten Schaltungen. Die Kenntnisse der wichtigsten Designregeln für den Entwurf von analogen integrierten Schaltungen und das Erlernen der einzelnen Schritte für das Design eines integrierten Verstärkers unter Verwendung des "Cadence Virtuoso Design Environment" bilden eine gute Basis für das Verständnis von hochintegrierten Bauelementen und können gut in andere Bereiche des Studiums übertragen werden.

Inhalt

Frequenzverhalten, Rückkopplung und Stabilitätskriterien werden durch einfache Beispiele erklärt.

Aufbau von ein- und mehrstufigen Verstärkern in einer modernen CMOS oder BiCMOS Technologie wird erklärt, beginnend von einfacheren Schaltungen wie der Common-Source-Verstärker bis hin zu mehrstufigen Differenzverstärkern. Dimensionierung von Transistoren und deren Strömen wird besprochen, so dass die Schaltungen typische Spezifikationen wie Bandbreite bei einer Kapazitiven Last, Eingangsimpedanz, Rauschen, Stabilität erfüllen. Die Eigenschaften von intergerierten SiGe bipolaren- und Feldeffektelementen werden analysiert und gegenübergestellt. Weitere Schaltungen wie Strom- und Spannungsreferenzen, Oszillatoren, einfache ADCs werden beschrieben. Mechanismen die Rauschen verursachen werden erklärt. Schaltungen werden mithilfe von "Cadence Virtuoso Design Environment" in einer modernen 65nm CMOS Technologie entworfen. Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Notenbildung ergibt sich aus der mündlichen Prüfung. Zulassung zur Prüfung erst nach Vorlage eines schriftlichen Protokolls mit den Ergebnissen der Übungsaufgaben.

Anmerkungen

Wird ab WiSe 25/26 auf Englisch angeboten.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in Vorlesungen im Wintersemester 18 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigem 24 h
3. Prüfungsvorbereitung 48 h
4. Präsenzzeit in Übungen im Wintersemester 18h

M

7.31 Modul: Design digitaler Schaltkreise [M-ETIT-100473]

Verantwortung: Prof. Dr. Ivan Peric
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100974	Design digitaler Schaltkreise	4 LP	Peric

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten).

Voraussetzungen

Zulassung zur mündlichen Prüfung erst nach Vorlage eines schriftlichen Protokolls mit den Ergebnissen der Übungsaufgaben.

Qualifikationsziele

Die Studentinnen und Studenten haben Kenntnisse über Aufbau von logischen Grundelementen und über das statische und das dynamische Verhalten von Gattern. Die Studierenden besitzen grundlegendes Wissen über Funktion und Aufbau von PLL-Schaltungen und haben Kenntnisse über den Aufbau von flüchtigen und nichtflüchtigen integrierten Speicherzellen. Sie sind in der Lage einfache digitale Schaltungen in HDL-Sprachen zu beschreiben und haben Grundkenntnisse in Tools für digitale Synthese.

Inhalt

In der Vorlesung werden digitale integrierte Halbleiterschaltungen behandelt. Neben den Grundlagen der Feldeffekttransistoren werden der CMOS-Inverter und komplexere digitalen Schaltungen besprochen. Ein wesentlicher Bestandteil der Vorlesung ist das Design digitaler Schaltungen in einer modernen 65nm CMOS Technologie mithilfe von Software Tools wie „Cadence SoC Encounter RTL-to-GDSII System“.

Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Notenbildung ergibt sich aus der mündlichen Prüfung. Zulassung zur Prüfung erst nach Vorlage einer schriftlichen Protokolls mit den Ergebnissen der Übungsaufgaben.

Anmerkungen

Wird ab SoSe 25 auf Englisch angeboten.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in Vorlesungen 18 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen 24 h
3. Prüfungsvorbereitung 48 h
4. Präsenzzeit in Übungen 18 h

M

7.32 Modul: Digital Hardware Design Laboratory [M-ETIT-102266]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-104571	Digital Hardware Design Laboratory	6 LP	Becker

Erfolgskontrolle(n)

Control of success is carried out in an oral examination as well as during the laboratory exercises in form of laboratory reports and/or oral interrogations.

Voraussetzungen

none

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-102264 - Praktikum Entwurf digitaler Systeme](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

The students

- know the practical usage of FPGAs
- are able to efficiently use modern hardware development tools
- know how to describe hardware in VHDL
- can self dependently draft and implement VHDL-Components based on given specifications
- are able to practically apply common concepts and principles in hardware development (e.g. pipelining)

Inhalt

Grouped in teams of two, the students are introduced to the design of complex hardware/software systems. The laboratory takes place in weekly 4 hour laboratory sessions. During the first few sessions, the students are introduced to the implementation of VHDL-components, the usage of modern synthesis and simulation tools as well as basic knowledge on FPGAs.

Based on those fundamentals, students develop the different components of an image processing system in the second part of the laboratory. This includes implementation and testing steps for the individual components as well as the integration to an overall system. Finally, the hardware system can be realized on FPGA-Hardware and tested with live camera images.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is composed of the result of the oral examination and the effected performance during the laboratory sessions (e.g. reports, oral interrogations, etc.).

Anmerkungen

The module ETIT-102264 („Praktikum Entwurf digitaler Systeme“) must not have been started or completed.

Arbeitsaufwand

The amount of work is distributed as follows:

- time of presence during the laboratory sessions: 11 sessions with 4h = 44h
- Preparation and wrap-up: 6h per laboratory session = 66h
- Preparation for the examination: 40h

In total 150h (25h per credit point).

Empfehlungen

Previous knowledge in design and design automation for electronic systems (e.g. from the lectures HSO, No. 2311619 or HMS, No. 2311608) is recommended.

M

7.33 Modul: Digital Twin Engineering [M-ETIT-106040]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mike Barth
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile		
T-ETIT-112224	Digital Twin Engineering	4 LP

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of other types of examination. It consists of a model library developed in the course of a semester-long project in the modeling language Modelica and a presentation of the library lasting 25 minutes. The quality of the model library is evaluated within the framework of the criteria: documentation, formal correctness, functionality, usability, HMI and modeling level of detail. The presentation is evaluated as an additional aspects. The overall impression is evaluated.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students will be able to analyze, structure and formally describe problems in the area of object-oriented physical system modeling.
- The students will be able to understand, apply and further develop the Modelica modeling language.
- The students are able to transfer bidirectionally acting systems into a model.
- The students are able to transfer physical equations into the modeling environment.
- The students are able to critically evaluate the different numerical integration methods for their applicability and to use them sensibly.
- The students are able to create system models and co-simulations using functional mockup units.
- The students will be able to implement a real system at the appropriate modeling depth for the task.
- The students will be able to abstract real system properties and, if necessary, decide whether they need to be modeled.
- The students know suitable simulation tools and their application.

Inhalt

- This module is designed to provide students with the theoretical and practical aspects of object-theoretic equation-based modeling.
- This module also provides a definition of the digital twin and its aspects of the management shell.
 - In this context, a classification of simulation models in the I4.0 VWS takes place.
- Both system simulation in the Open Modelica Editor (OME) and co-simulation with Functional Mockup Units (FMU) will be covered.
- Students create a new model library of a mechatronic system in a semester-long project (teams of 3-4 students).
- The module provides an overview of modern system simulation methods based on bidirectional flow and potential modeling.
- Beyond theoretical and practical modeling, the module imparts the knowledge about practice-relevant modeling levels or depths.
- Furthermore, quality standards for simulation models with focus on the engineering of plants/systems are discussed.

Zusammensetzung der Modulnote

The assessment of the developed model library and the presentation of the library will be included in the module grade. More details will be given at the beginning of the course.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in lectures and exercises: $10 \cdot 1,5 \text{ h} = 15 \text{ h}$
2. preparation / follow-up: $15 \cdot 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
3. Implementation of the model library: 60 h
4. preparation of and attendance in the final presentation: 15 h

A total of 120 h = 4 CR

M

7.34 Modul: Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar [M-ETIT-105415]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-110940	Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar	4 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von einer schriftlichen Gesamtprüfung (120 Minuten) und wöchentlichen Übungsaufgaben. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

Die Vorlesung baut auf Spaceborne Radar Remote Sensing (engl.) Die benötigten Grundlagen werden in der Vorlesung wiederholt. Vorteilhaft für ein Umfassendes Verständnis sind: Radar System Engineering (engl.), Antennen und Mehrantennensysteme, Modern Radio System Engineering (engl.).

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen ein grundlegendes Wissen über Antennengruppen, Radar, Mehrwegeausbreitung und Rauschen. Sie verstehen das Prinzip und die Funktionsweise der Strahlenformung sowie die Unterschiede zwischen digitaler, analoger und hybrider Strahlenformung. Sie kennen die Theorie, Verfahren, und Algorithmen zur Strahlenformung. Sie können nachvollziehen, wie die Strahlenformung für Radar angewandt wird. Sie können grundlegende Radar-Systemkonzepte erläutern und die diversen Anwendungen zusammenfassen.

Inhalt

Die Vorlesung ist (inhärent) interdisziplinär angelegt und bestens geeignet um Studenten den Zusammenhang der Signalverarbeitung für die bildgebende Radartechnik anhand der digitalen Strahlenformung zu vermitteln. Das hierfür benötigte Grundwissen zu Antennen & Antennengruppen, Radar-Mehrdeutigkeiten und Rauschen werden in der Vorlesung erläutert. Es folgt eine detaillierte Vermittlung der diversen Strahlenformungsalgorithmen jeweils mit Bezug zu bildgebenden Radarsystemen und mit Anwendungsbeispielen aus satellitengebundenen Synthetischen Apertur Radar (SAR). Aspekte wie digitale und hybride Strahlenformung, ebenso wie MIMO und äquivalente virtuelle Antennenkonfiguration werden erläutert. Zur Verfestigung der Vorlesungsinhalte wird den Teilnehmern ein detaillierten Skripts (englisch) zur Verfügung gestellt.

Begleitend zur Vorlesung werden Übungsaufgaben zum Vorlesungsstoff gestellt. Diese werden in einer Saalübung besprochen und die zugehörigen Lösungen detailliert vorgestellt.

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen die Beurteilung der schriftlichen Gesamtprüfung und der wöchentlichen Übungsaufgaben ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

* Präsenzzeit in Vorlesungen (1,5 h je 15 Termine) und Übungen (1,5 h je 7 Termine) = 33 h

* Vor-/Nachbereitung des Stoffes: 15 Wochen je 3 h = 45 h

* Klausurvorbereitung und Präsenz in der Klausur: 1 Wochen à 40 h = 40 h

* Gesamtaufwand ca. 120 Stunden = 4 ECTS

Empfehlungen

Grundlagen der Signalprozessierung und Radartechnik sind hilfreich

Lehr- und Lernformen

2 SWS Vorlesung Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar

1 SWS Exercises Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar

Klausur Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar

M

7.35 Modul: Digitalisierung im Bahnsystem [M-MACH-106513]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile		
T-MACH-113016	Digitalisierung im Bahnsystem	4 LP Cichon

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung mündlich
Dauer ca. 20 Minuten
Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen ein grundlegendes Verständnis für die Zugfolgesicherung und deren technische Umsetzung in Deutschland, der Funktionsweise des European Train Control System (ETCS) und dessen Planung, der Automated Train Operation. Sie können das gelernte Wissen (Begriffe, Zusammenhänge) im Kontext erklären und auf Fragestellungen in der Praxis anwenden. Weiterhin können die Studierenden die betrieblichen und technischen Vor- und Nachteile im Kontext der Digitalisierung des Schienennetzes in Deutschland einordnen und berücksichtigen dabei zukünftige Herausforderungen. Die Studierenden können die technischen Aspekte und Einsatzgebiete von ETCS in den unterschiedlichen Leveln erörtern und in Grundzügen die Balisenplanung für ETCS Level 2 wiedergeben. Digitale Planungsansätze wie PlanPro sowie Mess- und Testfahrten sind bekannt und können eingeordnet werden.

Inhalt

1. Einführung und Motivation: Organisatorisches; Aktuelle Entwicklungen in Deutschland, Europa
2. Grundlagen System Bahn: Begrifflichkeiten; Interaktion von Fahrzeug, Infrastruktur und Betrieb
3. Sicherung von Zugfahrten: Übersicht der Möglichkeiten und Einsatzgebiete; Betriebliche und technische Aspekte mit Fokus Deutschland
4. Grundlagen Stellwerke, Stell- und Sicherungselemente: Zugsicherung in Deutschland mit PZB, LZB
5. Safety and Security: EN5012x, CENELEC, RAMS
6. European Train Control System (ETCS): Spezifikation; Systemkomponenten, Bremskurven; ETCS Level und Modes, Zugintegrität; Schnittstelle Fahrzeug und Infrastruktur, Datenaustausch; Infrastrukturseitige ETCS-Balisenplanung am Beispiel ETCS Level 2; Streckenvermessung, Inbetriebnahme; Digitalisierung des Planungsprozesses am Beispiel PlanPro
7. Automatic Train Operation (ATO), Communication-Based Train Control (CBTC): Systemarchitektur, Grade of Automation (GoA); Vorteile und Herausforderungen ATO; Unterschiede CTBC zu ETCS
8. Zukünftige Entwicklungen: Future Railway Mobile Communication System (FRMCS) als Nachfolger von GSM-R

Anmerkungen

Eine Literaturliste steht den Studierenden auf der Ilias-Plattform zum Download zur Verfügung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden
Vor- /Nachbereitung: 21 Stunden
Prüfung und Prüfungsvorbereitung: 78 Stunden
Gesamtaufwand: 120 Stunden = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- ETCS for Engineers, Stanley, 2011, ISBN 978-3-96245-034-2
- European Train Control System (ETCS), Schnieder, ISBN 978-3-662-66054-6
- Communications-Based Train Control (CBTC), Schnieder, ISBN 978-3-662-61012-1

M

7.36 Modul: Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion [M-MACH-105476]

Verantwortung:	Dr.-Ing. Bernd Pätzold
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-108491	Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion	4 LP	Pätzold

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art.

Zwei Vorträgen im Team und zwei schriftliche Ausarbeitungen.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Studierende können:

- die grundlegenden Herausforderungen und Ziele die sich durch die fortschreitende Digitalisierung von Produkten, Diensten und Produktion ergeben beschreiben. Im Zusammenhang mit dieser Industrieherausforderung können Sie die wesentlichen Begriffe benennen und erläutern.
- die wesentlichen Treiber und Basistechnologien der Digitalisierung von Produkten, Diensten und Prozessen verdeutlichen.
- Herausforderungen durch die fortschreitende Digitalisierung und der damit verbundenen Änderungen in den Prozessen beschreiben sowie zeitlich und örtlich voneinander abgrenzen. Darüber hinaus sind Sie in der Lage, die damit zusammenhängenden IT-Architekturen und -Systeme den entsprechenden Prozessschritten zuzuordnen.
- die Anforderungen an ein zukünftiges Informationsmanagement in Produktentwicklungs- und Produktionsnetzwerken herausstellen und die damit einhergehende Absicherung der IT-Prozesse erläutern.
- die Herausforderungen durch die Digitalisierung analysieren und mögliche Lösungsansätze in Form von Zukunftsszenarien darstellen.

Inhalt

- Digitalisierung von Produkten, Diensten und Produktion im Rahmen von Industrie 4.0.
- Beschreibung der wesentlichen Treiber einer zunehmenden Digitalisierung und deren Auswirkungen auf eine zukünftige Produktentwicklung und Produktion.
- Fokus auf Methoden und Verfahren um diesen Veränderungsprozess zu gestalten.
- Bearbeitung von Praxisbeispielen aus der Industrie in Form von Fallstudien und deren intensive Diskussion.

Arbeitsaufwand

120h

Lehr- und Lernformen

Seminar

M

7.37 Modul: Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs [M-MACH-102700]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Alexander Fidlin
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105226	Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs	4 LP	Fidlin

Erfolgskontrolle(n)

Eine Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 30 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Nach Besuch dieser Lehrveranstaltung werden die Studierenden in der Lage sein, typische Schwingungsphänomene in einem KFZ-Antriebsstrang zu erkennen und die wesentlichen Komponenten des Antriebsstrangs inklusive Komponenten der Motorregelung simulationstechnisch zu modellieren. Die Vorgehensweise bei der simulationsbasierten Konzeptvorauswahl und die dabei erforderliche Interaktion zwischen OEMs und der Zuliefererindustrie ist ein Teil des vermittelten Wissens. Die Studierenden bekommen außerdem Erfahrungen in der Anwendung numerischer Simulationsmethoden zur Lösung praktischer Probleme der Torsionsschwingungen im hochnichtlinearen System.

Inhalt

Vorlesungen: Das Konzept der simulationsgestützten Optimierung des Antriebsstrangs und seiner Komponenten. Modellierung der Komponenten des Antriebssystems inklusive Verbrennungsmotor, Torsionsschwingungsdämpfer (Zweimassenschwungrad, Fliehkraftpendel, Innendämpfer/torsionsgedämpfte Kupplungsscheibe), hydrodynamischer Wandler, Getriebe, Kardanwelle, Differential, Räder, Fahrmanöver und deren Bewertung inklusive Start, Leerlauf, Anfahrt, Beschleunigungsfahrt, Lastwechsel, Gangwechsel, Schub, Stopp und verschiedener spezieller Manöver wie "Änderung der Absichten" oder Missbrauch.

Übungen: Elementare numerische Verfahren zur Simulation nichtlinearer dynamischer Systeme. Modellierung des Antriebsstrangs in einer Simulationsumgebung SimulationX oder MapleSim.

Arbeitsaufwand

Jeder Leistungspunkt (Credit Point) entspricht 25-30 h Arbeitsaufwand (des Studierenden). Hierbei ist vom durchschnittlichen Studierenden auszugehen, der eine durchschnittliche Leistung erreicht. Unter den Arbeitsaufwand fallen:

- Präsenzzeit Vorlesungen: 30 h
- Präsenzzeit Übungen: 30 h
- Selbststudienzeit inkl. Prüfungsvorbereitung: 60 h

Insgesamt 120 h - 4 LP

Empfehlungen

Grundkenntnisse der Antriebstechnik und der elementaren Schwingungslehre sind von Vorteil. Die Vorlesungen orientieren sich an dem Buch

H. Dresig, A. Fidlin: Schwingungen Mechanischer Antriebssysteme, 4. Auflage, Springer: Berlin - Heidelberg - New York, 2020, 655 S., ISBN: 978-3-662-59137-6

Speziell Kapitel 6 und 7 aus diesem Buch werden als Hilfsmittel empfohlen.

Literatur

- Dresig H. Schwingungen mechanischer Antriebssysteme, 2. Auflage, Springer, 2006
- Pfeiffer F., Mechanical System Dynamics, Springer, 2008
- Laschet A., Simulation von Antriebssystemen: Modellbildung der Schwingungssysteme und Beispiele aus der Antriebstechnik, Springer, 1988

M

7.38 Modul: Dynamik elektromechanischer Systeme [M-MACH-105612]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Alexander Fidlin
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik/LS Technische Mechanik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111260	Dynamik elektromechanischer Systeme	5 LP	Altoé, Fidlin

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, 120 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können das dynamische Verhalten elektromechanischer Systeme einheitlich mathematisch beschreiben. Sie können die Interaktionen zwischen mechanischen und elektromagnetischen Teilsystemen analysieren. Sie kennen die wesentlichen Rückwirkungen, können sie erkennen und deren Auswirkungen berechnen. Die Studierenden kennen nichtlineare Effekte in den gekoppelten elektromechanischen Systemen und können sie mithilfe entsprechender Simulationstools analysieren.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt zwei Arten der Beschreibung elektromechanischer Systeme. Die Erste basiert auf Zustands- und Flussgrößen, die Zweite basiert auf energetischer Beschreibung und dem Lagrange-Maxwellschen Formalismus. Anschließend werden diese Methoden verwendet, um die wichtigsten elektromechanischen Systeme zu analysieren. Dazu gehören

- Dynamik elektromechanischer Wandler und Schwingungserreger unter Berücksichtigung der Last im Resonanzbetrieb
- Dynamik elektrischer Maschinen unter Berücksichtigung der rotordynamischen Effekte (Unwucht, Stabilitätsverlust, Resonanzdurchgang)
- Dynamik piezoelektrischer Wandler im Sensor- oder Aktorbetrieb.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung und Übung

Literatur

J. H. Williams: Fundamentals of Applied Dynamics, MIT Press, 2019

M

7.39 Modul: Echtzeitregelung elektrischer Antriebe [M-ETIT-105916]

Verantwortung: Dr.-Ing. Andreas Liske
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-111898	Echtzeitregelung elektrischer Antriebe	6 LP	Liske

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamprüfung (30 Minuten).

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind mit der gängigen Verfahren zur Modellbildung elektrischer Maschinen vertraut (Permanentmagnet- und fremderregte Synchronmaschine, Asynchronmaschine). Neben den analytischen Grundwellenmodellen kennen sie auch die Methode, das nichtlineare, reale Maschinenverhalten mittels Flusskennfeldern abzubilden. Sie sind in der Lage die für die Modelle notwendigen Parameter mittels Verfahren zur offline- oder online-Parameteridentifikation zu bestimmen. Die Studierenden sind in der Lage die gängigen, sowie erweiterte Regelverfahren elektrischer Antriebe (Strom-, Spannungs- und Drehzahl-, Drehmomentregelung) auszulegen. Dazu zählt neben der klassischen Kaskadenregelung insbesondere auch die flusskennfeldbasierte Regelung, die direkten Regelungsverfahren (DSR), modellbasierte prädiktive Regelung (MPC), sowie adaptive Regelverfahren. Die Studierenden wissen, wie die zeitlichen Abläufe in einem umrichter-gesteuerten Antriebssystem zusammenhängen, welche Anforderungen daraus resultieren und wie Lösungen hierzu konkret aussehen. Durch die konkrete Umsetzung der im Modul behandelten Inhalte an Versuchsnachmittagen sammeln sie konkrete Erfahrungen mit realer Signalverarbeitungs-Hardware und echten Antriebsprüfständen.

Inhalt

Die elektrische Antriebstechnik wird zunehmend durch umrichtergespeiste Drehstrommaschinen dominiert. Speziell im Bereich der Elektromobilität ist der elektrische Antriebsstrang neben der Batterie eine zentrale Baugruppe. Energieeffizienz und Zuverlässigkeit der elektrischen Antriebe werden dabei maßgeblich auch durch eine schnelle, präzise und der Last angepassten Steuerung der elektrischen Energie erzielt.

In der Vorlesung werden gängige und moderne Regelverfahren vorgestellt, die eine hochdynamische und energieeffiziente Strom-, Spannungs-, Positions-, Drehzahl- oder Drehmomentregelung ermöglichen. Die für die Regelverfahren hoch ausgenutzter, effizienter Drehstrommaschinen zwingend erforderliche nichtlineare Modellbildung wird analytisch, kennfeldbasiert und auch nach adaptiven Verfahren besprochen.

Ein weiterer Schwerpunkt des Moduls liegt auf der Implementierung und der Echtzeitsignalverarbeitung umrichter-gesteuerter Antriebssysteme. Es werden Hardware-Anforderungen, gängige Programmier- und Entwicklungs-Workflows sowie konkrete Umsetzungsmöglichkeiten auch anhand von Beispielen erläutert und in Versuchsnachmittagen praktisch geübt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

M

7.40 Modul: Einführung in die Bionik [M-MACH-106525]**Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Hendrik Hölscher**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111807	Einführung in die Bionik	4 LP	Hölscher

Erfolgskontrolle(n)

Eine schriftliche Prüfung bestätigt einen erfolgreichen Besuch der Vorlesung

Voraussetzungen

Grundlagenkenntnisse in Physik und Chemie

Qualifikationsziele

Die Studierenden sollen in der Lage sein, biomimetische Strategien und Produkte zu analysieren, zu beurteilen, selbst zu planen und zu entwickeln.

Inhalt

Die Bionik beschäftigt sich mit der Gestaltung technischer Produkte nach dem Vorbild der Natur. Dazu müssen wir von der Natur lernen und ihre grundlegenden Gestaltungsregeln verstehen. Im Mittelpunkt der Vorlesung steht daher die Analyse faszinierender Effekte, die viele Pflanzen und Tiere nutzen. Mögliche Umsetzungen in technische Produkte werden abschließend diskutiert.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote entspricht der Note der Teilleistung.

Arbeitsaufwand

30 h Präsenzzeit

90 h Selbststudium

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

Folien und Literatur werden in ILIAS zur Verfügung gestellt.

M

7.41 Modul: Einführung in die Energiewirtschaft [M-WIWI-100498]**Verantwortung:** Prof. Dr. Wolf Fichtner**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
5**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
5

Pflichtbestandteile			
T-WIWI-102746	Einführung in die Energiewirtschaft	5 LP	Fichtner

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (nach §4 (2), 1 SPO).

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Der/die Studierende

- kann die verschiedenen Energieträger und deren Eigenheiten charakterisieren und bewerten,
- ist in der Lage energiewirtschaftliche Zusammenhänge zu verstehen.

Inhalt

1. Einführung: Begriffe, Einheiten, Umrechnungen
2. Der Energieträger Gas (Reserven, Ressourcen, Technologien)
3. Der Energieträger Öl (Reserven, Ressourcen, Technologien)
4. Der Energieträger Steinkohle (Reserven, Ressourcen, Technologien)
5. Der Energieträger Braunkohle (Reserven, Ressourcen, Technologien)
6. Der Energieträger Uran (Reserven, Ressourcen, Technologien)
7. Der Endenergieträger Elektrizität
8. Der Endenergieträger Wärme
9. Sonstige Endenergieträger (Kälte, Wasserstoff, Druckluft)

Arbeitsaufwand

Gesamtaufwand bei 5,5 Leistungspunkten: ca. 165 Stunden

Präsenzzeit: 30 Stunden

Selbststudium: 135 Stunden

Literatur**Weiterführende Literatur:**

Pffaffenberger, Wolfgang. Energiewirtschaft. ISBN 3-486-24315-2

Feess, Eberhard. Umweltökonomie und Umweltpolitik. ISBN 3-8006-2187-8

Müller, Leonhard. Handbuch der Elektrizitätswirtschaft. ISBN 3-540-67637-6

Stoft, Steven. Power System Economics. ISBN 0-471-15040-1

Erdmann, Georg. Energieökonomik. ISBN 3-7281-2135-5

M

7.42 Modul: Electric Drives and Power Electronics Lab [M-ETIT-107138]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-114162	Electric Drives and Power Electronics Lab	6 LP	Doppelbauer

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes place in the form of other types of examination. It consists of one oral examination per experiment. The overall impression is assessed.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students are able to connect power converters and electrical machines to the electrical grid and operate them correctly. They implement current control in a rotating coordinate system. They analyze and document the operating characteristics of direct current, induction and synchronous machines through measurements. You will know and operate measuring devices with which characteristic values, characteristic curves and time curves of electrical and mechanical variables are recorded and saved.

Inhalt

The aim of the practical course is to use selected examples to guide students in applying and deepening the theoretical knowledge acquired in lectures in practice. In almost all experiments, the students deal with the combination of analog and digital electrical signal processing, control engineering methods, a power electronic actuator and an electrical machine to be driven. Specifically, the following 8 experiments are carried out:

- Experiment SoC:
"Space vector transformation and current control with digital signal processing system (system on chip)"
- Experiment LH:
"Power semiconductors - measurement of static and dynamic properties of an IGBT and a SiC MOSFET"
- Experiment PSM:
"Permanently excited synchronous machine - speed control with subordinate current control in the constant flux and field weakening range"
- Experiment FAM:
"Field-oriented control of the three-phase induction machine"
- Experiment DAB:
"Getting to know topology, modulation methods and modeling"
- PV experiment:
"Operation of solar modules at the point of maximum energy yield and integration of a lithium-ion storage system"
- MMC experiment:
"Implementation of a cascaded MMC control system consisting of energy and current controllers"
- VASM experiment:
"Measurement of the induction machine on the test bench to determine the machine parameters"

Zusammensetzung der Modulnote

The assessments of the oral examinations are included in the module grade. Further details will be provided at the beginning of the course.

Arbeitsaufwand

180h

- Attendance time in the internship with interview: 40 h
- Preparation time: 125 h
- Follow-up time: 15h

Empfehlungen

The courses

- Regelung elektrischer Antriebe und
- Leistungselektronik

should have been completed or at least heard in parallel to the practical course.

M

7.43 Modul: Electric Drives for E-Mobility [M-ETIT-106971]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113936	Electric Drives for E-Mobility	4 LP	Doppelbauer

Erfolgskontrolle(n)

The success control takes place in the form of an oral examination of approximately 30 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The students will be able to assess the structure, performance and behavior of full-electric and hybrid drive systems for all types of traction applications from pedelecs to cars, utility vehicles, railroads and even large propulsion systems in ships. They can critically evaluate the different drive systems and components.

The students will be able to understand the latest developments in electric drive technology and future possibilities.

Inhalt

This module is designed to provide students with the theoretical and practical aspects of electric drives for electric traction applications.

Table of content:

- Overview: Electric Drives in Hybrid and Electric Vehicles
- Fundamentals of Rotary Field Machines
- Fundamentals of Power Electronics
- Design of Synchronous Machines
- Design of Induction Machines
- Noise, Vibration and Harshness (NVH)
- Thermodynamics of Electric Machines

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes (3 SWS):

1. attendance in lectures 15*2 h = 30 h
2. Attendance in exercises: 15*1 h = 15 h
3. preparation / follow-up: 15*3 h = 45 h
4. preparation of and attendance in examination: 30 h

A total of 120 h

Empfehlungen

Basic knowledge in the field of electric machines and drives is helpful, for example by attending the course "Elektrische Maschinen und Stromrichter (EMS)" in the KIT-Bachelor.

Basic knowledge in the field of hybrid and electric vehicles is helpful, for example by attending the course "Hybridelektrische Fahrzeuge HEF)" in the KIT-Bachelor.

M

7.44 Modul: Electric Power Transmission & Grid Control [M-ETIT-105394]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-110883	Electric Power Transmission & Grid Control	6 LP	Leibfried

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

none

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-105394 - Electric Power Transmission & Grid Control](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

Students are familiar with the functionality and physical basics as well as the components of AC and DC of electric power transmission systems. They will be able to calculate transmission characteristics and carry out a basic design. They are also familiar with the functioning of grid control.

Inhalt

The lecture initially deals with the characteristics and stability of electrical energy transmission. A central chapter deals with HVDC technology as a method for transmitting high power. FACTS elements, which are used to make energy transmission more flexible, are then dealt with. Finally, the dynamics of power plants and grids are discussed.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in lectures and exercises: 30 + 30 h = 60 h
 2. preparation / follow-up: 120 h
- A total of 180 h = 6 CR

Empfehlungen

- Basic Knowledge in electrical network analysis
- Basic Knowledge about the functionality of electric grid components
- Basic Knowledge about the calculations of three-phase systems
- Basic Knowledge about symmetrical components, Park-transform and Clark-transform

M

7.45 Modul: Electrical Energy Systems Lab [M-ETIT-107137]

Verantwortung:	Prof. Dr. Martin Doppelbauer Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-114160	Electrical Energy Systems Lab	6 LP	Badent, Doppelbauer, Leibfried

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes place in the form of other types of examinations consisting of questions on the content of the experiments with written and oral components. The overall impression is assessed.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students can calculate and use induction machines, transformers, uncontrolled rectifier circuits, variable-speed drive systems and high-voltage generators. They can carry out partial discharge measurements.

Inhalt

Building on the basic lectures on electrical machines, power electronics and electrical energy systems, students gain an insight into the fundamental systems of electrical power engineering.

Zusammensetzung der Modulnote

The questions on the individual experiments are included in the module grade. Further details will be provided at the beginning of the course.

Anmerkungen

Joint event of IEH and ETI.

Arbeitsaufwand

The workload is 180 hours and is made up as follows:

- Attendance time 40 h
- Self-study time 140 h

M

7.46 Modul: Elektrische Energienetze [M-ETIT-100572]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
5**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100830	Elektrische Energienetze	5 LP	Leibfried

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung im Umfang von 120 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können Leistungsflussberechnungen und Kurzschlussstromberechnungen im elektrischen Energienetz vornehmen. Sie kennen dazu die Ersatzschaltungen der Betriebsmittel und die mathematischen Grundlagen der Berechnungsverfahren, sowohl als symmetrisch als auch unsymmetrische Netze.

Inhalt

Die Vorlesung behandelt die Berechnung elektrischer Energienetze. Dies beinhaltet die Berechnung der Leistungsflüsse im stationären Betrieb sowie die Kurzschlussstromberechnungen. Letztere sind aufgeteilt in den 3-poligen symmetrischen Kurzschluss und unsymmetrische Fehlerfälle. Abschließend werden die Grundlagen der Hochspannungstechnik behandelt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Anmerkungen**Erhöhung auf 6 LP zum WiSe25/26****Arbeitsaufwand**

Präsenzstudienzeit Vorlesung: 30 h

Präsenzstudienzeit Übung: 15 h

Selbststudienzeit: 105 h

Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor-/Nachbereitung verrechnet

Insgesamt 150 h = 5 LP

M

7.47 Modul: Elemente und Systeme der technischen Logistik [M-MACH-102688]

Verantwortung:	Dr.-Ing. Martin Mittwollen
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102159	Elemente und Systeme der Technischen Logistik	4 LP	Fischer, Mittwollen

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (ca. 20 min).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können:

- Elemente und Systeme der Technischen Logistik erläutern,
- Den Aufbau und die Wirkungsweise spezieller fördertechnischer Maschinen modellieren und berechnen,
- Wirkungszusammenhänge von Materialflusssystemen und Technik quantitativ und qualitativ beschreiben und
- Für Materialflusssysteme geeignete Maschinen auswählen.

Inhalt

Materialflusssysteme und ihre fördertechnischen Komponenten

Betrieb fördertechnischer Maschinen

Elemente der Intralogistik (Bandförderer, Regale, Fahrerlose Transportsysteme, Zusammenführung, Verzweigung, etc.)

Anwendungs- und Rechenbeispiele zu den Vorlesungsinhalten während der Übungen

Arbeitsaufwand

Vorlesung und Übung: 4 LP = 120 h

1. Präsenzzeit Vorlesung: 28 h
2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung: 56 h
3. Präsenzzeit Übung: 12 h
4. Vor-/Nachbereitung Übung: 24 h

M

7.48 Modul: Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt [M-MACH-105015]

- Verantwortung:** Dr.-Ing. Martin Mittwollen
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102159	Elemente und Systeme der Technischen Logistik	4 LP	Fischer, Mittwollen
T-MACH-108946	Elemente und Systeme der Technischen Logistik - Projekt	2 LP	Fischer, Mittwollen

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (20min) und Präsentation des bearbeiteten Projekts und Verteidigung (ca. 30min)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können:

- Elemente und Systeme der Technischen Logistik erläutern,
- Den Aufbau und die Wirkungsweise spezieller fördertechnischer Maschinen modellieren und berechnen,
- Wirkungszusammenhänge von Materialflusssystemen und Technik quantitativ und qualitativ beschreiben und
- Für Materialflusssysteme geeignete Maschinen auswählen.

Inhalt

Materialflusssysteme und ihre fördertechnischen Komponenten

Betrieb fördertechnischer Maschinen

Elemente der Intralogistik (Bandförderer, Regale, Fahrerlose Transportsysteme, Zusammenführung, Verzweigung, etc.)

Anwendungs- und Rechenbeispiele zu den Vorlesungsinhalten während der Übungen

Arbeitsaufwand

Vorlesung und Übung: 6 LP = 180 h

1. Präsenzzeit Vorlesung: 28 h
2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung: 56 h
3. Präsenzzeit Übung: 12 h
4. Vor-/Nachbereitung Übung: 24 h
5. Präsenzzeit Projekt: 4 h
6. Vor-/Nachbereitung Projekt: 56 h

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Projekt

M

7.49 Modul: Energieinformatik [M-INFO-106864]

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
10	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	2 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-103582	Energieinformatik 1	5 LP	Hagenmeyer
T-INFO-110356	Energieinformatik 1 - Vorleistung	0 LP	Hagenmeyer
T-INFO-106059	Energieinformatik 2	5 LP	Hagenmeyer

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele**Energieinformatik 1:**

Nach erfolgreicher Teilnahme sollen die Studierenden

- die physikalischen und technischen Grundlagen verschiedener Energieformen, deren Speicherung, deren Übertragung und die entsprechenden Energiewandlungsprozesse erklären können,
- physikalische und technische Zusammenhänge mit einfachen mathematischen Gleichungen darstellen, anwenden und beurteilen können,
- die Zusammensetzung der einzelnen Systemkomponenten zum Gesamtenergiesystem erläutern und bewerten können,
- in der Lage sein, typische Anwendungsfälle in der Energieinformatik (z.B. Stromnetzmodellierung, -simulation und -optimierung, Datenanalyse, Sicherheit) zu benennen,
- das bestehende Energiesystem Deutschlands darstellen und analysieren können,
- in der Lage sein, energiewirtschaftliche Grundzusammenhänge zu erklären und zu beurteilen,
- das Smart Grid als Konzept eines intelligenten Energieversorgungssystems der Zukunft erläutern und bewerten können.

Energieinformatik 2:

Nach erfolgreicher Teilnahme sollen die Studierenden

- Architekturen, Protokolle und Standards moderner Leitstellensoftware und -konzepte erklären und einordnen können,
- Hard- und Software zur Simulation und Analyse von Energienetzen erläutern und einsetzen können,
- Big Data im Umfeld zukünftiger Energiesysteme einschätzen und Methoden der Datenanalyse auf Energiedatensätze anwenden können,
- in der Lage sein, Grundlagen der Systemtheorie, der Regelungstechnik und der mathematischen Optimierung mit Bezug auf Energienetze erklären zu können,
- die Grundlagen echtzeitfähiger, zuverlässiger und sicherer Softwaresysteme in Energiesystemen erörtern können,
- das Energy Lab 2.0, Zukunftsszenarien und das Gesamtenergiesystem bewerten können,
- die Bedeutung von informationstechnischen Ansätzen und Methoden für das Energiesystem der Zukunft einschätzen können,
- die Relevanz der Energieinformatik für den eigenen akademischen Werdegang beurteilen können.

Inhalt**Energieinformatik 1:**

Dieses Modul vermittelt einen Überblick über die physikalischen und technischen Grundlagen verschiedener Energieformen, deren Speicherung, deren Übertragung und die entsprechenden Energiewandlungsprozesse. Außerdem beleuchtet dieses Modul die systemtechnische Kombination verschiedener lokaler Energiesysteme zum Gesamtenergiesystem und gibt Ausblicke auf typische informationstechnische Anwendungsfälle im Energiebereich.

Im Einzelnen werden folgende Themen jeweils mit Beispielen behandelt:

- Energieformen, -systeme und -speicherung
- Energiewandlungsprozesse in Kraftwerken
- erneuerbare Energien
- Energieübertragung (Strom-/Gas-/Wärmenetze)
- elektrische Netze der Zukunft, Lastmanagement
- Einsatz von Informations- und Kommunikationstechnik (IKT)
- Energiewirtschaft

Energieinformatik 2:

- Dieses Modul baut auf das Modul "Energieinformatik 1" auf. Ausgehend von den dort beschriebenen physikalischen und technischen Grundlagen zu Energieformen, -wandlung, -speicherung, und -übertragung und Ausblicken auf typische Anwendungsfälle der Energieinformatik vermittelt dieses Modul informationstechnische Ansätze und Methoden, die die Transformation des bestehenden Energiesystems hin zu einem Energiesystem der Zukunft (z.B. Smart Grid, Microgrid) erforderlich macht.
Im Einzelnen umfasst dies z.B. die folgenden Themen:
 - moderne Leitstellensoftware und -konzepte für den Einsatz im Smart Grid
- Hard- und Software-Infrastruktur zur Simulation und Analyse von Energienetzen:
 - Stromnetzanalyse, -simulation und -modellierung
 - Messung und Monitoring im Microgrid
 - 3D-Gebäude und -Quartiermodelle
 - gebäudebasierte Wärme-/ Kältespeicher zur Laststeuerung in Smart Grids
 - Energiesystemmodellierung
- Big Data im Umfeld zukünftiger Energiesysteme:
 - Energiedatenmanagement, Datenarten, Datenspeicherung
 - Datenanalyse (Prognose, Data Mining)
- Regelung und Optimierung von Energiesystemen
- echtzeitfähige, zuverlässige und sichere Softwaresysteme in Energiesystemen

Arbeitsaufwand**Energieinformatik 1:**

2 SWS Vorlesung und 2 SWS Übung: 60 h

Vor- und Nachbereitungszeit: 75 h

Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 15h

Summe: 150 h = 5 ECTS

Energieinformatik 2:

2 SWS Vorlesung und 2 SWS Übung: 60 h

Vor- und Nachbereitungszeit: 75 h

Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 15h

Summe: 150 h = 5 ECTS

M

7.50 Modul: Energiewirtschaft [M-ETIT-100413]

Verantwortung: Dr.-Ing. Bernd Hoferer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte 3	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100725	Energiewirtschaft	3 LP	Hoferer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studenten kennen die technisch-wirtschaftlichen Zusammenhänge in liberalisierten Energiemärkten.

Inhalt

Diese Vorlesung richtet sich an Studierende im Hauptstudium und soll die Zusammenhänge und Wechselwirkungen insbesondere im europäischen Energiemarkt vermitteln. Ausgehend von der Darstellung heute vorhandener fossiler Energieressourcen wird unter Berufung auf eine Exxon-Studie für das Jahr 2030 der zu erwartende Energiebedarf auf der Erde prognostiziert. Daraus werden Konsequenzen für Art und Umfang der sinnvollen Energieverwendung und der erforderlichen Energiebereitstellung abgeleitet. Ausführlich werden die Struktur, die rechtlichen Rahmenbedingungen und das Zusammenwirken der unterschiedlichen Marktteilnehmer im europäischen Energiemarkt dargestellt. Die Behandlung praxisbezogener Beispiele vermittelt das grundlegende Verständnis für die vielschichtigen Abläufe in diesen Märkten.

Zunächst wird der Energiebedarf in Deutschland und weltweit dargestellt. Möglichkeiten zur gezielten Energieeinsparung werden in ihrer Dimension beschrieben. Der prognostizierte Welt-Energiebedarf im Jahr 2030 ist Maßstab für Art und Umfang der bereit zu stellenden Energieerzeugung. Als sinnvolle und erforderliche Ergänzung der fossilen Energieerzeugung werden erneuerbare Energieerzeugungsanlagen höchster Effizienz diskutiert.

Die Europäische Union hat durch Gesetzesänderungen den Energiemarkt liberalisiert. In der Vorlesung wird der Übergang vom Monopol- zum Wettbewerbsmarkt ausführlich beschrieben. Die Veränderungen für die Marktpartner, insbesondere für die Kunden, werden dargestellt und neu entstandene Strukturen und Abläufe wie beispielsweise der Handel an Energiebörsen werden erarbeitet.

Das Marktumfeld für Energiehandel und Energievertrieb hat sich grundlegend verändert. Die Preisbildung für Energie unterliegt heute zunehmend nationalen und internationalen Einflüssen. Kosten für die Energieerzeugung, den Energietransport und vor allem staatliche Abgaben bestimmen den Energiepreis und lassen Vertriebsmargen schmelzen. Neue Produkte sollen neue Geschäfte und Umsätze generieren.

Wesentliche Grundlage für einen wettbewerbsorientierten Energiemarkt ist die Deregulierung der Energietransportsysteme. Optionen zur Weiterentwicklung dieser Transportinfrastruktur mit dem Ziel, allen Marktteilnehmern ungehinderten Zugang zu gleichen Preisen zu gewährleisten werden in der Vorlesung behandelt.

Der Wettbewerbsmarkt erfordert eine sehr detaillierte Bereitstellung von Daten jeglicher Art. Das Energiedatenmanagement als unverzichtbare Grundlage für Planung, Prognose, Produktion, Transport oder auch Abrechnung wird in der Vorlesung strukturell und in seiner praktischen Umsetzung beschrieben.

Effizienzsteigerungen und Verbesserung des Kunden-Service sind Ziele der aktuellen internationalen Gesetzgebung. Sie stellen neue Anforderungen an die zukünftigen Unternehmen in der Energiewirtschaft und werden neue Lösungen hervorbringen: Die bisher zentralistisch strukturierte Energiewirtschaft wird um dezentrale Strukturen bei Erzeugung und Verteilung erweitert werden und die Produkte Strom- und Gaslieferung werden mehr und mehr um Dienstleistungsprodukte ergänzt bzw. durch sie ersetzt.

Ein Kapitel zu Unternehmensstrukturen, Unternehmensführung und Ergebnisrechnung rundet die Vorlesung „Energiewirtschaft“ ab.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Präsenzstudienzeit: 30 h

Selbststudienzeit: 45 h

Insgesamt 75 h = 3 LP

M

7.51 Modul: Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen [M-MACH-107020]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113999	Seminar Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen	4 LP	Fleischer

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- Präsentation der erarbeiteten Ergebnisse (ca. 20 Min.) mit anschließendem Kolloquium (ca. 15 Min.) mit Gewichtung 25%
- Schriftliche Ausarbeitung der Ergebnisse mit Gewichtung 75%

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- sind in der Lage, die Automatisierungsaufgaben in Produktionsanlagen und die zur Umsetzung erforderlichen Komponenten zu nennen und zu beschreiben.
- verstehen die Herausforderungen bei dem Einsatz Automatisierungslösungen in der Produktion auftreten können.
- sind in der Lage, ein praktisches Problem in der Produktion selbstständig hinsichtlich der Anwendung der Automatisierung zu analysieren.
- sind in der Lage, Ergebnisse von Problemstellung der Automatisierung zu beurteilen und basierend darauf, Lösungsvorschläge praktisch auszuarbeiten und praktisch anzuwenden.

Inhalt

Die Lehrveranstaltung „Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen“ zielt auf die praktische Projektierung von automatisierten Produktionsanlagen anhand realitätsnaher industrieller Use-Cases ab. Der inhaltliche Rahmen der Lehrveranstaltung ergibt sich durch die ganzheitliche, praktische Projektierungsaufgabe einer automatisierten Produktionsanlage. Es werden zunächst als Einstieg die Grundlagen der Produktionsautomatisierung vermittelt. Anschließend werden die Aspekte Mehrmaschinensysteme und Projektierung vertieft betrachtet. Durch eine interdisziplinäre Betrachtung dieser Teilgebiete ergeben sich Schnittstellen zu Industrie 4.0 Ansätzen. Der Kern der Lehrveranstaltung ist die Projektierung eines Use-Cases anhand des gelehrten Vorgehens. Hierbei sollen die Studierenden die gelehrten Methoden problembezogen und ergebnisorientiert einsetzen und so eine Automatisierungslösung entwickeln

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand beträgt ca. 120 Zeitstunden, entsprechend 4 Leistungspunkten.

M

7.52 Modul: Entwurf elektrischer Maschinen [M-ETIT-100515]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule)
 Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik (Ergänzungsmodule)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100785	Entwurf elektrischer Maschinen	5 LP	Doppelbauer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können alle für den Entwurf einer elektrischen Maschine erforderlichen Spezifikationen aus den Rahmendaten der Ziel-Applikation abzuleiten. Auf dieser Basis können sie das elektromagnetische Design einer geeigneten E-Maschine mit analytischen und numerischen Methoden entwerfen.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt die Grundlagen der Berechnung und des Entwurfs von elektrischen Maschinen.

Dabei wird insbesondere auf die Drehfeld- und Krafterzeugung, auf die verschiedenen Wicklungen und auf den magnetischen Kreis abgehoben, aus dem dann die diversen Induktivitäten berechnet werden.

In eigenen Kapiteln werden die numerische Feldeberechnung, die Systemgleichungen von Drehfeldmaschinen sowie die Berechnung von Verlusten und Wirkungsgraden behandelt.

Den Abschluss bilden zwei Kapitel über die Berechnung von Oberschwingungseffekten mittels Oberfeldtheorien einschließlich magnetischer Geräusche.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

14x V + 7x Ü à 1,5 h	= 31,5 h
14x Nachbereitung von V à 1 h	= 14 h
7x Vorbereitung von U à 3 h	= 21 h
Vorbereitung zur Prüfung	= 80 h
Summe	= 146,5 h (entspricht 5 LP)

Empfehlungen

Modul: Elektrische Maschinen und Stromrichter

M

7.53 Modul: Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme [M-MACH-102702]

Verantwortung:	apl. Prof. Dr. Christian Pylatiuk
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik
Bestandteil von:	Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105228	Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme	4 LP	Pylatiuk

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 60 min.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden verfügen über umfassende Kenntnisse zur Funktionsweise von Unterstützungssystemen und deren Komponenten (z.B. Sensoren, Aktoren) für unterschiedliche menschliche Organe (z.B. Herz, Niere, Leber, Auge, Ohr, Bewegungsapparat). Sie kennen die physikalischen Grundlagen, die technischen Lösungen und die wesentlichen Aspekte dieser medizintechnischen Systeme und deren aktuelle Limitationen. Weiterhin kennen sie Bioreaktoren und weitere Verfahren körpereigene Zellen zur Organunterstützung einzusetzen (Tissue-Engineering). Darüber hinaus verfügen Sie über umfassende Kenntnisse zur Organtransplantation und deren Grenzen.

Inhalt

Hämodialyse, Leber-Dialyse, Herz-Lungen-Maschine, Kunstherzen, Biomaterialien, Definition und Klassifikation Organunterstützung und Organersatz, Hörprothesen, Sehprothesen, Exoskelette, Neuroprothesen, Endoprothesen, Tissue-Engineering.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2h = 30h$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 3h = 45h$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz Prüfung: 45h

Insgesamt: 120h = 4 LP

Empfehlungen

Die Inhalte des Moduls MMACH-105235 ergänzen die Vorlesung.

Literatur

- Jürgen Werner: Kooperative und autonome Systeme der Medizintechnik: Funktionswiederherstellung und Organersatz. Oldenbourg Verlag.
- Rüdiger Kramme: Medizintechnik: Verfahren - Systeme – Informationsverarbeitung. Springer Verlag.
- E. Wintermantel, Suk-Woo Ha: Medizintechnik. Springer Verlag.

M

7.54 Modul: Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I [M-MACH-105288]

Verantwortung:	Dr.-Ing. Martin Gießler Dr.-Ing. Hans-Joachim Unrau
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105152	Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I	4 LP	Unrau

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung, Dauer: ca. 30 Minuten.

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen die grundsätzlichen Zusammenhänge zwischen Fahrer, Fahrzeug und Umgebung. Sie sind in der Lage, ein Fahrzeugsimulationsmodell aufzubauen, bei dem Trägheitskräfte, Luftkräfte und Reifenkräfte sowie die zugehörigen Momente berücksichtigt werden. Sie besitzen gute Kenntnisse im Bereich Reifeneigenschaften, denen bei der Fahrdynamiksimulation eine besondere Bedeutung zukommt. Damit sind sie in der Lage, die wichtigsten Einflussgrößen auf das Fahrverhalten analysieren und an der Optimierung der Fahreigenschaften mitwirken zu können.

Inhalt

1. Problemstellung: Regelkreis Fahrer - Fahrzeug - Umgebung (z.B. Koordinatensysteme, Schwingungsformen des Aufbaus und der Räder)
2. Simulationsmodelle: Erstellung von Bewegungsgleichungen (Methode nach D'Alembert, Methode nach Lagrange, Automatische Gleichungsgenerierer), Modell für Fahreigenschaften (Aufgabenstellung, Bewegungsgleichungen)
3. Reifenverhalten: Grundlagen, trockene, nasse und winterglatte Fahrbahn

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für dieses Modul beträgt ca. 120 Stunden (4 Credits). Die Aufteilung erfolgt nach den Leistungspunkten der Lehrveranstaltungen des Moduls. Dabei beträgt der Arbeitsaufwand für Lehrveranstaltungen mit 4 Credits ca. 120 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

1. Willumeit, H.-P.: Modelle und Modellierungsverfahren in der Fahrzeugdynamik, B. G. Teubner Verlag, 1998
2. Mitschke, M./Wallentowitz, H.: Dynamik von Kraftfahrzeugen, Springer-Verlag, Berlin, 2004
3. Gnadler, R.; Unrau, H.-J.: Skript zur Vorlesung Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I

M

7.55 Modul: Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe [M-MACH-102703]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Frank Henning
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Leichtbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105237	Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe	4 LP	Henning

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 90 min

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage das Thema Leichtbau als Umsetzung einer Entwicklungsstrategie zu begreifen, die darauf ausgerichtet ist, die geforderte Funktion durch ein System minimaler Masse über die Produktlebenszeit hinweg zu realisieren. Die Studierenden verstehen, dass insbesondere im Kontext zunehmender Hybridisierungsbestrebungen der Leichtbau ein komplexes Optimierungsproblem mit vielschichtigen Randbedingungen aus unterschiedlichen Bereichen darstellt. Sie verstehen dass zur Lösung dieses Optimierungsproblems die Kompetenzen aus den Bereichen Methoden, Werkstoffe und Produktion gebündelt und verknüpft werden müssen.

Sie können nachvollziehen, dass dies besonders bei anisotropen Werkstoffen, deren Eigenschaften maßgeblich vom Fertigungsprozess beeinflusst werden, für die industrielle Nutzung essentiell ist.

Die Studierenden kennen die gängigen Leichtbaustrategien, Ingenieurstechnische Leichtbauweisen sowie die gängige Karosseriebauweisen. Sie lernen die im Fahrzeugleichtbau verwendeten metallischen Leichtbauwerkstoffe kennen und können die Zusammenhänge aus verwendetem Werkstoff zur anzuwendenden Karosseriebauweise bilden.

Inhalt

Leichtbaustrategien

- Stoffleichtbau
- Formleichtbau
- Konzeptleichtbau
- Multi-Material-Design

Ingenieurstechnische Bauweisen

- Differentialbauweise
- Integralbauweise
- Sandwichbauweise
- Modulbauweise
- Bionik

Karosseriebauweisen

- Schalenbauweise
- Space Frame
- Gitterrohrrahmen
- Monocoque

Metallische Leichtbauwerkstoffe

- Hoch- und Höchstfeste Stähle
- Aluminiumlegierungen
- Magnesiumlegierungen
- Titanlegierungen

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote setzt sich zusammen aus:

1. Note der Prüfung (100%)

Arbeitsaufwand

Jeder Leistungspunkt (Credit Point) entspricht ca. 25-30h Arbeitsaufwand (des Studierenden). Hierbei ist vom durchschnittlichen Studierenden auszugehen, der eine durchschnittliche Leistung erreicht. Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Präsenzzeit Vorlesung: 21 h
2. Klausurvorbereitung und Präsenz in Prüfung: 99 h

Insgesamt: 120 h = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- [1] E. Moeller, *Handbuch Konstruktionswerkstoffe : Auswahl, Eigenschaften, Anwendung*. München: Hanser, 2008.
- [2] H.-J. Barge, *et al., Werkstoffkunde*, 10., bearb. Aufl. ed. Berlin: Springer, 2008.
- [3] C. Kammer, *Aluminium-Taschenbuch : Grundlagen und Werkstoffe*, 16. Aufl. ed. Düsseldorf: Aluminium-Verl., 2002.
- [4] K. U. Kainer, "Magnesium - Eigenschaften, Anwendungen, Potentiale ", Weinheim [u.a.], 2000, pp. VIII, 320 S.
- [5] A. Beck and H. Altwicker, *Magnesium und seine Legierungen*, 2. Aufl., Nachdr. d. Ausg. 1939 ed. Berlin: Springer, 2001.
- [6] M. Peters, *Titan und Titanlegierungen*, [3., völlig neu bearb. Aufl.] ed. Weinheim [u.a.]: Wiley-VCH, 2002.
- [7] H. Domininghaus and P. Elsner, *Kunststoffe : Eigenschaften und Anwendungen; 240 Tab*, 7., neu bearb. u. erw. Aufl. ed. Berlin: Springer, 2008.

M

7.56 Modul: Fahrzeugsehen [M-MACH-102693]

- Verantwortung:** Dr. Martin Lauer
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile		
T-MACH-105218	Fahrzeugsehen	6 LP Lauer, Stiller

Erfolgskontrolle(n)

Art der Prüfung: schriftliche Prüfung
Dauer der Prüfung: 60 Minuten

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Nach Besuch der Veranstaltung sind die Teilnehmer vertraut mit modernen Techniken der Signalverarbeitung und der Künstlichen Intelligenz, um Kamerabildsequenzen auszuwerten, den geometrisch-räumlichen Bezug zwischen Bildern und der 3-dimensionalen Welt herzustellen, sowie die Inhalte der Videosequenzen auszuwerten. Hierzu zählen insbesondere die stereoskopische Rekonstruktion von Bildinhalten, die Erkennung und Bestimmung von Bewegungen in den Videosequenzen, Zustandsraummodellierung und Bayessche Filter zur Zustandsschätzung sowie die Erkennung von Fahrbahnen und Objektverhalten. Die Teilnehmer haben gelernt, die Algorithmen mathematisch zu analysieren, als Software zu implementieren und auf Problemstellungen im Bereich des automatisierten Fahrens und mobiler Roboter anzuwenden. Die Teilnehmer sind in der Lage, Aufgabenstellungen aus den genannten Bereichen zu analysieren und geeignete algorithmische Verfahren zu entwickeln.

Inhalt

Die sensorielle Erfassung und Interpretation der Umwelt bilden die Grundlage für die Generierung intelligenten Verhaltens. Die Fähigkeit zu Sehen eröffnet Fahrzeugen völlig neuartige Perspektiven und stellt entsprechend ein steil aufstrebendes Forschungs- und Innovationsfeld der Automobiltechnik dar. Erste so genannte Fahrerassistenzsysteme konnten bereits respektable Verbesserungen hinsichtlich Komfort, Sicherheit und Effizienz erzielen. Bis Automobile jedoch über eine dem menschlichen visuellen System vergleichbare Leistungsfähigkeit verfügen, werden voraussichtlich noch einige Jahrzehnte intensiver Forschung erforderlich sein. Die Vorlesung richtet sich an Studenten des Maschinenbaus und benachbarter Studiengänge, die interdisziplinäre Qualifikation erwerben möchten. Sie vermittelt einen ganzheitlichen Überblick über das Gebiet Fahrzeugsehen von den Grundlagen der Bildfassung, über kinematische Fahrzeugmodelle bis hin zu innovativen messtechnischen Methoden der Bildverarbeitung für Sehende Fahrzeuge. Die Herleitung messtechnischer Methoden der Bildverarbeitung wird anhand aktueller, praxisrelevanter Anwendungsbeispiele vertieft und veranschaulicht.

Arbeitsaufwand

180 Stunden, davon

Präsenzzeit Vorlesung: $15 \cdot 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$

Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 \cdot 5 \text{ h} = 75 \text{ h}$

Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 60 h

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

TBA

M

7.57 Modul: Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität [M-MACH-106515]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113069	Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität	4 LP	Cichon

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung mündlich
Dauer ca. 20 Minuten
Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden erhalten ein Grundverständnis für die wesentlichen verkehrlichen, verkehrspolitischen und technologischen Zusammenhänge der urbanen Mobilität. Auf Basis dieses Grundverständnisses werden verschiedene Fahrzeugkonzepte des öffentlichen Verkehrs im urbanen und darüber hinaus im regionalen Umfeld analysiert, verglichen und das jeweils optimale Einsatzspektrum erörtert. Ein besonderes Augenmerk gilt hierbei, neben den etablierten öffentlichen Verkehrssystemen, innovativen Mobilitätslösungen. Insbesondere soll ein Verständnis dafür geschaffen werden, wie zukunftsfähige, systemische Mobilitätslösungen in Abhängigkeit des individuellen Anwendungsfalls gestaltet werden sollten.

Inhalt

- Definitionen urbaner Mobilität und öffentlicher Verkehrsangebote
- Vergleichs- und Leistungsparameter verschiedener Fahrzeugkonzepte
- Schienengebundene Fahrzeugsysteme
- Bussysteme und alternative Antriebsformen
- Definition eines „innovativen Fahrzeugkonzepts für den öffentlichen Verkehr“
- Historische innovative urbane Fahrzeugkonzepte und Analyse weswegen sie sich nicht durchsetzen konnten
- Zukünftige innovative urbane Fahrzeugkonzepte und Diskussion ihrer Marktchancen
- Vergleich urbaner Mobilitätslösungen unter den Aspekten der Nachhaltigkeit, Ressourcenschonung, Resilienz und Wirtschaftlichkeit
- Fachvorträge externer Experten

Anmerkungen

Eine Literaturliste steht den Studierenden auf der Ilias-Plattform zum Download zur Verfügung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden
Vor- /Nachbereitung: 21 Stunden
Prüfung und Prüfungsvorbereitung: 78 Stunden
Gesamtaufwand: 120 Stunden = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.58 Modul: Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik [M-MACH-105478]

Verantwortung:	Dr. Klaus Bade
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102166	Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik	4 LP	Bade

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Studierende der Lehrveranstaltung können

- für ein vorgelegtes mikrotechnisches Produkt oder Werkzeug eine selbstgewählte mikrotechnischen Prozesskette skizzieren und diese diskutieren
- Prozessschritte im Detail erklären
- Zusammenhänge zwischen einzelnen Prozessschritten erkennen
- relevantes interdisziplinäres Wissen aus Chemie, Maschinenbau und Physik wiedergeben
- Typische Werkzeuge (Masken, Formeinsätze) und deren Erzeugung beschreiben

Inhalt

Die Vorlesung bietet eine Vertiefung in die Fertigungstechnik zur Strukturherzeugung in der Mikrotechnik vorzugsweise mit großer Höhe bzw. mit hohem Aspektverhältnis an. Dazu wird in der ersten Hälfte der Vorlesung die lithographische Prozesskette (UV-, Röntgen-, Elektronenstrahl-, 2-Photonenlithographie) intensiv vorgestellt. Ausgehend von typischen Substraten und Resisten werden Resistprozessierung, Belichtung und Entwicklung behandelt. Zum Aufbau metallischer Mikrostrukturen wird die Mikrogalvanik besprochen. In der zweiten Hälfte der Vorlesung sind Fertigungswege für typische Werkzeuge, wie Masken und Formeinsätze ein Schwerpunkt. Weiter werden neuere Konzepte zur Mikro- und Nanostrukturierung auf Basis der Selbstorganisation vorgestellt.

Durchgängig wird in der Vorlesung die Beschreibung der Prozessschritte durch einfache und tiefer reichende Modelle an der Schnittstelle zwischen Ingenieurwissenschaften, Chemie und Physik zum tieferen Verständnis genutzt. Dabei soll die Rolle von wiederkehrenden Vorstellungen, wie z.B. zur Rolle des Stofftransports oder von kinetischer Kontrolle in den einzelnen Prozessschritten vermittelt werden und dabei einfache Regeln zur Prozessführung und Anlagenauslegung abgeleitet werden. Auf Gemeinsamkeiten und Unterschiede mit mikroelektronischen Fertigungsverfahren wird aufmerksam gemacht. Besonderes Augenmerk wird auf die Wechselwirkungen zwischen verschiedenen Fertigungsschritten in der komplexen Prozesskette in Hinblick auf Ursache-Wirkung gelegt. Die technisch wichtige Gewährleistung der Homogenität in der Fläche und Defektfreiheit des Prozessergebnisses wird anhand einiger Fertigungsschritte diskutiert.

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 19 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.59 Modul: Field Propagation and Coherence [M-ETIT-100566]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolfgang Freude
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100976	Field Propagation and Coherence	4 LP	Freude

Erfolgskontrolle(n)

Type of Examination: oral exam

Duration of Examination: approx. 30 minutes

Modality of Exam: Oral examination, usually one examination day per month during the summer and winter terms. An extra questions-and-answers session will be held for preparation if students wish so.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Presenting in a unified approach the common background of various problems and questions arising in general optics and optical communications

The students

- know the common properties of counting of modes, density of states and the sampling theorem
- comprehend the relationship between propagation in multimode waveguides, mode coupling, MMI and speckles
- can analyze propagation in homogeneous media with respect to system theory, antennas, and the resolution limit of optical instruments
- understand that coherence as a general concept comprises coherence in time, in space and in polarisation
- comprehend the implication of complete spatial incoherence, and what is the radiation efficiency of a source with a diameter smaller than a wavelength (the mathematical Hertzian dipole, for instance)
- can assess when can two incandescent bulbs form an interference pattern in time
- know under which conditions a heterodyne radio receiver, which is based on a non-stationary interference, actually works

Inhalt

The following selection of topics will be presented:

- Light waves, modes and rays: Longitudinal and transverse modes, sampling theorem, counting and density of modes ("states")
- Propagation in multimode waveguides. Near-field and far-field. Impulse response and transfer function. Perturbations and mode coupling. Multimode interference (MMI) coupler. Modal noise (speckle)
- Propagation in homogeneous media: Resolution limit. Non-paraxial and paraxial optics. Gaussian beam. ABCD matrix
- Coherence of optical fields: Coherence function and power spectrum. Polarisation, eigenstates and principal states. Measurement of coherence with interferometers (Mach-Zehnder, Michelson). Self-heterodyne and self-homodyne setups

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

total 120 h, hereof 45 h contact hours (30 h lecture, 15 h problem class), and 75 h homework and self-studies

Empfehlungen

Minimal background required: Calculus, differential equations and Fourier transform theory. Electrodynamics and field calculations or a similar course on electrodynamics or optics is recommended.

Literatur

Detailed lecture notes as well as the presentation slides can be downloaded from the IPQ lecture pages. Additional reading:

Born, M.; Wolf, E.: Principles of optics, 6. Aufl. Oxford: Pergamon Press 1980

Ghatak, A.: Optics, 3. Ed. New Delhi: Tata McGraw Hill 2005

Hecht, E.: Optics, 2. Ed. Reading: Addison-Wesley 1974

Hecht, J.: Understanding fiber optics, 4. Ed. Upper Saddle River: Prentice Hall 2002

Iizuka, K.: Elements of photonics, Vol. I and II. New York: John Wiley & Sons 2002

Further textbooks in German (also in electronic form) can be named on request

M

7.60 Modul: Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz [M-INFO-106299]

Verantwortung: Prof. Dr. Jan Niehues
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-112768	Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz	6 LP	Niehues

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

- The students know the relevant elements of a technical cognitive system.
- The students understand the algorithms and methods of AI to model cognitive systems.
- The students are able to understand the different sub-components to develop and analyze a system .
- The students can transfer this knowledge to new applications, as well as analyze and compare different methods.

Inhalt

Due to the successes in research, AI systems are increasingly integrated into our everyday lives. These are, for example, systems that can understand and generate language or analyze images and videos. In addition, AI systems are essential in robotics in order to be able to develop the next generation of intelligent robots .

Based on the knowledge of the lecture "Introduction to AI", the students learn to understand, develop and evaluate these systems.

In order to bring this knowledge closer to the students, the lecture is divided into 4 parts. First, the lecture investigates method of perception using different modalities. The second part deals with advanced methods of learning that go beyond supervised learning. Then methods are discussed that are required for the representation of knowledge in AI systems. Finally, methods that enable AI systems to generate content are presented.

Arbeitsaufwand

Lecture with 3 SWS + 1 SWS exercise , 6 CP.

6 LP corresponds to approx. 180 hours, of which

approx. 45 hours lecture attendance

approx. 15 hours exercise visit

approx. 90 hours post-processing and processing of the exercise sheets

approx. 30 hours exam preparation

M**7.61 Modul: Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie [M-INFO-100725]****Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101262	Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie	3 LP	Asfour, Spetzger

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung

Qualifikationsziele

Nach erfolgreichem Besuch der Lehrveranstaltung sollten die Studenten ein Grundverständnis und Basisinformationen über den Aufbau und die komplexe Funktionsweise des Gehirns und des zentralen Nervensystems haben. Ziel ist die Vermittlung von Grundlagen der Neurophysiologie mit Darstellung von Sinnesfehlfunktionen sowie Ursachen und Mechanismen von Krankheiten des Gehirns und des Nervensystems. Zudem werden unterschiedliche diagnostischen Maßnahmen sowie Therapiemodalitäten dargestellt, wobei hier der Fokus auf die bildgeführte, computerassistierte und roboterassistierte operative Behandlung fällt. Die Vorlesung bietet den Studenten einen Einblick in die moderne Neuromedizin und stellt somit eine Schnittstelle zur Neuroinformatik her.

Inhalt

Die Lehrveranstaltung vermittelt einen Überblick über die Neuromedizin und bewirkt ein grundsätzliches Verständnis für die Sinnes- und Neurophysiologie, was eine wichtige Schnittstelle zu den innovativen Forschungsgebieten der Neuroprothetik (optische, akustische Prothesen) darstellt. Zudem besteht hier ebenso eine enge Anbindung zu den motorischen Systemen in der Robotik. Weitere Verknüpfungen bestehen zu den Bereichen der Bildgebung und Bildverarbeitung, der intraoperativen Unterstützungssysteme. Es wird ein Praxisbezug hergestellt sowie konkrete Anwendungsbeispiele in der medizinischen Diagnostik und Therapie dargestellt.

Arbeitsaufwand

ca. 40 h

Empfehlungen

Siehe Teilleistung

M

7.62 Modul: Gerätekonstruktion [M-MACH-102705]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
12	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	5

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105229	Gerätekonstruktion	4 LP	Matthiesen
T-MACH-110767	Projektarbeit Gerätetechnik <i>Diese Teilleistung fließt an dieser Stelle nicht in die Notenberechnung des Moduls ein.</i>	8 LP	Matthiesen

Erfolgskontrolle(n)

Ca. 30 min mündliche Prüfung.

Die Projektarbeit Gerätetechnik wird gemeinsam mit der Vorlesung Gerätekonstruktion geprüft.

Voraussetzungen

Aus organisatorischen Gründen ist die Teilnehmerzahl begrenzt. Ein Anmeldeformular wird Anfang August auf der Homepage des IPEK bereitgestellt. Bei zu großer Zahl an Bewerbern findet ein Auswahlverfahren statt. Eine frühe Anmeldung ist von Vorteil.

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- sind in der Lage, komplexe und widersprüchliche Problemstellungen im Gesamtsystem Anwender-Gerät-Anwendung zu analysieren und daraus neuartige Lösungen mit Fokus auf den Kundennutzen zu synthetisieren.
- können Strategien und Vorgehensweisen bei der Konstruktion technischer Geräte aufzählen, anhand von Beispielen identifizieren und erklären, sowie auf neue Problemstellungen übertragen und ihre Arbeitsergebnisse hinsichtlich Qualität, Kosten und Anwendernutzen überprüfen und beurteilen.
- sind in der Lage, die Auswirkungen spezifischer Randbedingungen, wie der Fertigung großer Stückzahlen mechatronischer Systeme unter integrierter Berücksichtigung des Kunden, auf die Konstruktion zu nennen, Folgen zu interpretieren und die Wirkung in unbekanntenen Situationen zu beurteilen.
- sind fähig, Aspekte erfolgreicher Produktentwicklung im Team im Kontext globaler Unternehmungen in den Bereichen Kunde, Unternehmen und Markt zu nennen, deren Bedeutung für selbst gewählte Beispiele zu beurteilen und auf unbekannte Problemstellungen anzuwenden.

Inhalt

Handlungs-, Objekt-, und Zielsystem der Konstruktion von mechatronischen Geräten.

Funktion als Treiber der Konstruktion, Komponenten mechatronischer Systeme, anwendungsgerechtes Konstruieren, Geräterichtlinien.

Teil der Vorlesung Gerätekonstruktion ist eine Projektarbeit in der das Wissen der Vorlesung aufgearbeitet und praxisnahe vorgestellt wird. Die Studierenden präsentieren in der Übung Ergebnisse, welche in einer begleitenden Projektarbeit erarbeitet werden.

In der Projektarbeit wird das Zusammenspiel von Analyse und Synthese am Beispiel verschiedener Geräte in kleinen Gruppen erlernt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote setzt sich ausschließlich aus der Note der Vorlesung Gerätekonstruktion zusammen.

Anmerkungen

Die Teilnahme an der Lehrveranstaltung Gerätekonstruktion bedingt die gleichzeitige Teilnahme an der Projektarbeit Gerätetechnik. Aus organisatorischen Gründen ist die Teilnehmerzahl begrenzt. Ein Anmeldeformular wird Anfang August auf der Homepage des IPEK bereitgestellt. Bei zu großer Zahl an Bewerbern findet ein Auswahlverfahren statt. Dieses basiert auf den folgenden Auswahlkriterien:

- Unter studienangängigen Studierenden wird nach durch Leistung (nicht bloß mit Fachsemestern) belegtem Studienfortschritt entschieden der u.a. auch in einem persönlichen Auswahlgespräch ermittelt wird. Die persönlichen Auswahlgespräche finden zusätzlich statt, um die Studierenden, vor der finalen Anmeldung zur Lehrveranstaltung, über das spezielle projektorientierte Format und den Zeitaufwand in Korrelation mit den ECTS-Punkten der Lehrveranstaltung aufmerksam zu machen.
- Bei gleichem Studienfortschritt nach Wartezeit
- Bei gleicher Wartezeit durch Los.
- Für studienangängigen Studierende wird äquivalent vorgegangen.

Arbeitsaufwand

Vorlesung Gerätekonstruktion: 60 h

Projektarbeit Gerätetechnik: 180 h

Empfehlungen

Keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Projektarbeit

M

7.63 Modul: Grundlagen der Energietechnik [M-MACH-102690]

- Verantwortung:** Dr. Aurelian Florin Badea
Prof. Dr.-Ing. Xu Cheng
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Thermofluidik
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
8	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105220	Grundlagen der Energietechnik	8 LP	Badea, Cheng

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 90 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Das Ziel des Moduls ist es, die Studierenden mit dem neuesten Stand der Technik in den anspruchsvollen Bereichen der Energiewirtschaft und dem permanenten Wettbewerb zwischen wirtschaftlicher Rentabilität und langfristiger Nachhaltigkeit vorzubereiten. Die Studierenden erwerben grundlegende Kenntnisse über die für die Energiebranche relevante Thermodynamik und umfassende Kenntnisse über die Energiebranche: Nachfrage, Energiearten, Energiemix, Anlagen zur Energieerzeugung (konventionelle, nukleare und erneuerbare), Transport und Energiespeicherung, Umweltauswirkungen und künftige Tendenzen. Die Studierenden sind in der Lage Methoden der Wirtschaftlichkeitsoptimierung für die Energiebranche kreativ, praxisorientiert - im dazugehörigen Tutorium gezielt vertieft - anzuwenden. Die Studierenden sind für die Weiterbildung in energietechnischen Bereichen und für die (auch forschungsbezogene) berufliche Tätigkeit im Energiesektor qualifiziert.

Inhalt

Das Modul umfasst folgende Themengebiete:

- Energiebedarf und Energiesituation
- Energietypen und Energiemix
- Grundlagen. Thermodynamik relevant für den Energiesektor
- Konventionelle Fossil befeuerte Kraftwerke, inkl. GuD
- Kraft-Wärme-Kopplung
- Kernenergie
- Regenerative Energien: Wasserkraft, Windenergie, Solarenergie, andere Energiesysteme
- Energiebedarfsstrukturen. Grundlagen der Kostenrechnung / Optimierung
- Energiespeicher
- Transport von Energie
- Energieerzeugung und Umwelt. Zukunft des Energiesektors

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 \cdot 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 \cdot 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 3. Präsenzzeit Übung: $15 \cdot 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 4. Vor- und Nachbereitungszeit Übung: $15 \cdot 1 \text{ h} = 15 \text{ h}$
 5. Prüfungsvorbereitung: 120 h
- Insgesamt: 240 h = 8 LP

M

7.64 Modul: Grundlagen der Fahrzeugtechnik I [M-MACH-100501]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Pflichtbestandteil) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 8	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-100092	Grundlagen der Fahrzeugtechnik I	8 LP	Gießler

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 2 h

Voraussetzungen

Das Modul "M-MACH-102686 - Automotive Engineering I" darf nicht begonnen oder abgeschlossen sein. "M-MACH-100501 - Grundlagen der Fahrzeugtechnik I" und "M-MACH-102686 - Automotive Engineering I" schließen einander aus.

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen die Bewegungen und die Kräfte am Fahrzeug und sind vertraut mit aktiver und passiver Sicherheit. Sie haben Kenntnisse über die Wirkungsweise von Motoren und alternativen Antrieben, über die notwendige Kennungswandlung zwischen Motor und Antriebsrädern sowie über die Leistungsübertragung und -verteilung, sodass sie ihr Wissen praxis- und entscheidungsrelevant anwenden können. Sie kennen die für den Antrieb notwendigen Bauteile und beherrschen die Grundlagen, um das komplexe System "Fahrzeug" analysieren, beurteilen und weiterentwickeln zu können.

Inhalt

Das Modul vermittelt einen Überblick über:

1. Historie und Zukunft des Automobils
2. Fahrmechanik: Fahrwiderstände und Fahrleistungen, Mechanik der Längs- und Querkräfte, passive Sicherheit
3. Antriebsmaschinen: Verbrennungsmotor, alternative Antriebe (z.B. Elektromotor, Brennstoffzelle)
4. Kennungswandler: Kupplungen (z.B. Reibungskupplung, Viskokupplung), Getriebe (z.B. Mechanisches Schaltgetriebe, Strömungsgetriebe)
5. Leistungsübertragung und -verteilung: Wellen, Wellengelenke, Differentiale

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 * 2 \text{ h} = 60 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 2 * 3 \text{ h} = 90 \text{ h}$
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 90 h
- Insgesamt: 240 h = 8 LP

Literatur

1. Mitschke, M./ Wallentowitz, H.: Dynamik der Kraftfahrzeuge, Springer-Verlag, Berlin, 2004
2. Braes, H.-H.; Seiffert, U.: Handbuch Kraftfahrzeugtechnik, Vieweg & Sohn Verlag, 2005
3. Gnadler, R.: Scriptum zur Vorlesung 'Grundlagen der Fahrzeugtechnik I'

M

7.65 Modul: Grundlagen der Fahrzeugtechnik II [M-MACH-100502]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer Dr.-Ing. Martin Gießler
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Pflichtbestandteil) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102117	Grundlagen der Fahrzeugtechnik II	4 LP	Gießler

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 1,5 h

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden haben einen Überblick über die Baugruppen, die für die Spurhaltung eines Kraftfahrzeugs und die Kraftübertragung zwischen Fahrzeugaufbau und Fahrbahn notwendig sind. Sie haben gute Kenntnisse in den Themengebieten Radaufhängungen, Reifen, Lenkung und Bremsen. Sie kennen unterschiedliche Ausführungsformen, deren Funktion und deren Einfluss auf das Fahr- bzw. Bremsverhalten. Sie sind in der Lage, ihr Wissen praxis- und entscheidungsrelevant anwenden zu können. Sie haben die Voraussetzung, die entsprechenden Komponenten richtig auszulegen und weiterzuentwickeln. Sie sind in der Lage, das komplexe Zusammenspiel der einzelnen Baugruppen analysieren, beurteilen und unter Berücksichtigung der Randbedingungen optimieren zu können.

Inhalt

Das Modul vermittelt einen Überblick über:

1. Fahrwerk: Radaufhängungen (Hinterachsen, Vorderachsen, Achskinematik), Reifen, Federn, Dämpfer
2. Lenkung: Manuelle Lenkungen, Servo-Lenkanlagen, Steer by Wire
3. Bremsen: Scheibenbremse, Trommelbremse, Vergleich der Bauarten

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 2 h = 30 h
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 3 h = 45 h
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 45 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

Literatur

1. Heißing, B./Ersoy, M.: Fahrwerkhandbuch: Grundlagen, Fahrdynamik, Komponenten, Systeme, Mechatronik, Perspektiven, Vieweg-Verlag, Wiesbaden, 2011
2. Breuer, B./Bill, K.-H.: Bremsenhandbuch: Grundlagen - Komponenten - Systeme - Fahrdynamik, Vieweg-Verlag, Wiesbaden, 2012
3. Gnadler, R.: Scriptum zur Vorlesung 'Grundlagen der Fahrzeugtechnik II'

M

7.66 Modul: Grundlagen der Medizin für Ingenieure [M-MACH-102720]

Verantwortung:	apl. Prof. Dr. Christian Pylatiuk
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik
Bestandteil von:	Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105235	Grundlagen der Medizin für Ingenieure	4 LP	Pylatiuk

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 45 min.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden haben ein umfassendes Verständnis zur Funktionsweise und zum anatomischen Bau von Organen, die unterschiedlichen medizinischen Disziplinen zugeordnet sind. Weiterhin kennen sie die physikalischen Grundlagen, die technischen Lösungen und die wesentlichen Aspekte bei der Anwendung medizintechnischer Verfahren in der Diagnostik und Therapie. Sie kennen häufige Krankheitsbilder in den unterschiedlichen medizinischen Disziplinen und deren Relevanz im Gesundheitswesen. Die Studierenden können durch ihre erworbenen Kenntnisse mit Ärzten über medizintechnische Verfahren kommunizieren und gegenseitige Erwartungen realistischer einschätzen.

Inhalt

Definition von Krankheit und Gesundheit und Geschichte der Medizin, Evidenzbasierte Medizin“ und Personalisierte Medizin, Nervensystem, Reizleitung, Bewegungsapparat, Herz-Kreislaufsystem, Narkose, Atmungssystem, Sinnesorgane, Gynäkologie, Verdauungsorgane, Chirurgie, Nephrologie, Orthopädie, Immunsystem, Genetik.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 2h = 30h
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15*3h = 45h
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz Prüfung: 45h

Insgesamt: 120h = 4 LP

Empfehlungen

Die Inhalte des Moduls T-MACH-105228 ergänzen die Vorlesung.

Literatur

- Adolf Faller, Michael Schünke: Der Körper des Menschen. Thieme Verlag.
- Renate Huch, Klaus D. Jürgens: Mensch Körper Krankheit. Elsevier Verlag.

M

7.67 Modul: Grundlagen der Mikrosystemtechnik I [M-MACH-102691]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Jan Gerrit Korvink
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-114100	Introduction to Microsystem Technology I	4 LP	Badilita, Korvink

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung: Klausur 60 min

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Ziel der Vorlesung ist es, die Studierenden in die Grundlagen der Mikrosystemtechnik einzuführen. Ausgehend von den Prozessen, die zur Herstellung mikroelektronischer Schaltkreise entwickelt wurden, werden die Basistechnologien und Materialien für die Mikrotechnik vorgestellt. Abschließend werden die Verfahren für die Siliziummikrotechnik behandelt und mit zahlreichen Beispielen für Komponenten und Systemen illustriert.

Inhalt

- Einführung in Nano- und Mikrotechnologien
- Silizium und Verfahren der Mikroelektronik
- Physikalische Grundlagen und Werkstoffe für die Mikrosystemtechnik
- Basistechnologien
- Silizium-Mikromechanik
- Beispiele

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 1,5 h = 22,5 h

Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 5,5 h = 82,5 h

Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 15 h

Insgesamt: 120 h = 4 LP

Literatur

Mikrosystemtechnik für Ingenieure, W. Menz und J. Mohr, VCH Verlagsgesellschaft, Weinheim 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.68 Modul: Grundlagen der Mikrosystemtechnik II [M-MACH-102706]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Jan Gerrit Korvink
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105183	Grundlagen der Mikrosystemtechnik II	4 LP	Badilita, Korvink

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung: Klausur 60 min

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Ziel der Vorlesung ist es, die Studierenden in die Grundlagen der Mikrosystemtechnik einzuführen. Nach einer Diskussion lithographischer Methoden werden Verfahren wie die LIGA-Technik, die mikromechanische Bearbeitung sowie die Strukturierung mit Lasern behandelt und durch Beispielen ergänzt. Abschließend werden Aufbau- und Verbindungstechnik für Mikrokomponenten sowie komplette Mikrosysteme vorgestellt.

Inhalt

- Einführung in Nano- und Mikrotechnologien
- Lithographie
- Das LIGA-Verfahren
- Mechanische Mikrofertigung
- Strukturierung mit Lasern
- Aufbau- und Verbindungstechnik
- Mikrosysteme

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 1,5 h = 22,5 h

Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 5,5 h = 82,5 h

Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 15 h

Insgesamt: 120 h = 4 LP

Literatur

Menz, W., Mohr, J., O. Paul: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 2005

M. Madou

Fundamentals of Microfabrication

Taylor & Francis Ltd.; Auflage: 3. Auflage. 2011

M

7.69 Modul: Grundlagen der Technischen Logistik II [M-MACH-105302]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 3
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-109920	Grundlagen der Technischen Logistik II	6 LP	Furmans

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen oder schriftlichen Prüfung (nach §4 (2), 1 bzw. 2 SPO).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Der/die Studierende kann

- Prozesse und Prozessnetzwerke in der Intralogistik beschreiben und auslegen,
- den Materialfluss zwischen den Prozessen abbilden und analysieren,
- Materialflusselemente beschreiben und gezielt einsetzen,
- Materialflusselemente auf deren Sicherheit überprüfen.

Inhalt

Diese Vorlesung hat zum Ziel Einblick in die drei großen Themengebiete der technischen Logistik zu ermöglichen:

- Prozesse in Intralogistiksystemen
- Technik der technischen Logistik
- Organisation und Steuerung von Intralogistikprozessen

Am Beispiel eines Intralogistiksystems werden über den Vorlesungszeitraum hinweg die einzelnen Themengebiete vorgestellt, sodass die Studierenden am Ende in der Lage sind ein solches Gesamtsystem zu verstehen und im Detail zu beschreiben.

Arbeitsaufwand

Präsenz: 36 Std.

Nacharbeit: 114 Std.

Empfehlungen

Es wird Kenntnis der Grundlagen der Technischen Logistik I vorausgesetzt.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.70 Modul: Grundlagen der technischen Verbrennung I [M-MACH-102707]

Verantwortung: Prof. Dr. Ulrich Maas
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Thermodynamik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105213	Grundlagen der technischen Verbrennung I	4 LP	Maas

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich, benotet; Dauer ca. 3 h

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Nach Abschluss der Veranstaltung sind die Studierenden in der Lage die Funktionsweise technischer Verbrennungssysteme (z. B. Kolbenmotoren, Gasturbinen, Feuerungen) zu analysieren. Im Hinblick auf die Umweltbelastungen können die Studierenden die Mechanismen der Verbrennung und der Schadstoffbildung benennen und Konzepte zur Schadstoffreduzierung beurteilen. Hierzu können sie die fundamentalen chemischen und physikalischen Prozesse der Verbrennung erklären, sowie experimentelle Methoden zur Untersuchung von Flammen benennen. Weiterhin können Sie die Unterschiede zwischen laminaren und turbulenten Flammen beschreiben und die Prinzipien von Zündprozessen erklären.

Inhalt

Die Vorlesung gibt einen Überblick über die grundlegenden Begriffe und Phänomene der technischen Verbrennung. In einem Grundlagenkapitel werden experimentelle Methoden zur Untersuchung von Flammen vermittelt. Basierend auf naturwissenschaftlichen Phänomenen werden Erhaltungsgleichungen für laminare Flammen hergeleitet. Darüber hinaus wird exemplarisch die laminare Vormischflamme und die laminare nicht-vorgemischte Flamme behandelt. Es wird die Bedeutung von chemischen Reaktionen sowie deren Beschreibung mit Reaktionsmechanismen vermittelt. Zudem werden Zündprozesse behandelt. Innerhalb von Übungen werden die Inhalte der Vorlesung vertieft und auf konkrete Problem- und Aufgabenstellungen angewandt.

Zusammensetzung der Modulnote

Note der schriftlichen Prüfung (100%)

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 30 h

Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 30 h

Präsenzzeit Übung: 30 h

Selbststudium: 30 h

Empfehlungen

keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesungen

Übungen

Literatur

Vorlesungsskript,

Buch Verbrennung - Physikalisch-Chemische Grundlagen, Modellbildung, Schadstoffentstehung, Autoren: U. Maas, J. Warnatz, R.W. Dibble, Springer-Lehrbuch, Heidelberg 1996

M

7.71 Modul: Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung [M-MACH-105824]

Verantwortung:	Christof Weber
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	2 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111389	Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung	4 LP	Weber

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung mündlich; Dauer ca. 30 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen den Prozess der Nutzfahrzeugentwicklung von der Idee über die Konzeption bis hin zur Konstruktion. Sie sind in der Lage, diesen Prozess zu planen, zu steuern und abzuwickeln sowie Ihre Kenntnisse praxis- und entscheidungsrelevant anzuwenden. Sie wissen, dass bei der Umsetzung von Kundenwünschen neben der technischen Realisierbarkeit und der Funktionalität auch der Aspekt der Wirtschaftlichkeit beachtet werden muss.

Sie haben gute Kenntnisse in Bezug auf die Entwicklung von Einzelkomponenten und haben einen Überblick über die unterschiedlichen Fahrerhauskonzepte, einschließlich Innenraum und Innenraumgestaltung. Damit sind sie in der Lage, Nutzfahrzeugkonzepte zu analysieren und zu beurteilen und bei der Nutzfahrzeugentwicklung kompetent mitzuwirken.

Sie haben einen Überblick über die Vor- und Nachteile unterschiedlicher Antriebsarten, wobei sie mit den einzelnen Bauteilen, wie z. B. Verteilergetriebe, Gelenkwellen, angetriebene und nicht angetriebene Vorderachsen usw. vertraut sind. Neben weiteren mechanischen Komponenten, wie Rahmen, Achsaufhängungen und Bremsanlagen, kennen sie auch elektrotechnische Systeme und Elektroniksysteme. Damit haben die Studierenden die Fähigkeit, Gesamtkonzepte zu analysieren und zu beurteilen sowie präzise auf den Einsatzbereich abzustimmen. Sie sind in der Lage, Ihre Kenntnisse praxis- und entscheidungsrelevant anzuwenden.

Inhalt

Das Modul vermittelt einen Überblick über:

- 1.1. Einführung, Definitionen, Historik
- 1.2. Entwicklungswerkzeuge
- 1.3. Gesamtfahrzeug
- 1.4. Fahrerhaus, Rohbau
- 1.5. Fahrerhaus, Innenausbau
- 1.6. Alternative Antriebe
- 1.7. Antriebsstrang
- 1.8. Antriebsquelle Dieselmotor
- 1.9. Ladeluftgekühlte Dieselmotoren
- 2.1. Nfz-Getriebe
- 2.2. Triebstrangzwischenelemente
- 2.3. Achssysteme
- 2.4. Vorderachsen und Fahrdynamik
- 2.5. Rahmen und Achsaufhängung
- 2.6. Bremsanlage
- 2.7. Systeme
- 2.8. Exkursion

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $8 * 4 \text{ h} = 32 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $8 * 6 \text{ h} = 48 \text{ h}$
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 40 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP (2 Semester)

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

1. SPECKERT, M.; RUF, N.; DRESSLER, K.; MÜLLER, R.; WEBER, C.; WEIHE, S.: Ein neuer Ansatz zur Ermittlung von Erprobungslasten für sicherheitsrelevante Bauteile; Kaiserslautern: Fraunhofer ITWM, 2009, 27 pp.; Berichte des Fraunhofer ITWM, 177; ISSN: 1434-9973
2. SPECKERT, M.; DRESSLER, K.; RUF, N.; MÜLLER, R.; WEBER, C.: Customer Usage Profiles, Strength Requirements and Test Schedules in Truck Engineering, in: Schindler, C. et al. (Eds.): Proceedings of the 1st Commercial Vehicle Technology Symposium (CVT 2010), Shaker Verlag, 2010, S. 298-307
3. TEUTSCH, R. RITTER, J.; WEBER, C.; KOLB, G.; VILCENS, B.; LOPATTA, A.: Einsatz eines Fahrerleitsystems zur Qualitätssteigerung bei der Betriebsfestigkeitserprobung, Proceedings, 1st Commercial Vehicle Technology Symposium Kaiserslautern, 16. – 18. März 2010
4. WEBER, C.; MÜLLER, R.; TEUTSCH, R.; DRESSLER, K.; SPECKERT, M.: A New Way to Customer Loads Correlation and Testing in Truck Engineering of Daimler Trucks, Proceedings of the 1st International Munich Chassis Symposium, chassis.tech, Munich, Germany, 8th - 9th Juni 2010
5. TEUTSCH, R.; WEBER, C.; MÜLLER, R.; SCHON, U.; EPPLER, R.: Einsatzspezifische Erprobung als Baustein zur Verringerung des Fahrzeuggewichts von Lastkraftwagen, DVM-Berichtsband 138, S. 189 – 201, 201

M

7.72 Modul: Grundsätze der PKW-Entwicklung I [M-MACH-105289]

Verantwortung:	Prof.Dipl.-Ing. Rolf Frech Dr.-Ing. Martin Gießler Dr.-Ing. Hans-Joachim Unrau
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 2	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105162	Grundsätze der PKW-Entwicklung I	2 LP	Harrer

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, Dauer ca. 90 Minuten.

Hilfsmittel: keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden haben einen Überblick über den gesamten Entwicklungsprozess eines PKW. Sie kennen neben dem zeitlichen Ablauf der PKW-Entwicklung auch die nationalen und internationalen gesetzlichen Anforderungen. Sie haben Kenntnisse über den Zielkonflikt zwischen Aerodynamik, Thermomanagement und Design. Sie sind in der Lage, Zielkonflikte im Bereich der Pkw-Entwicklung beurteilen und Lösungsansätze ausarbeiten zu können.

Inhalt

1. Prozess der PKW-Entwicklung
2. Konzeptionelle Auslegung und Gestaltung eines PKW
3. Gesetze und Vorschriften – Nationale und internationale Randbedingungen
4. Aerodynamische Auslegung und Gestaltung eines PKW I
5. Aerodynamische Auslegung und Gestaltung eines PKW II
6. Thermomanagement im Spannungsfeld von Styling, Aerodynamik und Packagevorgaben I
7. Thermomanagement im Spannungsfeld von Styling, Aerodynamik und Packagevorgaben I

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für dieses Modul beträgt ca. 60 Stunden (2 Credits). Die Aufteilung erfolgt nach den Leistungspunkten der Lehrveranstaltungen des Moduls. Dabei beträgt der Arbeitsaufwand für Lehrveranstaltungen mit 2 Credits ca. 60 Stunden.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.73 Modul: Grundsätze der PKW-Entwicklung II [M-MACH-105290]

Verantwortung:	Prof.Dipl.-Ing. Rolf Frech Dr.-Ing. Hans-Joachim Unrau
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
2	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105163	Grundsätze der PKW-Entwicklung II	2 LP	Harrer

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, Dauer: ca. 90 Minuten.

Hilfsmittel: keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind vertraut mit der Auswahl geeigneter Werkstoffe sowie mit verschiedenen Fertigungstechniken. Sie haben einen Überblick über die Akustik des Fahrzeugs. Sie kennen hierbei sowohl die Aspekte der Akustik im Innenraum des Fahrzeugs als auch die Aspekte der Außengeräusche. Sie sind vertraut mit der Erprobung des Fahrzeuges und mit der Beurteilung der Gesamtfahrzeugeigenschaften. Sie sind in der Lage, am Entwicklungsprozess des gesamten Fahrzeugs kompetent mitzuwirken.

Inhalt

1. Anwendungsorientierte Werkstoff- und Fertigungstechnik I
2. Anwendungsorientierte Werkstoff- und Fertigungstechnik II
3. Gesamtfahrzeugakustik in der PKW-Entwicklung
4. Antriebsakustik in der PKW-Entwicklung
5. Gesamtfahrzeugerprobung
6. Gesamtfahrzeugeigenschaften

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für dieses Modul beträgt ca. 60 Stunden (2 Credits). Die Aufteilung erfolgt nach den Leistungspunkten der Lehrveranstaltungen des Moduls. Dabei beträgt der Arbeitsaufwand für Lehrveranstaltungen mit 2 Credits ca. 60 Stunden.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.74 Modul: Hardware Modeling and Simulation [M-ETIT-100449]

Verantwortung: Dr.-Ing. Jens Becker
Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100672	Hardware Modeling and Simulation	4 LP	Becker, Becker

Erfolgskontrolle(n)

Achievement is examined in the form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

After completing this module, students will be familiar with different hardware description languages and their applications in various abstraction levels. They will gain knowledge of the SPICE Hardware Description Language and become proficient in building and deriving the analog matrix for spice simulation. In the realm of digital design, they will develop a comprehensive understanding of the hardware description language VHDL, encompassing the VHDL Standard and its extensions, such as VHDL 2008, the 9-valued logic, and the VHDL-AMS standard. Furthermore, students will achieve a profound comprehension of simulator principles, particularly the delta cycle model. They will also grasp the fundamentals of fault simulations for testing fabricated circuits and learn to derive test vectors. Additionally, students will acquire an understanding of higher-level hardware construction languages like Chisel and SystemC.

Inhalt

In order to address the complexity of modern chips during development, it is essential to utilize modern hardware description languages. This course offers insights into the various levels of abstraction in these languages. It starts by covering the fundamentals of analog description using SPICE and then progresses through VHDL, VHDL-AMS, and Verilog. Additionally, the course introduces more abstract languages like Chisel and SystemC.

Topics covered in the course are:

- Design Process
- Basics of Modeling and Simulation
- Low Level Modeling
- VHDL
 - VHDL-AMS
 - 9-valued logic
 - Delta cycle simulation
 - Fault simulation
- Verilog
- Chisel
- SystemC

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade results from the grade of the written examination.

Anmerkungen

.

Arbeitsaufwand

The workload is covered by:

1. Participating in lectures and tutorials: 33h
2. Preparing and wrap up of the above named units: 66h
3. Exam preparation and presence: 21h

Sum: 120h = 4 LP

M

7.75 Modul: Hardware Synthesis and Optimization [M-ETIT-106963]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113922	Hardware Synthesis and Optimization	6 LP	Becker

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place within the framework of an oral overall examination (approx. 30 minutes).

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students know the basic steps required for the automated design of optimized digital circuits. They are able to classify them in the Y-chart and assess their complexity.

They will be able to name and explain the most important approaches for these design steps and evaluate them with regard to optimality and computational effort. This includes the ability to use algorithms for these approaches, e.g. selected graph algorithms, metaheuristics such as simulated annealing. The students are also able to determine their respective runtime complexities.

In addition, they can solve given problems from the field of design automation by selecting a suitable approach based on certain optimization criteria and applying it to the respective problem.

Inhalt

The module focuses on teaching the formal and methodological foundations for the automated design of optimized electronic systems. The relevant scientific and methodological properties of the methods used are discussed and their implementation in industrial practice is also taught.

The following topics are covered:

- Graph Algorithms and Complexity
- High-Level Synthesis
- Algorithms for Scheduling, Allocation and Binding Problems
- Register-Transfer-Level Synthesis
- Retiming Algorithms
- Logic Optimization
- Technology Mapping for Standard Cells and FPGAs
- Physical Design
- Placement of Standard Cells with ILP and Simulated Annealing
- Global and Detailed Routing

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes (4 SWS):

1. 1. attendance in lectures and exercises: 50 h
2. 2. preparation / follow-up: 50 h
3. 3. preparation of and attendance in examination: 80 h

A total of 180 h = 6 CR

Empfehlungen

Basic knowledge in the field of digital circuits, e.g. as taught in the course “Digital Technology” (2311615) is helpful.

M

7.76 Modul: Hardware/Software Co-Design [M-ETIT-100453]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100671	Hardware/Software Co-Design	4 LP	Harbaum

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Durch den Besuch der Vorlesung Hardware/Software Co-Design lernen die Studierenden die notwendigen multikriteriellen Methoden und Hardware/Software Zielarchitekturen kennen. Der Besuch der Vorlesung trägt zum Verständnis dieser Methoden des Hardware/Software Co-Designs bei und versetzt die Studenten in die Lage das Erlernte auf neuartige Fragestellungen anzuwenden.

Die Studierenden lernen die wesentlichen Zielarchitekturen kennen und werden in die Lage versetzt ihre Vor- und Nachteile in Bezug auf die Anwendbarkeit im Hardware/Software Co-Design zu benennen. Zur Beurteilung der Entwurfsqualität lernen die Studierenden verschiedene Verfahren kennen und können diese bereits in frühen Phasen des Systementwurfs anwenden. Weiterhin haben die Studierenden einen Überblick über Partitionierungsverfahren für HW/SW Systeme, können diese klassifizieren und kennen die jeweiligen Vor- und Nachteile der Verfahren. Für typische HW/SW-Partitionierungsprobleme sind die Studierenden in der Lage ein geeignetes Verfahren auszuwählen und anzuwenden.

Durch den Besuch der Veranstaltung haben die Studierenden ein komponenten-übergreifendes Verständnis der Thematik des Co-Designs. Des Weiteren versetzt der Besuch der Veranstaltung die Studierenden in die Lage die vorgestellten Methoden selbstständig auf Fragestellungen anzuwenden. Hierzu können Werkzeuge verwendet werden, die im Laufe der Vorlesung vorgestellt werden.

Der Besuch der Vorlesung versetzt die Studierenden in die Lage aktuelle wissenschaftliche Arbeiten z.B. Abschlussarbeiten selbstständig einzuordnen und mit modernsten Methoden zu bearbeiten.

Inhalt

- In der Vorlesung werden die theoretischen Grundlagen zum verzahnten Entwurf von Hardware- und Softwareteilen eines Systems vorgestellt. Zusätzlich wird deren praktische Anwendung anhand von verschiedenen aktuellen Software- und Hardwarekomponenten demonstriert.
- Die begleitenden Übungen sollen das in den Vorlesungen erlernte Wissen fundieren. Ausgewählte Themen werden wiederholt, und anhand theoretischer und praktischer Beispiele lernen die Studierenden die Anwendung der Methoden für den modernen Systementwurf.
- Unter Hardware Software Co-Design versteht man den gleichzeitigen und verzahnten Entwurf von Hardware- und Softwareteilen eines Systems. Die meisten modernen eingebetteten Systeme (Beispiele sind Mobiltelefone, Automobil- und Industriesteuerungen, Spielekonsolen, Home Cinema Systeme, Netzwerkrouter) bestehen aus kooperierenden Hardware- und Softwarekomponenten. Ermöglicht durch rasante Fortschritte in der Mikroelektronik werden Eingebettete Systeme zunehmend komplexer mit vielfältigen anwendungsspezifischen Kriterien. Der Einsatz von entsprechenden rechnergestützten Entwurfswerkzeugen ist nicht nur notwendig, um die zunehmende Komplexität handhaben zu können, sondern auch um die Entwurfskosten und die Entwurfszeit zu senken. Die Vorlesung Hardware Software Co-Design behandelt die notwendigen multikriteriellen Methoden und Hardware/Software Zielarchitekturen:
 - Zielarchitekturen für Hardware/Software-Systeme
 - Prozessoraufbau: Pipelining, Superskalarität, VLIW, SIMD, Cache, MIMD
 - General-Purpose Prozessoren (GPP), Mikrocontroller (μ C), Digitale Signalprozessoren (DSP), Grafik Prozessoren (GPU), Applikations-spezifische Instruktionssatz Prozessoren (ASIP), Field Programmable Gate Arrays (FPGA), System-on-Chip (SoC), Bussysteme, Multicore und Network-on-Chip (NoC)
 - Abschätzung der Entwurfsqualität
 - Hardware- und Software-Performanz
 - Hardware/Software Partitionierungsverfahren
 - Iterative und Konstruktive Heuristiken

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Anmerkungen

Wird ab WiSe 25/26 auf 6 LP erhöht.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Präsenzzeit in 14 Vorlesungen, 7 Übungen: 31,5 Std
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 63 Std (3 Std pro Einheit)
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 20 Std Vorbereitung und 0,5 Std Prüfung

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen aus Digitaltechnik und Informationstechnik sind hilfreich.

M

7.77 Modul: Hochspannungsprüftechnik [M-ETIT-100417]

Verantwortung: Dr.-Ing. Rainer Badent
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101915	Hochspannungsprüftechnik	4 LP	Badent

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählte Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Der Student kann Teilentladungen messen, Vor-Ort Prüfungen durchführen, Kabel und Garnituren prüfen. Er kann computerbasierte Prüfungssysteme bedienen und designen. Er kann die notwendigen Voraussetzungen zur Akkreditierung von Prüflaboratorien schaffen.

Inhalt

Dieser Kurs macht die Studenten mit Fragen der Hochspannungsprüftechnik, Kalibrierung und den Inhalten internationaler Test-Standards für Produkte der elektrischen Energietechnik vertraut.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Präsenzstudienzeit Vorlesung: 30 h

Präsenzstudienzeit Übung: 15 h

Selbststudienzeit: 67,5 h

Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor-/Nachbereitung verrechnet

Insgesamt 112,5 h = 4 LP

Empfehlungen

Hochspannungstechnik

M

7.78 Modul: Hochspannungstechnik [M-ETIT-105060]

Verantwortung: Dr.-Ing. Rainer Badent
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-110266	Hochspannungstechnik	6 LP	Badent

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung im Umfang von ca.120 Minuten.

Qualifikationsziele

Die Studenten können elektrische Felder ermitteln mit Hilfe numerischer Verfahren bzw. graphisch, hohe Spannungen im Labor erzeugen, Wechselspannungen und Impulsspannung dimensionieren, konstruieren und berechnen. Sie kennen die Eigenschaften von Isolierstoffen im Feldraum und die Prozesse, die zum Durchschlag sowohl in Gasen als auch Flüssigkeiten und Feststoffen führen. Sie kennen die wichtigsten technischen Isolierstoffe und können diese im Rahmen der Isolationskoordination einsetzen.

Inhalt

Erzeugung hoher Spannungen im Labor, Elektrische Felder, Dielektrika im Feldraum, Gasentladungsphysik, Durchschlag in Flüssigkeiten und Feststoffen, Technische Isolierstoffe, Isolationskoordination.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Jeder Leistungspunkt (LP) entspricht 30 h Arbeitsaufwand des Studierenden. Unter den Arbeitsaufwand fallen:

- Präsenzstudienzeit Vorlesung: 60 h
 - Präsenzstudienzeit Übung: 60 h
 - Selbststudienzeit, Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 60 h
- Insgesamt: 180 h = 6 LP

M

7.79 Modul: Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control [M-INFO-106649]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-INFO-113395	Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control	6 LP	Mombaur
T-INFO-114282	Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control -Pass	0 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

By the end of the course, students will be able to:

- Develop kinematic and dynamic models of humanoid robots
- Understand basic principles of human whole-body movement
- Control gaits and other whole-body motions for humanoid robots and maintain balance
- Explain advanced methods for humanoid motion generation, optimization, and learning
- Give an overview of the state of the art in locomotion and whole-body control of humanoid robotics
- Complete a graduate level research project on humanoid robots including simulation and real-robot implementation

Inhalt

This course introduces fundamentals and recent developments in the field of humanoid robotics with a focus on locomotion and whole-body motions. We will cover kinematic and dynamic modeling of anthropomorphic systems, basic concepts of bipedal walking control, stability aspects, gait generation in different terrains, humanoid balance and push recovery, motion primitives and optimal control-based approaches, motion imitation and learning. The course will also give some insights in basic principles of passive dynamic walking, human motion generation and control and human motion modeling. Students will work with different robotics tools and perform a graduate level research project related to a whole-body humanoid robot.

This module is complementary to the course "4.290 Robotik II - Humanoide Robotik" which focuses on upper body motions and cognitive architectures while this course focuses on the specific aspects of legged humanoids and whole-body motions. The modules can be taken at the same time.

Anmerkungen

Limitation to 30 participants

Arbeitsaufwand

Estimated effort for this module is 180 hours:

60h - Lecture and exercises (2+2 SWS)

40h - Repetition of lecture contents, preparation of assignments

80h - Work on final project, documentation and presentation

Empfehlungen

Attendance of the lectures Robotics I - Introduction to Robotics and Mechano-Informatics in Robotics is required.

M

7.80 Modul: Humanoide Roboter - Seminar [M-INFO-102561]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-105144	Humanoide Roboter - Seminar	3 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

See partial Achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial Achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

The students choose a topic from the field of humanoid robotics, e.g. robot design, motion generation, perception or learning. They conduct a literature research on this topic under the guidance of a scientific supervisor. At the end of the semester, they present the results and write a term paper in English in the form of a scientific publication.

Students are familiar with the DFG Code of Conduct "Guidelines for Safeguarding Good Scientific Practice" and successfully apply these guidelines in the preparation of their scientific work.

Inhalt

The student gained experience with literature research on a current research topic. He/she explored, understood and compared different approaches to a selected scientific problem. The student is able to write a summary of their literature research in the form of a scientific publication in English and to give a scientific talk on it.

Arbeitsaufwand

Seminar with 2 SWS, 3 LP

3 LP corresponds to 90 hours, including

45 hours literature research

25 hours manuscript preparation

10 hours preparation of the presentation

10 hours attendance time

Empfehlungen

Attending the lectures Robotics I – Introduction to Robotics, Robotics II: Humanoid Robotics, Robotics III – Sensors and Perception in Robotics, Mechano-Informatics and Robotics and Wearable Robotic Technologies is recommended.

M

7.81 Modul: Industrial Mobile Robotics Lab [M-MACH-106830]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	best./nicht best.	Jedes Semester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113701	Industrial Mobile Robotics Lab	4 LP	Furmans

Erfolgskontrolle(n)

Zertifikat durch Kolloquium mit Präsentation, Dokumentation der Arbeitsergebnisse und Erfüllung der Anwesenheitspflicht.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können:

- die Grundlagen von Intralogistiksystemen erkennen und erläutern
- den Einsatz von mobilen Robotern in der Industrie beschreiben
- den Grundgedanken des Kommunikationsstandards VDA 5050 erläutern
- das Konzept der Multi-Roboter-Aufgabenzuweisung in der Intralogistik verstehen
- Lösungen zur Steuerung von mobilen Robotern entwickeln
- die erlernte Theorie auf ein praktisches Problem anwenden
- die entwickelten Lösungen durch Gruppendiskussionen und Präsentationen bewerten

Inhalt

Hard Skills

- Einführung in die Grundlagen von Intralogistiksystemen
- Implementierung der Kommunikation in einem Multi-Roboter-System mittels einheitlicher JSON-Nachrichten, die im VDA 5050 definiert sind, über MQTT
- Entwurf und Implementierung eines Flottenmanagementsystems zur Koordination einer Flotte von mobilen Robotern mit Python
- Entwurf und Implementierung einer Robotersteuerung zur Erledigung zugewiesener Aufgaben mit Python
- Übertragen der Lösungen aus der Simulation auf reale mobile Industrieroboter

Soft Skills

- Präsentation der Arbeitsergebnisse
- Softwareentwicklung in Teamarbeit (einschließlich Tools wie git, Scrum, ...)

Anmerkungen

- Die Teilnehmerzahl ist auf 15 Studierende begrenzt.
- Das Auswahlverfahren erfolgt anhand eines Motivationsschreibens in dem folgende Fragen beantwortet werden sollen:
 - Warum möchten Sie den Kurs besuchen?
 - Welche Fähigkeiten und Vorkenntnisse bringen Sie mit?

Arbeitsaufwand

- Anwesenheitspflicht: ca. 20 Stunden
- Selbststudium mit Videovorträgen: 10 Stunden
- Gruppenarbeit Projekt: 90 Stunden

Empfehlungen

Grundkenntnisse der Python-Programmierung und Grundkenntnisse der technischen Logistik von Vorteil.

Lehr- und Lernformen

Praktikum

Literatur

Keine

M

7.82 Modul: Informationsfusion [M-ETIT-103264]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-106499	Informationsfusion	4 LP	Heizmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Bei weniger als 20 Prüflingen kann alternativ eine mündliche Prüfung im Umfang von ca. 20 Minuten stattfinden. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen bzw. mündlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Studierende haben fundiertes Wissen in unterschiedlichen Methoden zur Spezifizierung von unsicherheitsbehaftetem Wissen und zu dessen Aufarbeitung zum Zweck der Informationsfusion.
- Studierende beherrschen unterschiedliche Konzepte der Informationsfusion hinsichtlich ihrer Voraussetzungen, Modellannahmen, Methoden und Ergebnisse.
- Studierende sind in der Lage, Aufgaben der Informationsfusion zu analysieren und formal zu beschreiben, Lösungsmöglichkeiten zu synthetisieren und die Eignung der unterschiedlichen Ansätze der Informationsfusion zur Lösung einzuschätzen.

Inhalt

Bei zahlreichen Aufgaben der Informationsgewinnung ist es nicht möglich, die interessierenden Eigenschaften einer Szene bzw. eines Prozesses vollständig und robust mit einem einzigen Sensor bzw. einer einzigen Informationsquelle zu erfassen. In solchen Fällen besteht eine Lösungsmöglichkeit darin, mehrere Sensoren einzusetzen, die unterschiedliche Aspekte der Szene erfassen. Die Verwendung heterogener Sensoren mit unterschiedlichen Sensorprinzipien erlaubt dabei die Auswertung mehrerer physikalischer Eigenschaften der Szene. Darüber hinaus kann auch nicht-sensorische Information (z.B. in Form von a-priori-Wissen oder physikalischen Modellen) verfügbar sein, die bei der Bestimmung interessierender Szeneigenschaften zu berücksichtigen ist.

Diese Vorlesung führt in Konzepte, Architekturen und Verfahren der Informationsfusion ein. Mathematische Konzepte zur Verknüpfung von Sensordaten und Informationen aus unterschiedlichen Quellen werden dargestellt.

Die Inhalte umfassen im Einzelnen:

- Voraussetzungen der Fusionierbarkeit
- Spezifikation von unsicherheitsbehafteter Information
- Vorverarbeitung zur Informationsfusion, Registrierung
- Fusionsarchitekturen
- Probabilistische Methoden: Bayes'sche Fusion, Kalman-Filter, Tracking
- Formulierung von Fusionsaufgaben mittels Energiefunktionalen
- Dempster-Shafer-Theorie
- Fuzzy-Fusion

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen bzw. mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Gesamt: ca. 120h, davon

1. Präsenzzeit in Vorlesungen: 34h
2. Vor-/Nachbereitung der Vorlesungen: 34h
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 52h

Empfehlungen

Kenntnisse der Grundlagen der Stochastik sind hilfreich.

M

7.83 Modul: Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management [M-MACH-105281]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102128	Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management	3 LP	Kilger

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (nach §4(2), 2 SPO). Bei großer Teilnehmerzahl wird die Prüfung (nach §4(2), 1 SPO) schriftlich durchgeführt

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können:

- die Anforderungen logistischer Prozesse an die IT-Systeme beschreiben,
- Informationssysteme zur Unterstützung logistischer Prozesse auswählen und sie entsprechend der Anforderungen der Supply Chain einsetzen.

Inhalt

a) Überblick über logistische Prozesse und Systeme

- Was gehört alles zur Logistik?
- Welche Prozesse unterscheidet man?
- Was sind die grundlegenden Konzepte dieser Prozesse?

b) Grundlagen von Informationssystemen und Informationstechnik

- Wie grenzen sich die Begriffe IS und IT voneinander ab?
- Wie werden Informationssysteme mit IT realisiert?
- Wie funktioniert IT?

c) Überblick über Informationssysteme zur Unterstützung logistischer Prozesse

- Welche IT-Systeme für logistische Aufgaben gibt es?
- Wie unterstützen diese logistische Prozesse?

d) Vertiefung der Funktionalität ausgewählter Module von SAP zur Unterstützung logistischer Prozesse

- Welche Funktionen werden angeboten?
- Wie sieht die Benutzeroberfläche aus?
- Wie arbeitet man mit dem Modul?
- Welche Schnittstellen gibt es?
- Welche Stamm- und Bewegungsdaten benötigt das System?

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden

Selbststudium: 69 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

Stadtler, Kilger: Supply Chain Management and Advanced Planning, Springer, 4. Auflage 2008

M

7.84 Modul: Informationstechnik in der industriellen Automation [M-ETIT-100367]

Verantwortung: Dr.-Ing. Peter-Axel Bort
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100698	Informationstechnik in der industriellen Automation	3 LP	Bort

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20-25 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Absolventinnen und Absolventen haben nach Abschluss der Veranstaltung ein ganzheitliches Grundverständnis für die moderne Automatisierungstechnik, vom einfachen Sensor-/Aktor System, über speicherprogrammierbare Steuerung und Leitsysteme, bis hin zu cloudbasierten Technologien. Sie kennen die Schnittstellen zur Informationstechnik und das Zusammenspiel der einzelnen Disziplinen, sowie deren Einsatz in der Automatisierungstechnik. Die Absolventinnen und Absolventen haben ein Verständnis und ein Gefühl für die verschiedenen Aspekte der Zuverlässigkeit und funktionalen Sicherheit in der Automatisierungstechnik. Sie kennen Einsatzmöglichkeiten und Grenzen von zentralen Tools und Modellierungswerkzeugen der Informationstechnik, sowie Methoden der künstlichen Intelligenz in der Automatisierungstechnik.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt eine Einführung in moderne Automatisierungssysteme von einfachen SPS-Steuerungen über Leitsysteme und Manufacturing Execution Systems (MES) bis hin zu Enterprise Resource Planning (ERP) Systemen. Dabei werden unterschiedlichste Branchen, Technologien und Standards betrachtet, die in derartig komplexen Systemen zum Einsatz kommen.

Ein weiterer Schwerpunkt liegt in dem Bereich Anlagenprojektierung, Systemintegration und Vernetzung, bis zu cloudbasierten Lösungen. Dabei werden verschiedene Modellierungsansätze und Werkzeuge für die Projektierung vorgestellt, sowie auf die Besonderheiten der Systemintegration in der Anlagenautomatisierung eingegangen, wie z.B. die hohe Zahl von unterschiedlichen Schnittstellen, die unterschiedlichen Lebenszyklen von Einzelkomponenten, Subsystemen und Anlagenteilen oder die extremen Anforderungen an die funktionale Sicherheit und Verfügbarkeit der Anlagen.

Bei sämtlichen Betrachtungen spielen die wirtschaftlichen Aspekte eine zentrale Rolle. Anhand von zahlreichen praktischen Beispielen sollen die Studenten ein eigenes Gefühl für die wirtschaftlichen Auswirkungen von Ingenieurentscheidungen aus Entwickler- und aus Betreibersicht entwickeln. In diesem Kontext werden Themen wie Asset-Management und Strategien zur Anlagenprojektierung und -steuerung behandelt.

Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Anmerkungen

Es finden 7 Vorlesungstermine statt. Diese werden in der Vorlesung bekannt gegeben.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand gliedert sich wie folgt:

- Präsenzzeit Vorlesung: $7 * 4 \text{ h} = 28 \text{ h}$
- Vor-/Nachbereitung Vorlesung: $7 * 4 = 28 \text{ h}$
- Präsenzzeit Übung: 0 h
- Vor-/Nachbereitung Übung (SPS-Programmierung mit Codesys): 4 h
- Klausurvorbereitung und Präsenz in Prüfung: 30 h (alternativ: in Vor-/Nachbereitung verrechnet)
- Insgesamt: 90 h -> $90/30 \text{ LP} = 3 \text{ LP}$

M**7.85 Modul: Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau
[M-MACH-106514]**

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113068	Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau	4 LP	Cichon

Erfolgskontrolle(n)

Benotete Prüfungsleistung:

2/3 der Prüfungsleistung: 20-minütige mündliche Prüfung über die Lehrinhalte der Vorlesung

1/3 der Prüfungsleistung anderer Art: vorlesungsbegleitende Einheit im Rahmen einer 10-minütigen Präsentation und einer praktischen Anwendung aus dem Innovations- und Projektmanagement

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sollen im Rahmen der Veranstaltung Grundlagen des Innovations- und Projektmanagements im Kontext der Schienenfahrzeugentwicklung kennenlernen. Dabei werden gezielt Kreativitätstechniken auf die Herausforderungen im System Bahn praktisch angewendet, wie beispielsweise Aspekte der Nachhaltigkeit. Außerdem erfahren die Studierenden die verschiedenen organisatorischen, systemischen, ökonomischen und technologischen Herausforderungen eines Projektes und des Projektmanagements.

Inhalt

- Grundlagen des Innovationsmanagements
- Herausforderungen und Aspekte der Nachhaltigkeit im System Bahn
- Eigenständiges Ausprobieren verschiedener Kreativitätstechniken
- Moderation von Kreativitätswshops
- Techniken zur Ideengenerierung und Ideenbewertung
- Grundlagen und Methoden des Projektmanagements
- Praktische Herausforderungen im Projektmanagement
- Erstellung von Tools für das Projektmanagement (Work-Breakdown-Structure, Projektcontrolling, Organigramme)
- Projektteamorganisation und Rollenverteilung

Anmerkungen

Eine Literaturliste steht den Studierenden auf der Ilias-Plattform zum Download zur Verfügung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden

Vor- /Nachbereitung: 21 Stunden

Prüfung und Prüfungsvorbereitung: 78 Stunden

Gesamtaufwand: 120 Stunden = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.86 Modul: Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern [M-INFO-100791]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101328	Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern	4 LP	Hein

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung

Qualifikationsziele

Qualifikationsziele: Die Teilnehmer kennen neuartige Herangehensweisen bei der Programmierung von Industrierobotern und sind in der Lage diese geeignet auswählen, einzusetzen und Aufgabenstellungen in diesem Kontext selbständig zu bewältigen.

Lernziele:

- beherrschen die theoretischen Grundlagen, die für den Einsatz modellgestützter Planungsverfahren (Kollisionsvermeidung, Bahnplanung, Bahnoptimierung, Kalibrierung) notwendig sind.
- beherrschen im Bereich der Off-line Programmierung aktuelle Algorithmen und modellgestützte Verfahren zur kollisionsfreien Bahnplanung und Bahnoptimierung.
- besitzen die Fähigkeit die behandelten Verfahren zu analysieren und zu beurteilen, wann und in welchem Kontext diese einzusetzen sind.
- beherrschen grundlegenden Aufbau und Konzepte neuer Sensorsysteme (z.B. taktile Sensoren, Näherungssensoren).
- beherrschen Konzepte für den Einsatz dieser neuen Sensorsysteme im industriellen Kontext.
- Die Teilnehmer können die behandelten Planungs- und Optimierungsverfahren anhand von gegebenem Pseudocode in der Programmiersprache Python implementieren (400 - 800 Zeilen Code) und graphisch analysieren. Sie sind in der Lage für die Verfahren Optimierungen abzuleiten und diese Verfahren selbständig weiterzuentwickeln.

Inhalt

Die fortschreitende Leistungssteigerung heutiger Robotersteuerungen eröffnet neue Wege in der Programmierung von Industrierobotern. Viele Roboterhersteller nutzen die frei-werdenen Leistungsressourcen, um zusätzliche Modellberechnungen durchzuführen. Die Integration von Geometriemodellen auf der Robotersteuerung ermöglicht beispielsweise Kollisionserkennung bzw. Kollisionsvermeidung während der händischen Programmierung. Darüber hinaus lassen sich diese Modelle zur automatischen kollisionsfreien Bahnplanung und Bahnoptimierung heranziehen. Vor diesem Hintergrund vermittelt dieses Modul nach einer Einführung in die Themenstellung die theoretischen Grundlagen im Bereich der Kollisionserkennung, automatischen Bahngenerierung und -optimierung unter Berücksichtigung der Fähigkeiten heutiger industrieller Robotersteuerungen. Die behandelten Verfahren werden im Rahmen kleiner Implementierungsaufgaben in Python umgesetzt und evaluiert.

Arbeitsaufwand

(2 SWS + 2,5 x 2 SWS) x 15 + 15 h Klausurvorbereitung = 120h/30 = 4 ECTS

Aufwand 2,5/SWS entsteht insbesondere durch die geforderte Implementierung der Verfahren in Python.

Empfehlungen

Siehe Teilleistung

M

7.87 Modul: Integrierte Intelligente Sensoren [M-ETIT-100457]

Verantwortung: Prof. Dr. Wilhelm Stork
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100961	Integrierte Intelligente Sensoren	3 LP	Stork

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Durch die Vorlesung soll den Studenten ein Einblick in das weite Feld der Anwendungsmöglichkeiten intelligenter Sensorsysteme und deren wirtschaftlicher Bedeutung vermittelt werden.

Die Studierenden

- Kennen die wichtigsten Begriffe und Verfahren zur Entwicklung und Herstellung integrierter intelligenter Sensoren und können diese mit ihren Vor- und Nachteilen beurteilen.
- Sind in der Lage, die gängigen Sensorprinzipien zu beschreiben.
- Können geeignete Verfahren für die Erfassung unterschiedlicher physikalischer Größen mittels IIS auswählen.
- Kennen die grundlegenden Verfahren zur Herstellung mikrosystemtechnischer Sensoren
- Besitzen ein weitreichendes Verständnis über den Aufbau und die Funktionsweise von Mikrosystemtechnischen Sensoren.
- Besitzen die Fähigkeit sich mit Experten der Sensortechnologie verständigen zu können.
- Sind in der Lage, verschiedene Verfahren kritisch zu beurteilen.

Inhalt

In der Vorlesung werden Anwendungen verschiedener Mikrotechniken für Sensortechnologien, wie z.B. der Mikrooptik oder der Mikromechanik, anhand von aktuellen Beispielen aus Industrie und Forschung dargestellt. Die Hauptthemen der Vorlesung sind Mikrosensoren mit integrierter Signalverarbeitung („Smart Sensors“) für Anwendungen sowohl in der Automobilindustrie und der Fertigungsindustrie als auch im Umweltschutz und der biomedizinischen Technik.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in Vorlesungen, Übungen: 18 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 24 h
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 25h

M

7.88 Modul: Integrierte Systeme und Schaltungen [M-ETIT-100474]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte
4

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Deutsch

Level
4

Version
1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100972	Integrierte Systeme und Schaltungen	4 LP	Kempf

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle findet im Rahmen einer schriftlichen Gesamprüfung im Umfang von 60 Minuten statt.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden werden befähigt, den kompletten Signalweg in einem integrierten System zur Signalverarbeitung zu verstehen und zu analysieren. Die Studierenden werden in die Lage versetzt, die einzelnen Module der Signalverarbeitung, d.h. analoge Signalkonditionierung zur Aufbereitung von Sensorsignalen, Filter- und Sample&Hold-Techniken, Analog-Digital-Wandler, Digital-Analog-Wandler, Ansteuerung von Aktoren zu verstehen und damit Lösungsansätze für integrierte Systeme zu entwickeln. Einen besonderen Schwerpunkt bildet die moderne analoge Schaltungstechnik zur Signalkonditionierung vor der Analog-Digital Wandlung. Weiterhin werden Filterverstärker und Sample&Hold-Stufen behandelt. Analog-Digital-Wandler werden ausführlich vorgestellt. Die unterschiedlichen Familien der Anwenderspezifischen Schaltkreise, insbesondere FPGA und PLD werden behandelt. Damit sind die Studierenden in der Lage, eigene Lösungsansätze zu formulieren und Neuentwicklungen zu beurteilen.

Inhalt

Konzepte zur Umsetzung von integrierten "System-on-Chip"-Lösungen mit hochintegrierten Schaltkreisen auf der Sensorebene, über die analoge und digitale Signalverarbeitung auf Halbleiterbasis bis hin zum Aktor werden behandelt. Dabei werden insbesondere Konzepte für den Automotiv-Bereich diskutiert. Besonderheiten der analogen und digitalen Schaltungstechnik werden intensiv behandelt und an praktischen Beispielen diskutiert.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand in Stunden ist nachfolgend aufgeschlüsselt:

1. Präsenzzeit in Vorlesungen im Wintersemester 18 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen 24 h
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger 48 h

Empfehlungen

Der erfolgreiche Abschluss von LV 23655 (Elektronische Schaltungen) ist erforderlich, da das Modul auf dem Stoff und den Vorkenntnissen der genannten Lehrveranstaltung aufbaut.

M

7.89 Modul: International Production Engineering [M-MACH-105109]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
8	Zehntelnoten	Jedes Semester	2 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-110334	International Production Engineering A	4 LP	Fleischer
T-MACH-110335	International Production Engineering B	4 LP	Fleischer

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- Ergebnis der Projektarbeit und Abschlusspräsentation mit Gewichtung 65%
- Mündliche Prüfung (ca. 15 min) mit Gewichtung 35%

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- können im Team technische Lösungsideen im Umfeld von Produktionsanlagen entwickeln und deren Machbarkeit nach technischen und wirtschaftlichen Kriterien bewerten,
- sind befähigt, die wesentlichen Komponenten und Baugruppen einer Produktionsanlage auszuwählen sowie die erforderlichen Auslegungsrechnungen durchzuführen,
- können mithilfe von FEM-Simulationen das statische und dynamische Verhalten einer Baugruppe vorhersagen und bewerten,
- sind in der Lage, die eigenen Arbeits- und Entscheidungsprozesse gegenüber Dritten darzustellen, zu planen und zu beurteilen
- können grundlegende Methoden des Projektmanagements im internationalen Umfeld praktisch anwenden.

Inhalt

Das Modul „International Production Engineering“ bietet einen praxisnahen Einblick in die Entwicklung von Produktionsanlagen im internationalen Umfeld. Ein studentisches Team bearbeitet eine aktuelle und konkrete Problemstellung im Bereich der Produktionstechnik, die durch einen Industriepartner in das Projekt eingebracht wird, der sowohl in Deutschland als auch in China tätig ist.

Im Rahmen der Lehrveranstaltung „International Production Engineering A“ soll zunächst die Problemstellung in Arbeitspakete überführt werden. Gemäß des ausgearbeiteten Projektplanes sollen anschließend Ideen und Konzepte zur Lösung des Problems generiert und entwickelt werden. Basierend auf den Konzepten erfolgt die Ausarbeitung und Absicherung des gewählten Lösungsansatzes z. B. durch Simulation, Programmierung und/oder Konstruktion, immer jedoch im Kontext der Produktionstechnik. Die praxisnahe Realisierung der ausgearbeiteten Lösungskonzepte erfolgt im Rahmen der Veranstaltung „International Production Engineering B“ während eines ca. achtwöchigen Forschungsaufenthalts in China.

Das Projekt wird von den Studierenden unter Anleitung wissenschaftlicher Mitarbeiter und in enger Kooperation mit dem Industriepartner umgesetzt. Die erarbeiteten Ergebnisse des Projekts werden in einer Abschlussveranstaltung (jeweils IPE A und B) präsentiert und mit dem Projektpartner diskutiert.

Näheres zur Lehrveranstaltung wird in einer Informationsveranstaltung besprochen (immer Januar/Februar, genaues Datum wird auf der Homepage veröffentlicht: www.wbk.kit.edu).

Das Projekt bietet ...

- die einmalige Möglichkeit, Gelerntes praxisnah, interdisziplinär und kreativ umzusetzen,
- berufsvorbereitende Einblicke in vielfältige Entwicklungstätigkeiten zu gewinnen,
- Zusammenarbeit mit einem attraktiven Industriepartner,
- Arbeit im Team mit anderen Studenten und kompetenter Unterstützung durch wissenschaftliche Mitarbeiter,
- erste praktische Erfahrungen im Projektmanagement
- internationale Praxiserfahrung.

Arbeitsaufwand**IPE A**

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 5 \text{ h} = 75 \text{ h}$
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 15 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

IPE B

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 5 \text{ h} = 75 \text{ h}$
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 15 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

M

7.90 Modul: IT/OT-Security Seminar [M-ETIT-106789]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mike Barth
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113648	IT/OT-Security Seminar	4 LP	Barth

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in the form of an oral examination.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The students:

- know the definitions of terms and use-cases in the IT/OT-Security Domain
- know security requirements of both: the industrial information technology perspective as well as the production related operational technology domain
- can apply basic cryptographic mechanisms with focus on industrial IT networks
- know protection goals of IT/OT-security
- know various aspects of system security (buffer overflow, return-oriented programming, ...)
- can differentiate between classic information technology (IT) and operational technology (OT) in an industrial environment
- are familiar with attacks on industrial automation and control systems (Industrial Control Systems - ICS)
- are familiar with various concepts (defense-in-depth, security by design, ...) and specific security mechanisms (Public-Key-Infrastructure, network segmentation, ...) of OT security
- are familiar with current international security standards for ICS, in particular IEC 62443
- know the different roles involved and their challenges in the life cycle of ICS
- know and understand the concept of a risk analysis for security
- can evaluate the quality of security mechanisms and architectures for industrial systems
- know typical industrial communication protocols and can analyze and evaluate their security mechanisms

Inhalt

- Industrial control and automation systems (ICS) are widely used in numerous domains and industries. They play a crucial role in areas such as industrial production, the process industry, critical infrastructures such as energy and water management, building automation and medical devices.
- In recent years, the frequency of vulnerabilities and attacks on these systems has increased, especially since the emergence of Stuxnet in 2014. As a result, the protection of ICS has become increasingly important.
- Compared to conventional IT systems, ICS have different boundary conditions and requirements. In particular, the focus is on availability and maintaining functional safety. Therefore, classic approaches to information security cannot be applied to industrial control systems without adaptation.
- This module first provides basic knowledge of security. Building on this, concepts, mechanisms and standards for the specific domain of ICS are introduced. This includes, for example:
 - o Defense-in-Depth concepts
 - o Risk-based approaches
 - o IEC 62443
 - o Structure and operation of cyber security management systems
 - o Security engineering
 - o Use of security information and event management systems in the industrial environment
 - o Secure use of Industry 4.0 technologies such as OPC UA

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in seminar lectures and exercises: $12 \cdot 2 \text{ h} = 24 \text{ h}$
2. preparation / follow-up of seminar lectures: $12 \cdot 3 \text{ h} = 36 \text{ h}$
3. implementation of challenges and exercises: $12 \cdot 3 \text{ h} = 36 \text{ h}$
4. preparation of exam: 24 h.

A total of 120 h = 4 CR

Empfehlungen

Enjoy working with networked software systems in the production and industrial IT environment. Curiosity in the interplay between attackers and defenders as well as a general affinity to software related topics.

M

7.91 Modul: IT-Grundlagen der Logistik: Chancen zur digitalen Transformation [M-MACH-105282]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Prof. Dr.-Ing. Frank Thomas
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105187	IT-Grundlagen der Logistik	4 LP	Thomas

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen (30 min.) oder schriftlichen (60 min.) Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 1/2 SPO. Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- können auf einem fundierten Grundlagenwissen die Geschäftsprozessmodule vom Wareneingang bis Warenausgang beschreiben, und die dazugehörigen Analysemodelle herleiten.
- lernen durch die Modulierung der Geschäftsprozess-Elemente das Denken in wiederverwendbaren, adaptiven IT-Komponenten.
- werden als hochmotivierte Mitarbeiter im interdisziplinären Team gute Arbeit leisten (Echos aus der Industrie).

Inhalt

Die rasante Weiterentwicklung der Informationstechnologie beeinflusst die Logistik-Geschäftsprozesse drastisch. Ohne ständige kritische Würdigung der weltweiten IT-Entwicklung (Halbwertszeit IT-Wissen: < 3 Jahre) ist eine strategische IT-Ausrichtung in Unternehmen gefährlich. Im Fokus steht dabei immer der Kostendruck.

Diese Gründe führen dazu, dass die Inhalte dieser Vorlesung sowie das dazugehörige Skript mehrmals jährlich überarbeitet, und die Einflüsse an Praxisbeispielen verdeutlicht werden.

Themenschwerpunkte:**Systemarchitektur für Materialfluss-Steuerungs-Systeme (MFCS)**

Zielführend für eine neue Systemarchitektur für MFCS-Systeme ist die Überlegung, neue standardisierte Funktionsgruppen einer Wiederverwendbarkeit zugänglich zu machen.

Gestaltung und Einsatz innovativer Material- Flow-Control-Systeme (MFCS)

Die wichtigste Aufgabe des MFCS ist die Beauftragung von Fördersystemen mit Fahraufträgen in einer Weise, die die Anlage optimal auslastet und die logistischen Prozesse termingerecht bedient.

Warenidentifikation – Anwendung in der Logistik

Entlang der Geschäftsprozesse ist die codierte Information das Bindeglied zwischen dem Informationsfluss und dem Materialfluss und trägt bei der Kommunikation zwischen Mensch und Maschine zur Fehlervermeidung bei.

Datenkommunikation in der Intralogistik

Eine Information beschreibt den Inhalt einer Nachricht, die für die Empfängeradresse von Wert ist. Dabei kann die Empfängeradresse sowohl ein Mensch als auch eine Maschine sein.

Geschäftsprozesse in der Intralogistik – Software follows function

Werden die Geschäftsprozesse von WE bis WA mit wiederverwendbaren Bausteinen adaptiert, dann werden Potenziale sichtbar. Vor diesem Hintergrund erscheint die Überlegung zielführend, wie durch eine innovative Software-Architektur ein auf dem Baukastenprinzip beruhendes Rahmenwerk einer Wiederverwendbarkeit zugänglich gemacht werden kann. Daher gilt: **Software follows function**. Und nur dann, wenn in der Planungsphase alle Projektanforderungen dokumentiert werden, und gemeinsam im interdisziplinären Team - aus Logistik-Planern, dem Kunden (Nutzer) und dem Implementierungs-Leiter (IL) - unterschrieben werden.

Softwareentwicklung nach industriellen Maßstäben

Die heute erreichte Entwicklung der objektorientierten Softwaretechnik und die zunehmende Durchdringung der industriellen Software-Produktion mit dieser Technik ermöglicht es, Systementwürfe zu erstellen, die in ihrer Anlage schon die Chancen - sowohl für einen hohen Wiederverwendungsgrad als auch für eine erleichterte Anpassbarkeit - bieten. In der Softwareentwicklung werden objektorientierte Methoden eingesetzt, um die Produktivität, die Wartbarkeit und die Softwarequalität zu verbessern. Ein wichtiger Aspekt der Objektorientierung ist dabei: die verwendeten Objekte sollen in erster Linie die reale Welt abbilden.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden

Selbststudium: 69 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.92 Modul: Kognitive Automobile Labor [M-MACH-106744]

Verantwortung:	Dr. Martin Lauer Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105378	Kognitive Automobile Labor	6 LP	Lauer, Stiller

Erfolgskontrolle(n)

siehe Teilleistung

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Nach Besuch der Veranstaltung sind die Teilnehmer vertraut mit modernen Techniken im Bereich des automatisierten Fahrens und sind in der Lage, diese selbständig anzuwenden. Dies beinhaltet Techniken zur Erfassung des Fahrzeugumfeldes und der Fahrzeugregelung. Ferner sind die Studierenden in der Lage, ein Automatisierungsprojekt in einem Projektteam zu organisieren und selbständig durchzuführen.

Inhalt

Die Veranstaltung ist als interaktives Labor konzipiert, in dem die Teilnehmer selbständig eine technische Lösung zur Automatisierung eines Modellfahrzeugs entwickeln. Die Arbeit erfolgt in Kleingruppen, die ihre technische Lösung gemeinsam konzipieren und umsetzen. Am Ende des Semesters wird die technische Lösung im Rahmen einer Wettfahrt evaluiert.

Die hierbei zu lösenden technischen Aufgaben umfassen

- die Entwicklung einer kamerabasierten Umfelderkennung
- die Entwicklung einer Verhaltens- und Trajektorienplanung
- die Entwicklung einer Fahrzeugregelung

Die Entwicklung erfolgt in der Programmiersprache C++ innerhalb der Robotersteuerungsumgebung ROS (robot operating system).

Neben der Lösung der technischen Aufgaben muss jede Kleingruppe auch ihre Projektzusammenarbeit organisieren. Dies umfasst

- die Erarbeitung eines Projektplanes
- die Strukturierung der Zusammenarbeit innerhalb der Gruppe
- die Präsentation der Zwischen- und Endergebnisse
- die Erarbeitung eines technischen Konzepts zur Lösung der gestellten Aufgabe

Zu Beginn der Veranstaltung werden den Teilnehmern in mehreren Tutorials grundlegende Kenntnisse zur Programmierung in C++, zur Robotersteuerungsumgebung ROS, zur Softwareversionshaltung und zur strukturierten Programmierung in Softwareprojekten vermittelt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung der Teilleistung.

Anmerkungen

Die Teilnehmerzahl ist auf 20 Personen begrenzt. Sofern erforderlich wird ein Auswahlverfahren durchgeführt. Die Plätze werden unter Berücksichtigung der Vorkenntnisse vergeben. Details werden auf der Homepage der Veranstaltung (ILIAS) bekanntgegeben.

Arbeitsaufwand

180 Stunden, davon

Präsenzzeit während der Präsentationen und Besprechungen: 15 h

Nachbereitung der Inhalte, die in den Präsentationen vorgestellt wurden: 15 h

Eigenständige Erarbeitung der Inhalte des Labors in Form von Recherche, Programmierung, Testen und Erstellung von Präsentationen: 135 h

Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 15 h

Empfehlungen

Es wird empfohlen, an den Veranstaltungen Fahrzeugsehen oder Verhaltensgenerierung für Fahrzeuge zuvor oder gleichzeitig teilzunehmen. Programmierkenntnisse in C++ sind von Vorteil.

Es wird empfohlen, sich frühzeitig zur Veranstaltung anzumelden.

M

7.93 Modul: Konstruieren mit Polymerwerkstoffen [M-MACH-102712]

Verantwortung: Dipl.-Ing. Markus Liedel
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Werkstoffkunde
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105330	Konstruieren mit Polymerwerkstoffen	4 LP	Liedel

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung, ca. 20 minutes

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Studierende sind in der Lage,

- Polymercompounds von anderen Konstruktionswerkstoffen in ihren chemischen Grundlagen, Temperaturverhalten sowie Festkörpereigenschaften zu unterscheiden.
- wesentliche Verarbeitungstechniken hinsichtlich Möglichkeiten und Einschränkungen in Stoffauswahl und Bauteilgeometriegestaltung zu erörtern und geeignet auszuwählen.
- komplexe Applikationsanforderungen bzgl. festigkeitsverändernder Einflüsse zu analysieren und die klassische Festigkeitsdimensionierung applikationsspezifisch anzuwenden und die Lebensdauerfestigkeit zu bewerten.
- Bauteilgeometrien mit Berücksichtigung von Verarbeitungsschwindung, Herstelltoleranzen, Nachschwindung, Wärmeausdehnung, Quellen, elastische Verformung und Kriechen mit geeigneten Methoden zu bewerten und zu tolerieren.
- Fügegeometrien für Schnapphaken, Kunststoffdirektverschraubungen, Verschweißungen und Filmscharniere kunststoffgerecht zu konstruieren.
- klassische Spritzgussteilefehler zu erkennen, mögliche Ursachen zu finden und die Fehlerwahrscheinlichkeit durch konstruktive Massnahmen zu reduzieren.
- Nutzen und Grenzen von ausgewählten Simulationstools der Kunststofftechnik (Festigkeit, Verformung, Füllung, Verzug) zu benennen.
- Polymerklassen und Kunststoffkonstruktionen bzgl. möglicher Recyclingkonzepte und möglicher ökologischer Auswirkungen einzuschätzen.

Inhalt

Im Modul Konstruieren mit Polymerwerkstoffen soll den Studierenden der Aufbau und die Eigenschaften von Kunststoffen, deren Verarbeitung sowie deren Verhalten bei Umwelteinflüssen vermittelt werden. Darüber hinaus werden Aspekte der Dimensionierung hinsichtlich der Festigkeit und Geometrie behandelt, kunststoffgerechte Konstruktionsrichtlinien diskutiert und Fehlerbeispiele gezeigt. Des Weiteren werden Grundlagen hinsichtlich dem Fügen von Kunststoffbauteilen, Strukturschäume, unterstützende Simulationstools und kunststofftechnische Trends aufgezeigt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand für die Vorlesung „Konstruieren mit Polymerwerkstoffen“ beträgt pro Semester 120 h und besteht aus Präsenz in den Vorlesungen (21 h), Vor- und Nachbearbeitungszeit zuhause (50 h) und Prüfungsvorbereitungszeit (49 h)

Empfehlungen

Polymerengineering I

Lehr- und Lernformen

Vorlesungen (Pflicht)

M

7.94 Modul: Konstruktiver Leichtbau [M-MACH-102696]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105221	Konstruktiver Leichtbau	4 LP	Düser, Ott

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (90 min)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- können zentrale Leichtbaustrategien hinsichtlich ihres Potenzials bewerten und beim Konstruieren anwenden.
- sind fähig, unterschiedliche Versteifungsmethoden qualitativ anzuwenden und hinsichtlich ihrer Wirksamkeit zu bewerten.
- sind in der Lage, die Leistungsfähigkeit der rechnergestützten Gestaltung und der damit verbundenen Grenzen und Einflüsse auf die Fertigung zu bewerten.
- können Grundlagen des Leichtbaus aus Systemsicht und in dessen Kontext zum Produktentstehungsprozess wiedergeben.

Inhalt

Allgemeine Aspekte des Leichtbaus, Leichtbaustrategien, Bauweisen, Gestaltungsprinzipien, Leichtbaukonstruktion, Versteifungsmethoden, Leichtbaumaterialien, Virtuelle Produktentwicklung, Bionik, Verbindungstechnik, Validierung, Recycling

Die Vorlesung wird durch Gastvorträge "Leichtbau aus Sicht der Praxis" aus der Industrie ergänzt.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 2 h = 30 h
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 2 h = 30 h
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 60 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

Literatur

- Klein, B.: Leichtbau-Konstruktion. Vieweg & Sohn Verlag, 2007
 Wiedemann, J.: Leichtbau: Elemente und Konstruktion, Springer Verlag, 2006
 Harzheim, L.: Strukturoptimierung. Grundlagen und Anwendungen. Verlag Harri Deutsch, 2008

M

7.95 Modul: Kontinuumsmechanik [M-MACH-105180]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Thomas Böhlke
Prof. Dr.-Ing. Bettina Frohnappel
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Strömungsmechanik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
- Bestandteil von:** **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte 5	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-110377	Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide	4 LP	Böhlke, Frohnappel
T-MACH-110333	Übungen zu Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide	1 LP	Böhlke, Frohnappel

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich, 90 min; Die Übungen sind als Studienleistung T-MACH-110333 Klausurvorbereitungen

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Nach Abschluss des Moduls können die Studierenden die Prinzipien der Kontinuumsmechanik für die Modellierung von Festkörpern und Flüssigkeiten angeben. Die Absolventinnen und Absolventen können Tensoroperationen im Rahmen der Kontinuumsmechanik an konkreten Beispielen durchführen sowie numerische Konzepte zur Lösung von Problemen bei der Modellierung von Festkörpern bzw. Flüssigkeiten angeben. Darüber hinaus sind die Absolventinnen und Absolventen in der Lage, konkrete Problemstellungen bei der Modellierung von Festkörpern bzw. Flüssigkeiten mit kommerzieller Software zu bearbeiten.

Inhalt

Dieses Modul soll Studierenden die theoretischen und praktischen Aspekte der Kontinuumsmechanik von Festkörpern und Flüssigkeiten vermitteln. Zu Beginn gibt es eine Einführung in die Tensorrechnung und die Kinematik. Dann werden die Bilanzgleichungen der Mechanik und Thermodynamik behandelt. Das Modul vermittelt einen Überblick über die Materialtheorie der Festkörper und Fluide. Dazu gehören auch die Feldgleichungen für Festkörper und Fluide. Über die thermomechanischen Kopplungen hinaus vermittelt das Modul Kenntnisse in der Dimensionsanalyse.

Anmerkungen

keine

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung und Übungen: $15 * 2 \text{ h} + 15 * 2 \text{ h} = 60 \text{ h}$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung und Übungen: $15 * 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 45 h

Empfehlungen

keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Ergänzungsseminar, Sprechstunden

Literatur

siehe enthaltene Teileistungen

M

7.96 Modul: Kraftfahrzeuglaboratorium [M-MACH-102695]

Verantwortung: Dr.-Ing. Michael Frey
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik \(Praktika\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105222	Kraftfahrzeuglaboratorium	4 LP	Frey

Erfolgskontrolle(n)

Kolloquium vor jedem Versuch

Nach Abschluss aller Versuche: eine schriftliche Prüfung

Dauer: 90 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden haben ihr in Vorlesungen erworbenes Wissen über Kraftfahrzeuge vertieft und praktisch angewendet. Sie haben einen Überblick über eingesetzte Messtechnik und können zur Bearbeitung vorgegebener Problemstellungen Messungen durchführen und auswerten. Sie sind in der Lage, Messergebnisse zu analysieren und zu bewerten.

Inhalt

1. Ermittlung der Fahrwiderstände eines Personenwagens auf einem Rollenprüfstand; Messung der Motorleistung des Versuchsfahrzeugs
2. Untersuchung eines Zweirohr- und eines Einrohrstoßdämpfers
3. Verhalten von Pkw-Reifen unter Umfangs- und Seitenführungskräften
4. Verhalten von Pkw-Reifen auf nasser Fahrbahn
5. Rollwiderstand, Verlustleistung und Hochgeschwindigkeitsfestigkeit von Pkw-Reifen
6. Untersuchung des Momentenübertragungsverhaltens einer Visko-Kupplung

Anmerkungen

Die Zulassung ist auf 12 Personen pro Gruppe beschränkt.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 31,5 Stunden

Selbststudium: 103,5 Stunden

Literatur

1. Matschinsky, W: Radführungen der Straßenfahrzeuge, Verlag TÜV Rheinland, 1998
2. Reimpell, J.: Fahrwerktechnik: Fahrzeugmechanik, Vogel Verlag, 1992
3. Gnadler, R.: Versuchsunterlagen zum Kraftfahrzeuglaboratorium

M

7.97 Modul: Künstliche Intelligenz in der Produktion [M-MACH-105968]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 8	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Semester	Dauer 2 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-112115	Künstliche Intelligenz in der Produktion	4 LP	Fleischer
T-MACH-112121	Seminar Anwendung Künstliche Intelligenz in der Produktion	4 LP	Fleischer

Erfolgskontrolle(n)

T-MACH-112115 - Schriftliche Prüfung (90 min)

T-MACH-112121 - Prüfungsleistung anderer Art (benotet)

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden verstehen

- die Relevanz für die Anwendung von künstlicher Intelligenz in der Produktion und kennen die wichtigsten Treiber und Herausforderungen.
- den CRISP-DM Prozess zur Implementierung von KI Projekten in der Produktion.
- die wichtigsten Methoden innerhalb der CRISP-DM Phasen und können diese ganzheitlich anhand von praktischen Fragestellungen theoretisch auswählen und praktisch anwenden.

Inhalt

Das Modul KI in der Produktion soll Studierenden die praxisnahe, ganzheitliche Integration von Verfahren des Maschinellen Lernens in der Produktion vermitteln. Die Veranstaltung orientiert sich hierbei an den Phasen des CRISP-DM Prozesses mit dem Ziel, ein tiefes Verständnis für die notwendigen Schritte und inhaltlichen Aspekte (Methoden) innerhalb der einzelnen Phasen zu entwickeln. Hierbei liegt der Fokus neben der Vermittlung der praxisrelevanten Aspekte zur Integration der wichtigsten Verfahren des Maschinellen Lernens vor allem auf den notwendigen Schritten zur Datengenerierung und Datenaufbereitung sowie der Implementierung und Absicherung der Verfahren im industriellen Umfeld. Die praxisnahe Vermittlung der Inhalte, angelehnt an produktionstechnische Fragestellungen, steht im Fokus des Moduls. Im Rahmen der Veranstaltung "Vorlesung KI in der Produktion " werden die notwendigen theoretischen Grundlagen vermittelt. Im Rahmen der Veranstaltung "Projektpraktikum Anwendung KI in der Produktion" werden praxisrelevante Architekturen des Maschinellen Lernens zur Lösung von aktuellen praktischen Fragestellungen im Produktionsumfeld eingesetzt. Die Umsetzung orientiert sich hier ebenfalls an den Phasen des CRISP-DM.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Gesamtnote des Moduls wird aus den mit LP gewichteten Noten der Teilprüfungen gebildet und nach der ersten Kommastelle abgeschnitten.

Arbeitsaufwand

Künstliche Intelligenz in der Produktion

MACH:

Präsenzzeit: 31,5 Stunden

Selbststudium: 88,5 Stunden

WING:

Präsenzzeit: 31,5 Stunden

Selbststudium: 118,5 Stunden

Seminar Anwendung Künstliche Intelligenz in der Produktion

Präsenzzeit: 21 Stunden

Selbststudium: 99 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Seminar

M

7.98 Modul: Labor Regelungstechnik [M-ETIT-105467]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Praktika\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
6**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Semester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-111009	Labor Regelungstechnik	6 LP	Hohmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle ist eine Prüfungsleistung anderer Art. Hier gehen eine mündliche Prüfung, sowie eine schriftliche Dokumentation in die Bewertung mit ein. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden werden befähigt, in einer Gruppe ein gemeinsames Lösungskonzept zu erarbeiten, dieses in einem wiss. korrekten Stil zu dokumentieren und die Ergebnisse zu verteidigen.
- Die Studierenden können sich selbständig in ein komplexes technisches System und dessen Komponenten einarbeiten.
- Die Studierenden können Methoden nennen und anwenden, mit deren Hilfe sie Klarheit über die zu bearbeitende Problemstellung gewinnen. Zudem sind sie in der Lage, ihre Vorgehensweise, Gedankengänge und Ergebnisse nachvollziehbar und in einem wissenschaftlich präzisen Stil darzulegen.
- Die Studierenden können sich mit Teammitgliedern in der Fachsprache über Problemlösungsstrategien austauschen und ihre bevorzugte Lösung argumentieren.
- Die Studierenden kennen Methoden, mit denen sie die verschiedenen, idealerweise in vorangegangenen Lehrveranstaltungen kennengelernten Methoden der Regelungstechnik gegenüberstellen und eine im Kontext der Aufgabenstellung optimale Lösung erarbeiten können.
- Die Studierenden sind in der Lage, ein komplexes dynamisches System selbstständig zu modellieren und ggf. notwendige Vereinfachungen am Modell vorzunehmen.
- Die Studierenden können ein zu einer Anwendung passendes Reglerentwurfsverfahren auswählen und entsprechende Regler synthetisieren.
- Die Studierenden werden befähigt, ein zum Modell und Regelkonzept passendes Schätzverfahren auszuwählen und zu implementieren.
- Die Studierenden können die Auswirkungen von Störgrößen und Idealisierungsannahmen auf die Performance einer Regelung beurteilen und bei Bedarf dagegen vorgehen.
- Die Studierenden können Automatisierungslösungen in verschiedenen Entwicklungsumgebungen (z.B. MATLAB / Simulink) implementieren und validieren.
- Die Studierenden beherrschen den Umgang mit einer Rapid-Prototype-Umgebung (dSPACE, IPG CarMaker) und können die Prozessanbindung an ein Antriebssystem vornehmen.

Inhalt

Dieses Modul soll den Studierenden anhand einer komplexen Automatisierungsaufgabe die genannten Qualifikationsziele im Bereich der Regelungstechnik vermitteln. Hierfür stehen den Studierenden zwei am IRS befindliche Laboranlagen zu Verfügung. Konkret handelt sich hierbei um einen Verladekran für das WS, sowie den Laboraufbau eines Fahrmodulators im SS. Da diese Lehrveranstaltung sowohl im Winter- als auch im Sommersemester stattfindet, wird jeweils im Wechsel nur eine der genannten Anlagen Teil des Praktikums sein.

Begleitend zur fachspezifischen Aufgabenstellung, werden in Zusammenarbeit mit dem Methoden- und Schreiblabor des HoC notwendige Softskills vermittelt. Diese beinhalten im Detail:

Methodenlabor:

- Techniken und Werkzeuge der Wissenserschließung und -Darstellung.
- Techniken zur Methodenauswahl.
- Nachvollziehbare Darstellung des Auswahlprozesses und Resultats in einer wiss. Präsentation.

Schreiblabor:

- Aufbau und Stil einer wissenschaftlichen Arbeit.
- Methoden der Literaturrecherche.
- Zitieren in einer wiss. Arbeit.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Erfolgskontrolle ist eine Prüfungsleistung anderer Art. Hier gehen eine mündliche Prüfung, sowie eine schriftliche Dokumentation in die Bewertung mit ein. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Einarbeitung in Versuchsstand (15h±0,5 LP)
2. Entwicklung einer Regelungsarchitektur (15h±0,5 LP)
3. Modellierung des Systems (15h±0,5 LP)
4. Regler- und Beobachterentwurf (30h±1 LP)
5. Implementierung des Regelungssystems (45h±1,5 LP)
6. Verifikation des Regelungssystems (15h±0,5 LP)
7. Vorbereitung/Präsenzzeit Abschlusspräsentation (15h±0,5 LP)
8. Ausarbeitung des Abschlussberichts (30h±1 LP)

Jeder Leistungspunkt (LP) aus dem Bereich der Schlüsselqualifikation entspricht 30h Arbeitsaufwand (des Studierenden). Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Anwesenheit und Nachbereitung der Veranstaltungen des Methodenlabors. (30h±1 LP)
2. Anwesenheit und Nachbereitung der Veranstaltungen des Schreiblabors (30h±1 LP)

Empfehlungen

- Systemdynamik- und Regelungstechnik (SRT) –M-ETIT-102181
- Regelung linearer Mehrgrößensysteme (RLM) –M-ETIT-100374
- Optimale Regelung und Schätzung (ORS) –M-ETIT-102310
- Nichtlineare Regelungssysteme (NLR) –M-ETIT-100371
- Modellbildung und Identifikation (MI) – M – ETIT-100369

Kenntnisse aus den oben genannten Modulen sind dringend zu empfehlen.

M

7.99 Modul: Laboratory Information Systems in Power Engineering [M-ETIT-107159]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Energietechnik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-114183	Laboratory Information Systems in Power Engineering	6 LP	Leibfried

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes place in the form of other types of examination and is assessed in form of 3 experiments.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students have a basic understanding of how to use common calculation programs in the fields of network calculation, field calculation and automation and control. They are able to carry out basic calculations in the respective sub-areas and are familiar with the underlying theory.

Inhalt

The focus of the lecture is to impart sound knowledge in the field of field calculation using the finite element method, load flow and short flow calculation, as well as the implementation of control programs for PLC systems. The theoretical basics of the sub-areas are taught and the practical application is practiced using common programs based on case studies.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade results of the assessment of the 3 experiments.

- 20 points are awarded for each experiment (max. 10 for preparation and max. 10 for performance).
- This results in a total of 60 points.
- At least 27 points must be achieved in order to pass the module.

Arbeitsaufwand

The workload is 180 hours and is made up as follows:

- Attendance time 40 h
- Self-study time 140 h

Empfehlungen

Basic knowledge on high-voltage technology, calculation of electrical networks and energy transmission and network control, computer skills

M**7.100 Modul: Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie [M-ETIT-102261]**

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marc Hiller
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach** (EV bis 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-104569	Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie	3 LP	Hiller

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen die wesentlichen Anlagen der regenerativen Energieerzeugung. Sie sind in der Lage, die typischen Wechselrichterschaltungen zu beurteilen und deren Einsatzaspekte einschließlich der Netzanbindungen in Entwurf, Aufbau und Betrieb zu berücksichtigen. Sie können die wesentlichen Systemeigenschaften in Überschlagsrechnungen abschätzen.

Inhalt

In der Vorlesung werden sämtliche Möglichkeiten der regenerativen Energieerzeugung erläutert, die zur Zeit in großem Maßstab eingesetzt werden. Dazu gehören:

- Windkraft
- Wasserkraft
- Solarthermie
- Geothermie
- Photovoltaik

Es wird außerdem darauf eingegangen wie diese Anlagen in bestehende Netze integriert werden können und wie Inselnetze aufgebaut werden können. Dazu wird noch ein Überblick über Energiespeicher gegeben.

Es folgt eine genaue Betrachtung der photovoltaischen Energieerzeugung.

Zu diesem Thema werden:

- PV-Gleichspannungssysteme
- Laderegler
- MPP-Tracker
- PV-Netzkupplungen
- Wechselrichterschaltungen
- Netzleistungsregelung / Blindleistungsregelung
- Kennlinien von Solarzellen
- Systemwirkungsgrade

detailliert behandelt und erklärt.

Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Anmerkungen

Für englischsprachige Studierende stehen englische Videos zur Verfügung.

- Letztmaliges Angebot im SoSe25 -

Arbeitsaufwand

7x V à 3 h = 21 h

Prüfungsvorbereitung = 60 h

Insgesamt ca. 81 h (entspricht 3 LP)

Empfehlungen

Modul Leistungselektronik

M

7.101 Modul: Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik [M-ETIT-106067]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marc Hiller
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-112286	Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik	6 LP	Hiller

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung von ca. 25 Minuten Dauer.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen die für energietechnische Anwendungen relevanten netzgeführten und selbstgeführten Stromrichterschaltungen.

Sie sind in der Lage, Stromrichter für die Antriebstechnik und für Netzanwendungen (einschl. der Hochspannungs-Gleichstrom-Übertragung) auszuwählen und deren Betriebseigenschaften abzuschätzen.

Sie kennen die Funktionsweise sowie die Vor- und Nachteile der unterschiedlichen Mehrstufenwechselrichterschaltungen und sind in der Lage, die erforderlichen Leistungshalbleiter je nach den elektrischen Anforderungen und der Art der Kühlung auszuwählen.

Die Studierenden sind außerdem in der Lage, die Leistungshalbleiter und passiven Bauelemente einer Stromrichterschaltung elektrisch und thermisch auszulegen.

Sie kennen die normativen Isolationsanforderungen und können die Anforderungen an den Schutz eines Stromrichters analysieren und erklären.

Inhalt

In der Vorlesung wird die elektrische und thermische Auslegung sowie die Dimensionierung von Stromrichtern der Antriebs- und Energietechnik vorgestellt und eingehend behandelt. Ausgehend vom Klemmenverhalten der verschiedenen Stromrichtertopologien werden die Wechselwirkungen mit anderen Systemkomponenten vorgestellt und bewertet.

Die Vorlesung gibt einen Überblick über mögliche Maßnahmen zur Verbesserung des Systemverhaltens und geht auf den Schutz von Stromrichterschaltungen ein.

Im Einzelnen werden folgende Themengebiete behandelt:

- Einleitung
- Netzgeführte Stromrichter unter idealisierten und realen Bedingungen sowie deren wichtigsten Anwendungen in der Energietechnik
- Selbstgeführte Multilevel-Stromrichter: Neutral Point Clamped Inverter, Floating Capacitor Inverter, Series Cellinverter, Modular Multilevel Converter, Hybride Schaltungen, Modulationsverfahren
- Halbleiterbauelemente für netz- und selbstgeführte Stromrichter, Schutzeinrichtungen
- Entwärmungskonzepte von Leistungshalbleitern und passiven Bauelementen, Sperrschichttemperaturberechnungen
- Lastwechselfestigkeit von Leistungshalbleitern
- Kurzschlussstromauslegung für Netz- und Motorseite
- Schutzkonzepte
- Isolationskoordination, Normen
- Trafo, Netzanbindung
- Netz- und motorseitige Filter
- Kabelmodelle
- Wechselwirkung Umrichter, Maschine (Isolation, Lagerströme)
- Zuverlässigkeitsberechnungen
- ggf. Exkursion Stromrichterwerk

Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

22x Vorlesung und 8x Übung à 2 h = 60 h

22x Nachbereitung der VL à 1 h = 22 h

8x Vorbereitung der Übung à 2h = 16 h

Vorbereitung zur Prüfung = 75 h

Prüfungszeit = 1 h

Summe = ca. 174 h (entspricht 6 LP)

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagender Leistungselektronik und der elektrischen Maschinen sind hilfreich, aber nicht zwingend erforderlich.

M

7.102 Modul: Lichttechnik [M-ETIT-100485]

Verantwortung: Prof. Dr. Cornelius Neumann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100772	Lichttechnik	4 LP	Neumann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden gewinnen einen Überblick bezüglich der Grundlagen & Anwendung der Lichttechnik, Lichterzeugung und Lichtmesstechnik. Sie lernen, dass bei Anwendungen der Mensch und dessen Wahrnehmung im Fokus steht.

Sie können den Einfluss verschiedener Lichtanwendungen auf den Menschen beurteilen, applikationsspezifische Lichtquellen definieren und Optiksysteme in Anwendungen abschätzen.

Durch die hohe Aktualität der Veranstaltung erlaubt den Studierenden aktuelle Markt & Forschungsentwicklungen zu verfolgen. Sie sind vorbereitet die Themen in Forschung und Anwendung zu bearbeiten.

Die Folgen spezifischer lichttechnischer Entwicklungen können von den Studierenden beurteilt und abgeschätzt werden.

Die Studierenden vertiefen ihr Wissen und Anwendungsfähigkeiten durch die Berechnung und gemeinsame Diskussion von Übungsanwendungen.

Inhalt

Lichttechnik ist eine Verbindung von Physik, Elektrotechnik und Physiologie. Die Physik beschreibt die objektive Seite von Licht als Strahlung, die Elektrotechnik beschäftigt sich mit der technischen Lichterzeugung und die Physiologie beschreibt die subjektive Wahrnehmung von Licht. Einen weiteren wichtigen Schwerpunkt bildet die Photometrie, also die Messung von Licht entsprechend der menschlichen Wahrnehmung.

Motivation: Der Mensch im Fokus

Wahrnehmung von Licht

Grundgrößen der Lichttechnik

Das menschliche Auge

Grundlagen der Farbwahrnehmung

Was ist Licht und wie wird es erzeugt?

Botschafter der Atome

Wärmestrahler

Gasentladung

LED

Manipulation von Licht

Grundlagen optischer Systeme

Beispielhafte Anwendungen

Messung von Licht

Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 1 \text{ h} = 15 \text{ h}$
 3. Präsenzzeit Übung: $15 * 2 = 30 \text{ h}$
 4. Vor- und Nachbereitungszeit Übung: $15 * 1 \text{ h} = 15 \text{ h}$
 5. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 30 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

M

7.103 Modul: Logistik und Supply Chain Management [M-MACH-105298]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
9	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-110771	Logistik und Supply Chain Management	9 LP	Furmans

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (120 min.) nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Der/die Studierende

- besitzt umfassende und fundierte Kenntnisse in den zentralen Fragestellungen der Logistik und des Supply Chain Managements, einen Überblick über verschiedenen Fragestellungen in der Praxis und die Entscheidungsbedarfe und -modelle in Supply Chains,
- kann Supply Chains und Logistiksysteme mit einfachen Modellen und ausreichender Genauigkeit abbilden,
- erkennt Wirkzusammenhänge in Supply Chains,
- ist in der Lage, auf Grund der erlernten Methoden Supply Chains und Logistiksysteme zu bewerten.

Inhalt

Das Logistik und Supply Chain Management vermittelt umfassende und fundierte Grundlagen für die zentralen Fragestellungen in Logistik und Supply Chain Management. Im Rahmen der Vorlesungen wird das Zusammenspiel verschiedener Gestaltungselemente von Supply Chains verdeutlicht. Dabei werden qualitative und quantitative Beschreibungsmodelle eingesetzt. Ebenso werden Methoden zur Abbildung und Bewertung von Logistiksystemen und Supply Chains vermittelt. Die Vorlesungsinhalte werden durch Übungen und Fallstudien vertieft und teilweise wird das Verständnis für die Inhalte durch Abgabe von Fallstudien vermittelt. Das Zusammenwirken der Elemente wird unter anderem an der Supply Chain der Automobilindustrie gezeigt.

Zusammensetzung der Modulnote

Modulnote ist Note der Prüfung

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit (1 SWS = 1 Std. x 15 Wo.):

- Vorlesung: 60 Std.

Selbststudium:

- Vor- und Nachbereitung Vorlesungen: 90 Std.
- Bearbeitung von Fallstudien: 60 Std.
- Prüfungsvorbereitung: 60 Std.

Summe: 270 Std.

Empfehlungen

keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Fallstudien.

Literatur

Knut Alicke: Planung und Betrieb von Logistiknetzwerken: Unternehmensübergreifendes Supply Chain Management, 2003

Dieter Arnold et. al.: Handbuch Logistik, 2008

Marc Goetschalckx: Supply Chain Engineering, 2011

M

7.104 Modul: Lokalisierung mobiler Agenten [M-INFO-100840]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
6**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
2

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101377	Lokalisierung mobiler Agenten	6 LP	Hanebeck
T-INFO-114169	Lokalisierung mobiler Agenten Übung	0 LP	Hanebeck

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Der/die Studierende versteht die Aufgabenstellung, konkrete Lösungsverfahren, und den erforderlichen mathematische Hintergrund
- Zusätzlich kennt der/die Studierende die theoretischen Grundlagen, die Unterscheidung der vier wesentlichen Lokalisierungsarten sowie die Stärken und Schwächen der vorgestellten Lokalisierungsverfahren. Hierzu werden zahlreiche Anwendungsbeispiele betrachtet.

Inhalt

In diesem Modul wird eine systematische Einführung in das Gebiet der Lokalisierungsverfahren gegeben. Zum erleichterten Einstieg gliedert sich das Modul in vier zentrale Themengebiete. Die Koppelnavigation behandelt die schritthaltende Positionsbestimmung eines Fahrzeugs aus dynamischen Parametern wie etwa Geschwindigkeit oder Lenkwinkel. Die Lokalisierung unter Zuhilfenahme von Messungen zu bekannten Landmarken ist Bestandteil der statischen Lokalisierung. Neben geschlossenen Lösungen für spezielle Messungen (Distanzen und Winkel), wird auch die Methode kleinster Quadrate zur Fusionierung beliebiger Messungen eingeführt. Die dynamische Lokalisierung behandelt die Kombination von Koppelnavigation und statischer Lokalisierung. Zentraler Bestandteil ist hier die Herleitung des Kalman-Filters, das in zahlreichen praktischen Anwendungen erfolgreich eingesetzt wird. Den Abschluss bildet die simultane Lokalisierung und Kartographierung (SLAM), welche eine Lokalisierung auch bei teilweise unbekannter Landmarkenlage gestattet.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand beträgt ca. 180 Stunden.

Empfehlungen

Siehe Teilleistung.

M

7.105 Modul: Machine Learning and Optimization in Energy Systems [M-WIWI-106604]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolf Fichtner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-WIWI-113073	Machine Learning and Optimization in Energy Systems	4 LP	Fichtner

Erfolgskontrolle(n)

The assessment of this module is a written examination (60 min) or an oral exam (30 min) depending on the number of participants.

Voraussetzungen

None.

Qualifikationsziele

Participants know about the most common optimization and machine learning approaches for the application in energy systems. They understand the basic principles of the methods and are able to apply them for solving important problems of future energy systems with high shares of renewable energy sources.

Inhalt

In the beginning, the essential transition of the energy system into a smart grid and the need for methods from the field of optimization and machine learning are explained. The course can be subdivided into an optimization part and a larger machine learning part. In the optimization part, the basics of optimization approaches that are used in energy systems are shown. Further, heuristic methods and approaches from the field of multiobjective optimization are introduced. In the machine learning part, the most important methods from the field of unsupervised learning, supervised learning and reinforcement learning are introduced and their application in future energy systems are investigated.

Amongst the considered applications are power plant dispatch, intelligent heating with heat pumps, charging strategies for electric vehicles, clustering of energy data for energy system models and electricity demand and renewable generation forecasting.

We also offer a voluntary computer exercise that deepens the understanding of the methods and applications covered in the lecture. The students will have the opportunity to solve problems from the energy domain by using optimization and machine learning approaches implemented in the programming language Python.

The course's general focus is on the application of the methods in the energy field and not on the mathematical details of the different approaches.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written or oral exam.

Arbeitsaufwand

The total workload for this module is approximately 120 hours:

- Attendance: 30 hours
- Self-study: 45 hours
- Exam preparation: 55 hours

M

7.106 Modul: Machine Learning for Robotic Systems 1 [M-MACH-106457]

Verantwortung: Jun.-Prof. Dr. Rania Rayyes
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 5	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113064	Machine Learning for Robotic Systems 1	5 LP	Rayyes

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (90min.) (nach §4(2), 1 SPO) oder in Form einer mündlichen Prüfung (20min.) (nach §4(2), 2 SPO).

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden erwerben Kenntnisse über die grundlegenden Methoden und Konzepte des Maschinellen Lernens
- Die Studierenden können geeignete Modelle und Methoden für Lernprobleme in Robotiksystemen auswählen
- Die Studierenden können verschiedene Modelle des Maschinellen Lernens bewerten, vergleichen und beurteilen
- Die Studierenden können Methoden des Maschinellen Lernens für Robotikanwendungen implementieren und anwenden

Inhalt

Diese Vorlesung gibt einen Überblick über wesentliche und aktuelle Methoden und Konzepte des Maschinellen Lernens für verschiedene Robotikanwendungen. Dabei werden auch die zugrunde liegenden mathematischen und statistischen Methoden behandelt. Wichtige grundlegende Terminologie, Konzepte und Methoden werden für verschiedene Themen vorgestellt, darunter:

- Model selection, machine learning bias vs. parameter optimization
- Training, test, validation, generalization, overfitting, regularization
- Supervised vs unsupervised learning
- Regression
- Classifications
- Neural Networks
- Gaussian mixtures, Gaussian mixture regression

Und andere interessante Themen

Anmerkungen

Keine

Arbeitsaufwand

150h

- ca 25h Vorlesungsbesuch
- ca 25h Übungsbesuch
- ca 70h Nachbearbeitung und Bearbeitung der Übungsblätter
- ca 30h Prüfungsvorbereitung

Empfehlungen

Keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung

Literatur

Keine

M

7.107 Modul: Machine Learning for Robotic Systems 2 [M-MACH-106652]

Verantwortung: Jun.-Prof. Dr. Rania Rayyes
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte
5

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Englisch

Level
4

Version
1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-113403	Machine Learning for Robotic Systems 2	5 LP	Rayyes

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (90min.) (nach §4(2), 1 SPO) oder in Form einer mündlichen Prüfung (20min.) (nach §4(2), 2 SPO).

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden erwerben Kenntnisse über die grundlegenden Methoden und Konzepte des Maschinellen Lernens.
- Die Studierenden können geeignete Modelle und Methoden für Lernprobleme in Robotersystemen auswählen.
- Die Studierenden können verschiedene Modelle des Maschinellen Lernens bewerten, vergleichen und beurteilen.
- Die Studierenden können Methoden des Maschinellen Lernens für Roboteranwendungen implementieren und anwenden.

Inhalt

Diese Vorlesung gibt einen Überblick über aktuelle fortgeschrittene maschinelle Lernverfahren für verschiedene Roboteranwendungen. Wichtige grundlegende Begriffe, Konzepte und Methoden werden für unterschiedliche Themen vorgestellt, darunter:

- Active Learning
- Transformers
- Adversarial learning, GANs
- Deep Reinforcement Learning
- Goal-Directed Exploration
- Recurrent Neural Network

Und weitere interessante Themen

Der Kurs beinhaltet auch praktische Übungen zur Programmierung und Implementierung der Methoden.

M

7.108 Modul: Machine Vision [M-MACH-101923]

- Verantwortung:** Dr. Martin Lauer
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik
- Bestandteil von:** **Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik (Ergänzungsmodule)**
Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
8	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105223	Machine Vision	8 LP	Lauer, Stiller

Erfolgskontrolle(n)

Art der Prüfung: schriftliche Prüfung
Dauer der Prüfung: 60 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Nach Besuch der Veranstaltung sind die Teilnehmer vertraut mit modernen Techniken des Maschinensehens und der Mustererkennung zur Auswertung von Kamerabildern. Hierzu zählen insbesondere die Techniken zur Auswertung von Grauwertstrukturen, zur Analyse von Farbbildern, zur Segmentierung von Bildinhalten, zur Bestimmung des räumlichen Bezugs zwischen den Bildern und der 3-dimensionalen Welt sowie zur Mustererkennung mit verschiedenen Techniken aus dem Bereich der Klassifikationsverfahren. Die Teilnehmer haben gelernt, die Algorithmen mathematisch zu analysieren, als Software zu implementieren und auf Problemstellungen im Bereich der Videobildauswertung anzuwenden. Die Teilnehmer sind in der Lage, Aufgabenstellungen zu analysieren und geeignete algorithmische Verfahren zu entwickeln.

Inhalt

Die Vorlesung behandelt grundlegende Techniken des Maschinensehens. Es konzentriert sich auf folgende Themen:

Bildvorverarbeitung

Kanten- und Eckendetektion

Kurven- und Parameterschätzung

Farbverarbeitung

Bildsegmentierung

Kameraoptik

Mustererkennung

Tiefes Lernen

Bildvorverarbeitung

Das Kapitel über Bildvorverarbeitung behandelt Techniken und Algorithmen zur Filterung und Verbesserung der Bildqualität. Ausgehend von einer Analyse der typischen Phänomene, die bei der Bildaufnahme mit Digitalkameras entstehen, führt die Vorlesung die Fourier-Transformation und das Shannon-Nyquist-Abtasttheorem ein. Zudem werden Grauwert-histogramm-basierte Techniken einschließlich des High-dynamic-range-imaging eingeführt. Die Faltungsoperation sowie typische Filter zur Bildverbesserung beschließen das Kapitel.

Kanten- und Eckenerkennung

Grauwertkanten und -ecken spielen eine große Rolle im Maschinensehen, da sie oft wichtige Informationen über Objektgrenzen und -formen liefern. Grauwertecken können als Merkmalspunkte verwendet werden, da sie in anderen Bildern einfach wiedergefunden werden können. Das Kapitel führt Filter und Algorithmen ein, um Grauwertkanten und -ecken zu erkennen. Beispiele sind der Canny-Detektor sowie der Harris-Detektor.

Kurven- und Parameterschätzung

Um ein Bild durch geometrische Primitive (z.B. Linien, Kreise, Ellipsen) anstatt einzelnen Pixeln beschreiben zu können sind robuste Verfahren zur Parameterschätzung erforderlich. Die Vorlesung führt die Hough-Transformation, das Prinzip der kleinsten quadratischen Abweichung sowie robuste Varianten (M-Schätzer, LTS-Schätzer, RANSAC) ein.

Farbverarbeitung

Dieses kurze Kapitel befasst sich mit der Rolle von Farbe im Maschinensehen. Es führt verschiedene Farbmodelle ein, um die Natur von Farbe sowie die Repräsentation von Farbe zu verstehen. Es schließt mit dem Thema der Farbkonsistenz.

Bildsegmentierung

Bildsegmentierungstechniken gehören zum Kern der Veranstaltung. Das Ziel der Bildsegmentierung ist es, ein Bild in verschiedene Bereiche zu teilen. Jeder Bereich ist durch eine bestimmte Eigenschaft gekennzeichnet, z.B. gleiche Farbe, Textur oder Zugehörigkeit zum selben Objekt. Verschiedene Ideen zur Segmentierung von Bildern werden in der Vorlesung eingeführt und in Form von Segmentierungsalgorithmen vorgestellt, wobei die Spannbreite von verhältnismäßig einfachen Verfahren wie Region-Growing, Connected-Components-Labeling und morphologischen Operatoren bis hin zu sehr flexiblen und leistungsfähigen Methoden wie Level-Set-Ansätzen und Zufallsfeldern reicht.

Kameraoptik

Der Inhalt eines Bildes ist durch die Kameraoptik mit der 3-dimensionalen Umwelt verknüpft. In diesem Kapitel führt die Vorlesung optische Modelle zur Modellierung der Abbildung zwischen Welt und Bild ein, so z.B. das Lochkameramodell, das dünne-Linsen-Modell, telezentrische und katadioptrische Abbildungsmodelle. Darüberhinaus werden Kalibrierverfahren eingeführt, mit denen die jeweiligen Abbildungen für konkrete Kameras bestimmt werden können.

Mustererkennung

Mustererkennung hat das Ziel, semantische Informationen in einem Bild zu extrahieren, d.h. zu bestimmen, welche Art Objekt ein Bild zeigt. Diese Aufgabe geht über klassische Messtechnik hinaus und gehört in den Bereich der Künstlichen Intelligenz. Das besondere daran ist, dass die Methoden zur Mustererkennung nicht fertige Algorithmen sind, sondern Lernverfahren, die sich mit Hilfe von Beispieldaten an konkrete Aufgabenstellungen anpassen lassen.

Das Kapitel führt Standardtechniken der Mustererkennung ein, darunter die Support-Vector-Machine (SVM), Entscheidungsbäume, Ensemble-Techniken und Boosting-Algorithmen. Es verknüpft diese Verfahren mit leistungsfähigen Bildmerkmalen wie den Histogramms-of-oriented-Gradients- (HOG), Haar- oder Locally-binary-patterns- (LBP) Ansatz.

Tiefes Lernen

In den letzten Jahren wurden die Standardverfahren zur Mustererkennung mehr und mehr ersetzt durch Techniken des tiefen Lernens. Tiefes Lernen basiert auf künstlichen neuronalen Netzwerken, einer sehr starken und generischen Form eines Klassifikators. Die Vorlesung führt die mehrschichtigen Perzeptronen als wichtigste Form neuronaler Netze ein, bespricht die zugehörigen Lernverfahren und Netzwerktopologien wie tiefe Autoencoder, Faltungsnetze und Multi-Task-Learning.

Arbeitsaufwand

240 Stunden, davon

Präsenzzeit Vorlesung: $15 \cdot 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$

Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 \cdot 6 \text{ h} = 90 \text{ h}$

Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 90 h

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

Main results are summarized in the slides that are made available as pdf-files. Further recommendations will be presented in the lecture.

M

7.109 Modul: Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen [M-INFO-105778]

Verantwortung:	Prof. Dr. Gerhard Neumann
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-INFO-111558	Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen	6 LP	Neumann

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

- Students acquire knowledge of the basic methods of Machine Learning
- Students acquire the mathematical knowledge to understand the theoretical foundations of Machine Learning
- Students can categorize, formally describe and evaluate methods of Machine Learning
- Students can apply their knowledge to select appropriate models and methods for selected problems in the field of Machine Learning.

Inhalt

The field of Machine Learning has made enormous progress in recent years and good knowledge of Machine Learning is becoming increasingly in demand on the job market. Machine Learning describes the acquisition of knowledge by an artificial system based on experience or data. Rules or certain calculations no longer have to be manually coded but can be extracted from data by intelligent systems.

This lecture provides an overview of essential and current methods of Machine Learning. After reviewing the necessary mathematical background, the lecture primarily deals with algorithms for classification, regression, and density estimation, with a focus on the mathematical understanding of probabilistic methods and neural networks.

Examples of topics include:

- Basics in Linear Algebra, Probability Theory, Optimization and Constraint Optimization
- Linear Regression
- Linear Classification
- Model Selection, Overfitting, and Regularization
- Support Vector Machines
- Kernel Methods
- Bayesian Learning and Gaussian Processes
- Neural Networks
- Dimensionality Reduction
- Density estimation
- Clustering
- Expectation Maximization
- Graphical Models

Arbeitsaufwand

- 180h, divided into:
- ca 45h lecture attendance
 - approx. 15h attending exercises
 - approx. 90h post-processing and working on the exercise sheets
 - ca 30h exam preparation

M

7.110 Modul: Maschinelles Lernen 1 [M-WIWI-105003]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Johann Marius Zöllner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-WIWI-106340	Maschinelles Lernen 1 - Grundverfahren	5 LP	Zöllner

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (60min.) (nach §4(2), 1 SPO) oder in Form einer mündlichen Prüfung (20min.) (nach §4(2), 2 SPO).

Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Studierende erlangen Kenntnis der grundlegenden Methoden im Bereich des Maschinellen Lernens.
- Studierende verstehen erweiterte Konzepte des Maschinellen Lernens sowie ihre Anwendungsmöglichkeit.
- Studierende können Methoden des Maschinellen Lernens einordnen, formal beschreiben und bewerten.
- Die Studierenden können ihr Wissen für die Auswahl geeigneter Modelle und Methoden für ausgewählte Probleme im Bereich des Maschinellen Lernens einsetzen.

Inhalt

Dieser Kurs führt die Studierenden in den sich schnell entwickelnden Bereich des maschinellen Lernens ein, indem er eine solide Grundlage vermittelt, welche die wichtigsten Konzepte und Techniken in diesem Gebiet umfasst. Die Studierenden werden sich mit verschiedenen Methoden des Supervised, Unsupervised und Reinforcement Learning befassen, sowie mit den dazugehörigen Modelltypen, die von einfachen linearen Klassifikatoren bis hin zu komplexeren Modellen, wie Deep Neural Networks reichen. Zu den Themen gehören die allgemeine Lerntheorie, Support Vector Machines, Decision Trees, Neural Networks, Convolutional Neural Networks, Recurrent Neural Networks, Unsupervised Learning, Reinforcement Learning und Bayesian Learning.

Der Kurs wird von einer entsprechenden Übung begleitet, in welcher die Studierenden praktische Erfahrung sammeln, indem sie verschiedene Algorithmen des maschinellen Lernens implementieren und experimentieren, was ihnen hilft diese auf reale Problemstellungen anzuwenden.

Am Ende des Kurses werden die Studierenden eine solide Grundlage im Bereich des maschinellen Lernens erworben haben, die sie in die Lage versetzt, modernste Algorithmen zur Lösung komplexer Probleme anzuwenden, zu Forschungsarbeiten beizutragen und sich in fortgeschrittene Themen auf diesem Gebiet einzuarbeiten.

Arbeitsaufwand

Gesamtaufwand bei 5 Leistungspunkten: ca. 150 Stunden.

Literatur**Weiterführende Literatur**

- Machine Learning - Tom Mitchell
- Deep Learning - Ian Goodfellow, Yoshua Bengio, Aaron Courville
- Pattern Recognition and Machine Learning - Christopher M. Bishop
- Artificial Intelligence: A Modern Approach - Peter Norvig and Stuart J. Russell
- Reinforcement Learning: An Introduction - Richard S. Sutton and Andrew G. Barto

Weitere (spezifische) Literatur zu einzelnen Themen wird in der Vorlesung angegeben.

M

7.111 Modul: Maschinelles Lernen 2 [M-WIWI-105006]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Johann Marius Zöllner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-WIWI-106341	Maschinelles Lernen 2 - Fortgeschrittene Verfahren	5 LP	Zöllner

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (60min.) (nach §4(2), 1 SPO) oder in Form einer mündlichen Prüfung (20min.) (nach §4(2), 2 SPO).

Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Studierende erlangen Kenntnis der grundlegenden Methoden im Bereich des Maschinellen Lernens.
- Studierende verstehen erweiterte Konzepte des Maschinellen Lernens sowie ihre Anwendungsmöglichkeit.
- Studierende können Methoden des Maschinellen Lernens einordnen, formal beschreiben und bewerten.
- Die Studierenden können ihr Wissen für die Auswahl geeigneter Modelle und Methoden für ausgewählte Probleme im Bereich des Maschinellen Lernens einsetzen.

Inhalt

Das Themenfeld Maschinelle Intelligenz und speziell Maschinelles Lernen unter Berücksichtigung realer Herausforderungen komplexer Anwendungsdomänen ist ein stark expandierendes Wissensgebiet und Gegenstand zahlreicher Forschungs- und Entwicklungsvorhaben.

Die Vorlesung behandelt erweiterte und modernste Methoden des Maschinellen Lernens wie semi-überwachtes und aktives Lernen, tiefe Neuronale Netze (deep learning, CNNs, GANs, Diffusion Modelle, Transformer, Adversarial Attacks) und hierarchische Ansätze z.B. beim Reinforcement Learning. Ein weiterer Schwerpunkt liegt in der Einbettung und Anwendung von maschinell lernenden Verfahren in realen Systemen.

Die Vorlesung führt in die neusten Grundprinzipien sowie erweiterte Grundstrukturen ein und erläutert bisher entwickelte Algorithmen. Der Aufbau sowie die Arbeitsweise der Verfahren und Methoden werden anhand einiger Anwendungsszenarien, insbesondere aus dem Gebiet technischer (teil-)autonomer Systeme (Fahrzeuge, Robotik, Neurorobotik, Bildverarbeitung etc.) vorgestellt und erläutert.

Arbeitsaufwand

Gesamtaufwand bei 5 Leistungspunkten: ca. 150 Stunden.

Literatur

- Deep Learning - Ian Goodfellow
- Artificial Intelligence: A Modern Approach - Peter Norvig and Stuart J. Russell
- Machine Learning - Tom Mitchell
- Pattern Recognition and Machine Learning - Christopher M. Bishop
- Reinforcement Learning: An Introduction - Richard S. Sutton and Andrew G. Barto
- Deep Learning - Ian Goodfellow, Yoshua Bengio, Aaron Courville

M

7.112 Modul: Maschinendynamik [M-MACH-102694]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Carsten Proppe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105210	Maschinendynamik	5 LP	Proppe

Erfolgskontrolle(n)

schriftliche Prüfung

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, ingenieurmäßige Berechnungsmethoden zur Modellierung und Interpretation dynamischer Effekte rotierender Maschinenteile anzuwenden. Hierzu gehört die Untersuchung von Anfahren, kritische Drehzahlen und Auswuchten von Rotoren sowie der Massen- und Leistungsausgleich von Hubkolbenmaschinen.

Inhalt

1. Zielsetzung
2. Maschinen als mechatronische Systeme
3. Starre Rotoren: Bewegungsgleichungen, instationäres Anfahren, stationärer Betrieb, Auswuchten (mit Schwingungen)
4. Elastische Rotoren (Lavalrotor, Bewegungsgleichungen, instationärer und stationärer Betrieb, biegekritische Drehzahl, Zusatzeinflüsse), mehrfach und kontinuierlich besetzte Wellen, Auswuchten
5. Dynamik der Hubkolbenmaschine: Kinematik und Bewegungsgleichungen, Massen- und Leistungsausgleich

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 32 h

Selbststudium: 118 h

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung

M**7.113 Modul: Masterarbeit [M-ETIT-103253]**

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Masterarbeit](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
30	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-106463	Masterarbeit	30 LP	Doppelbauer

Erfolgskontrolle(n)

§ 14 Modul Masterarbeit (1 a) Dem Modul Masterarbeit sind 30 LP zugeordnet. Es besteht aus der Masterarbeit und einer abschließenden Präsentation der Ergebnisse. Die Präsentation hat innerhalb der Bearbeitungszeit der Masterarbeit zu erfolgen.

Voraussetzungen**Voraussetzungen gemäß:****Studien- und Prüfungsordnung des Karlsruher Instituts für Technologie (KIT) für den Masterstudiengang Mechatronik und Informationstechnik 2015****§ 14 Modul Masterarbeit**

(1) Voraussetzung für die Zulassung zum Modul Masterarbeit ist, dass sich die/der Studierende in der Regel im 2. Studienjahr befindet und Modulprüfungen im Umfang von 75 LP erfolgreich abgelegt hat. Über Ausnahmen entscheidet der Prüfungsausschuss auf Antrag der/des Studierenden. Weiterhin muss ein von einem/einer Studienberater/in genehmigter individueller Studienplan vorgelegt sein, aus dem die von dem/der Studierenden gewählten Module hervorgehen.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. In den folgenden Bereichen müssen in Summe mindestens 75 Leistungspunkte erbracht worden sein:
 - Allgemeine Mechatronik
 - Interdisziplinäres Fach
 - Überfachliche Qualifikationen
 - Vertiefungsfach ab 01.10.2015
 - Vertiefungsfach ab 01.10.2020

Qualifikationsziele

Nach erfolgreichem Absolvieren des Moduls sind die Studierenden in der Lage, eine anspruchsvolle Aufgabenstellung aus dem Bereich der Mechatronik bzw. Informationstechnik innerhalb einer vorgegebenen Frist nach wissenschaftlichen Methoden und unter der Einhaltung der Regeln guter wissenschaftlicher Praxis unter Anleitung und unter Anwendung des im Masterstudium erworbenen Theorie- und Methodenwissens selbstständig zu bearbeiten. Die Studierenden sind in der Lage, zu recherchieren, die Informationen zu analysieren und zu abstrahieren sowie grundsätzliche Prinzipien und Gesetzmäßigkeiten aus wenig strukturierten Informationen zusammenzutragen und zu erkennen. Die Studierenden überblicken eine Fragestellung, können komplexe wissenschaftliche Methoden und Verfahren auswählen und diese zur Lösung einsetzen bzw. weitere Potentiale aufzeigen. Dies erfolgt grundsätzlich auch unter Berücksichtigung von gesellschaftlichen und/oder ethischen Aspekten.

Die Studierenden können ihre Ergebnisse interpretieren und evaluieren. Sie sind außerdem in der Lage, ihre Ergebnisse in einer klar strukturierten, schriftlichen Ausarbeitung unter Verwendung der entsprechenden Fachterminologie zu dokumentieren. Darüber hinaus sind die Studierenden in der Lage, ihre Ergebnisse vor einer Gruppe zu präsentieren und zu verteidigen. Außerdem haben sie ihre Problemlösungskompetenz sowie ihre Kompetenz des Transfers des Theorie- und Methodenwissens der Mechatronik und Informationstechnik in konkrete Anwendungen vertieft.

Neben den fachbezogenen Qualifikationszielen sammeln die Studierenden auch Kenntnisse und Erfahrungen auf den Gebieten des Projekt- sowie des Selbst- und Zeitmanagements. Dazu gehören auch Kenntnisse und Methoden verschiedener Präsentationstechniken.

Inhalt

Die Studierenden bearbeiten eigenverantwortlich und unter Anwendung wissenschaftlicher Methoden ein mit dem fachlichen Prüfer abgestimmtes Forschungsthema, das sich mit einer Problemstellung aus dem Bereich des Masterstudiengangs Mechatronik und Informationstechnik beschäftigt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Masterarbeit wird von mindestens einem/einer Hochschullehrer/in oder einem/einer leitenden Wissenschaftler/in gemäß § 14 abs. 3 Ziff. 1 KITG und einem/einer weiteren Prüfenden bewertet. In der Regel ist eine/r der Prüfenden die Person, die die Arbeit gemäß Absatz 2 vergeben hat. Bei nicht übereinstimmender Beurteilung dieser beiden Personen setzt der Prüfungsausschuss im Rahmen der Bewertung dieser beiden Personen die Note der Masterarbeit fest; er kann auch einen weiteren Gutachter bestellen. Die Bewertung hat innerhalb von acht Wochen nach Abgabe der Masterarbeit zu erfolgen. Weitere Details regelt § 14 der Studien- und Prüfungsordnung (SPO).

Die Modulnote setzt sich zusammen aus der Masterarbeit und einer Präsentation (SPO §14, 1b).

M

7.114 Modul: Materialfluss in Logistiksystemen [M-MACH-104984]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Pflichtbestandteil) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 9	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102151	Materialfluss in Logistiksystemen	9 LP	Furmans

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art. Diese setzt sich wie folgt zusammen:

- 40% Bewertung der Abschlussfallstudie als Einzelleistung,
- 60% Bewertung der Semesterleistung aus Bearbeitung und Verteidigung von 5 Fallstudien (Es werden jeweils die besten 4 aus 5 Leistungen gewertet.):
 - 40% Bewertung der Fallstudienlösungen als Gruppenleistung,
 - 20% Bewertung der mündlichen Leistung in den Fallstudienkolloquien als Einzelleistung.

Eine detaillierte Beschreibung der Erfolgskontrolle findet sich unter Anmerkungen.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Der/die Studierende

- besitzt umfassende und fundierte Kenntnisse in den zentralen Fragestellungen der Logistik, einen Überblick über verschiedenen logistischen Fragestellungen in der Praxis und kennt die Funktionsweise fördertechnischer Anlagen,
- kann logistische Systeme mit einfachen Modellen und ausreichender Genauigkeit abbilden,
- erkennt Wirkzusammenhänge in Logistiksystemen,
- ist in der Lage, auf Grund der erlernten Methoden Logistiksysteme zu bewerten.

Inhalt

Das Modul *Materialfluss in Logistiksystemen* vermittelt umfassende und fundierte Grundlagen für die zentralen Fragestellungen der Logistik. Im Rahmen der Vorlesungen wird das Zusammenspiel verschiedener Module von Logistiksystemen verdeutlicht. Im Rahmen des Moduls wird gezielt auf technische Besonderheiten der Fördertechnik eingegangen. Ebenso werden Methoden zur Abbildung und Bewertung von Logistiksystemen vermittelt. Die Vorlesungsinhalte werden durch Übungen vertieft und teilweise wird das Verständnis für die Inhalte durch Abgabe von Fallstudien vermittelt.

Anmerkungen

Für diese Veranstaltung werden die Studierenden in Gruppen eingeteilt. In diesen Gruppen werden während der Vorlesungszeit fünf Fallstudien bearbeitet. Das Ergebnis der Gruppenarbeit wird schriftlich vorgelegt und bewertet. In den Fallstudienkolloquien wird das Verständnis der erarbeiteten Gruppenlösung und der in der Veranstaltung behandelten Inhalte abgefragt. Die Teilnahme an den Fallstudienkolloquien ist Pflicht und wird kontrolliert. Für die schriftliche Abgabe erhält die Gruppe eine gemeinsame Note, in den Fallstudienkolloquien wird die Leistung jedes Gruppenmitglied einzeln bewertet.

Nach Ende der Vorlesungszeit findet die Abschlussfallstudie statt. Diese umfasst den gesamten Semesterinhalt und wird von den Studierenden in Einzelarbeit an einem vorgegebenen Präsenztermin mit zeitlicher Begrenzung (4h) gelöst.

Empfehlungen

Empfohlenes Wahlpflichtfach: Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung

M

7.115 Modul: Measurement Technology [M-ETIT-105982]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Allgemeine Mechatronik](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-112147	Measurement Technology	5 LP	Heizmann

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

M-ETIT-102652 - Messtechnik (German version) must not have started.

Qualifikationsziele

- Students have a sound knowledge of the theoretical foundations of measurement technology, including modeling of measurement systems, consideration of nonlinearities, stochastic deviations and stochastic signals, acquisition of analog signals, and frequency and rotational speed measurement.
- Students are proficient in the approaches to measurement system design in terms of model assumptions, methods, and achievable results.
- Students are able to analyze and formally describe measurement technology tasks, synthesize possible solutions for measurement systems and assess the properties of the solution obtained.

Inhalt

The module deals with the formal, methodical and mathematical fundamentals for the analysis and design of measurement systems. Focal points of the course are

- Measurement systems and deviations (including scales, the SI systems, modeling of measurement systems)
- Curve fitting (approximation, interpolation)
- Stationary behavior of measurement systems (characteristic curve, errors of the characteristic curve, nonlinearities, adjustment)
- Stochastic measurement errors (probabilistic analysis, samples, statistical test methods, statistic process control, error propagation)
- Stochastic processes (correlational measurements, spectral description of stochastic signals, system identification, matched filter, Wiener filter)
- Digitization of analog signals (sampling, quantization, analog-digital converters, digital-analog converters)
- Frequency and rotational speed measurement (generalized frequency concept, digital speed measurement, detection of direction)

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written examination.

Anmerkungen

In the module a lecture, an exercise and an examination are offered.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in lectures and exercises: 34 h
2. preparation / follow-up of lectures and exercises: 51 h
3. preparation of and attendance in examination: 65 h

total: 150 h = 5 CR

Empfehlungen

Basic knowledge in the fields of "Probability Theory" as well as "Signals and Systems" is helpful.

M

7.116 Modul: Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems [M-MACH-107185]

Verantwortung: Dr. Patric Gruber
Prof. Dr. Christoph Kirchlechner
Dr. Daniel Weygand

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-114018	Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems	4 LP	Gruber, Kirchlechner, Weygand

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung ca. 30 min

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können Größen- und Skalierungseffekte in Materialien benennen und verstehen diese Effekte auf Basis der zugrundeliegenden Mechanismen. Sie können das mechanische Verhalten von nano- und mikrostrukturierten Materialien beschreiben und die Ursachen für die Unterschiede im Vergleich zum klassischen Materialverhalten analysieren und erklären. Sie sind in der Lage geeignete Herstellungsverfahren, experimentelle Charakterisierungsmethoden und Modellierungsansätze für nano- und mikrostrukturierte Materialien zu erläutern. Sie verstehen auch die Bedeutung von mechanischen Phänomenen in kleinen Dimensionen und können darauf aufbauend beurteilen, wie diese die Werkstofftechnik sowie die Wirkprinzipien und das Design von Mikrosensoren und Mikroaktoren mitbestimmen.

Inhalt

1. Einleitung: Anwendungen und Eigenschaften von Nano- und Mikrosystemen; Überblick über physikalische Größeneffekte.
2. Grundlagen: Versetzungsplastizität (Definition Versetzung, Versetzungsdichte, Versetzungsmobilität, Versetzungsquellmechanismen, statistische Betrachtung inkl. SSD und GND).
3. Einkristallverformung: mechanische und mikrostrukturelle Charakterisierungsmethoden, Mechanismen und deren Größenabhängigkeit.
4. Plastizität an Grenzflächen: Einfluss von Kompatibilität, Transfermechanismen, erwartete Größeneffekte.
5. Modellierung von Größeneffekten durch z.B. diskrete Versetzungsdynamik im Kristall und an Grenzflächen.
6. Dünnschichtsysteme: Herstellung, Charakterisierung, mechanisches Verhalten.
7. Nanokristalline Materialien: Herstellung, herausragende mechanische Eigenschaften.
8. Elektro-mechanische Wandlung: piezo-resistiv, piezo-elektrisch, elektrostatisch,...
9. Aktorik: inverser Piezoeffekt, Formgedächtnis, elektromagnetisch

Zusammensetzung der Modulnote

siehe Teilleistung

Arbeitsaufwand

120h

Präsenzzeit: 22,5 Stunden

Selbststudium: 97,5 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.117 Modul: Mechatronik-Praktikum [M-MACH-102699]

Verantwortung:	Prof. Dr. Veit Hagenmeyer Prof. Dr.-Ing. Wolfgang Seemann Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105370	Mechatronik-Praktikum	4 LP	Hagenmeyer, Stiller

Erfolgskontrolle(n)

Das Praktikum wird ausschließlich als unbenotete Studienleistung angeboten. Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form eines Gruppenkolloquiums zu Beginn der einzelnen Vertiefungsphasen (Teil 1). Zusätzlich muss in der Gruppenphase (Teil 2) eine Robotersteuerung für eine Pick-and-Place Aufgabe erfolgreich realisiert werden.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, das Wissen aus der Vertiefungsrichtung Mechatronik und Mikrosystemtechnik an einem exemplarischen mechatronischen System, einem Handhabungssystem, praktisch umzusetzen. Die Studierenden können eine automatisierte Objekterkennung erstellen, kinematische Systeme berechnen und eine Kommunikation zwischen verschiedenen Systemen (PC, CAN, USB) realisieren.

Weiterhin können die Studierenden die einzelnen Teile eines Manipulators in Teamarbeit zu einem funktionierenden Gesamtsystem integrieren.

Inhalt**Teil I**

Steuerung, Programmierung und Simulation von Robotersystemen
CAN-Bus Kommunikation
Bildverarbeitung
Dynamische Simulation von Robotern in ADAMS

Teil II

In einer Gruppenarbeit muss ein kinematisches System programmiert werden, sodass es in der Lage ist vollautomatisiert Objekte zu erkennen und zu greifen.

Zusammensetzung der Modulnote

Das Modul ist unbenotet. Das bestehen des Moduls ist zu 100% an die Studienleistung der Teilleistung geknüpft.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 2 h = 30h
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 6 h = 90h

Insgesamt: 120h = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Seminar

M

7.118 Modul: Medical Image Processing for Guidance and Navigation [M-ETIT-106672]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Maria Francesca Spadea
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 9	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113425	Medical Image Processing for Guidance and Navigation	9 LP	Spadea

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place within the framework of an oral overall examination of approx. 30 minutes about the lecture including a presentation and discussion of the project developed during the course. The overall impression is rated.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students will be able to analyze, structure and formally describe problems in the field of image guided surgery and therapy.
- The students can apply the methods from medical image processing, surgical navigation, augmented reality for surgery and therapy, medical data science.
- The student will be able to communicate in English technical language.
- The students are able to perform calculations and use the necessary tools for this in a methodologically appropriate way.
- The students are able to critically evaluate them

Inhalt

- This module is designed to provide students with the theoretical and practical aspects of image guidance for minimally invasive surgery and therapy
- This module gives an overview about current status of technology in operation rooms (OR) and advanced radiotherapy bunkers
- Furthermore, this module gives knowledge about image process for quantitative information extraction
- Table of contents
 - Introduction to the course: minimally invasive surgery and medical data science
 - Git introduction
 - Image characteristics
 - Basic point, histogram and masked based operations
 - Similarity metrics, projections
 - Planning imaging, Dicom format, pre processing pipeline
 - Case study: planning in radiotherapy
 - Path planning
 - Pixel based image segmentation: manual segmentation, threshold, region growing
 - Convolution based segmentation: edge detection, morphological filters
 - Case study: neurosurgery and tractography
 - Image registration
 - Atlas based segmentation: SABS, MABS, atlas selection
 - Rendering and computer graphics
 - In room imaging technology
 - Reference system, notation and transformation
 - Localizing systems, tracking and calibration
 - Case study: patient monitoring in radiotherapy, adaptive treatments
 - Lab demonstration
 - Point based registration
 - Surface registration
 - Image features and descriptors (example with SIFT SURF)
 - Radiomics Features
 - Deep Learning in image processing
 - The role of deep learning in radiotherapy
 - Augmented reality

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

A bonus can be earned for submitting homework that will be provided during the lecture time.

The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the lecture period. If the grade in the oral exam is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by 0.3 or 0.4.

Bonus points do not expire and are retained for any examinations taken at a later date.

Anmerkungen

The course is limited to a number of 30 participants due to capacity reasons. If necessary, a selection procedure will be carried out. Places will be allocated taking into account the students' study program (students of "Biomedical Engineering" specialization will be preferred, students from Computer Science Program and interest in medical applications will be preferred) and academic progress. Details will be announced on the lecture website.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in lectures and exercises: $15 \cdot 6 \text{ h} = 90 \text{ h}$
2. preparation / follow-up: $15 \cdot 8 \text{ h} = 120 \text{ h}$
3. preparation of and attendance in examination: 60 h

A total of 270 h = 9 CR

Empfehlungen

- Basic knowledge in the field of medical imaging;
- Knowledge of basic programming concept;
- Familiarity with Linux environment;
- Basic knowledge of linear algebra (transformations);
- Attitude towards teamwork and code management in Git;
- It is recommended to have access to a personal computer or desktop

Lehr- und Lernformen

Lectures in “Medical Image Processing” (3 SWS), Seminars in “In room imaging modalities” (1 SWS), Tutorials/
Demonstrations in Medical image processing and navigation (2 SWS)

M

7.119 Modul: Medical Imaging Technology II [M-ETIT-106670]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Maria Francesca Spadea
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach** (EV zwischen 01.04.2024 und 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113421	Medical Imaging Technology II	3 LP	Spadea

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 90 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

For each imaging modality students will be able to:

- identify required energy source;
- analyze the interactions between the form of energy and biological tissue
- distinguishing desired signal from noise contribution;
- critically interpret the image content to derive knowledge
- evaluate image quality and implementing strategies to improve it.

Moreover, the student will be able to communicate in technical and clinical English language.

Inhalt

- the basic knowledge of mathematical and physical principles of medical imaging formation, including nuclear medicine imaging and magnetic resonance imaging.
- the component of medical imaging devices.
- assessment of image quality in terms of signal-to-noise-ratio, presence of artifact, spatial, spectral and temporal resolution
- safety and protection for patients and workers.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

- attendance in class: $15 \cdot 2h = 30h$
- preparation / follow-up: $15 \cdot 2h = 30h$
- exam preparation / attendance: $30h = 90h$

A total of $90h = 3 CR$

Empfehlungen

- Basic knowledge in the field of physics and signal processing is helpful.
- The contents of the module "Medical Imaging Technology I" are recommended.

M

7.120 Modul: Medical Measurement Technology Lab [M-ETIT-106779]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#) (EV ab 01.10.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
9	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	2 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113721	Preparatory Lecture Medical Measurement Technology <i>Diese Teilleistung fließt an dieser Stelle nicht in die Notenberechnung des Moduls ein.</i>	2 LP	Nahm
T-ETIT-113758	Preparatory Lab Medical Measurement Technology <i>Diese Teilleistung fließt an dieser Stelle nicht in die Notenberechnung des Moduls ein.</i>	1 LP	Nahm
T-ETIT-113626	Development Lab Medical Measurement Technology	6 LP	Nahm

Erfolgskontrolle(n)

1. The examination of the Preparatory Lecture takes place in form of other types of examinations. It consists of an ungraded written test.
2. The examination of the Preparatory Lab takes place in form of other types of examinations. It consists of an ungraded practical test.
3. The examination of the Development Lab takes place in form of other types of examinations. It consists of 6 graded protocols to the 6 experiments.
The grade for the Development Lab is the average grade of the 6 protocols.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The aim of the practical course is to develop and implement a measuring system for the continuous recording of pulse transit time (PTT). For this purpose, the time difference between the electrocardiographically measured heart excitation (ECG) and the photoplethysmographically measured peripheral volume pulse (PPG) is determined and displayed. To validate the tested and verified system, the students develop a practical self-experiment.

This module promotes the development of both engineering and application-oriented professional competencies.

- Engineering competence:
Students can design, set up, test and operate electronic measuring systems, including signal processing software.
- Medical application competence:
Students can translate medical application problems into technical requirements. They know the sources of biosignals and their signal properties.
- Methodological competence for the development of medical devices: Students know the normative and regulatory requirements for the development of medical devices and are able to implement them.

Inhalt

The Preparatory Lecture consists of 6 weekly classes and the written test. It will cover the following topics:

- Development of blood pressure
- Blood pressure as a biosignal
- Blood volume as a biosignal
- ECG as a biosignal
- Measurement principles and non-invasive methods for blood pressure measurement
- Measuring principle and measuring method of photoplethysmography
- Basics of analog and digital circuit technology
- Advantages, disadvantages, limitations of the methods
- Interference sources and measures for suppression
- Specifications and measures for electrical safety

The Prep Lab consists of 6 experiments and the practical test. The following program is completed as part of the Preparatory Labs:

- Laboratory safety briefing
- Construction of electronic circuits on a breadboard
- Rules for a clear layout and error prevention
- Operation and use of the oscilloscope
- Operation and use of the function generator
- Systematic troubleshooting

The Development Lab consists of 8 experiments and imparts the following know-how:

- Design and construction of sensor technology and analog circuits.
- Software design and implementation of digital signal processing
- Design and implementation of testing, verification and validation of systems and system components
- Design, implementation and testing of electrical safety measures

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade for the Development Lab.

Anmerkungen

For capacity reasons, the laboratory is limited to 32 students. If necessary, a selection procedure will be carried out. Places will be allocated according to the progress of the students (semester and subject-specific programming knowledge). Details will be announced in the first course and on the course website.

Students may only take part in the Development Lab (in summer term) if they have successfully completed the Preparatory Lecture and the Preparatory Lab (both in winter term).

Arbeitsaufwand**Preparatory Lecture (winter term)**

- In-class time: $7 \times 1,5h = 10,5h$
- Preparation and revision of the lecture units and preparation of and participation in the test exam: $7 \times 5h + 2,5h = 37,5h$
- Total time: $10,5h + 37,5h = 48h$

Preparatory Lab (winter term)

- In-presence lab time: $7 \times 1,5h = 10,5h$
- Preparation and revision of the lab units, preparation of the protocols and preparation of and participation in the test exam: $7 \times 4,5h = 31,5h$
- Total time: $10,5h + 31,5h = 42h$

Development Lab (summer term)

- In-presence lab time: $8 \times 7,5h = 60h$
- Preparation and revision of the lab units and preparation of the protocols: $8 \times 15h = 120h$
- Total time: $120h + 60h = 180h$

Total effort

$48h + 42h + 180h = 270h$, equivalent 9 ECTS

Empfehlungen

Basic knowledge of analog circuit technology, digital signal processing and physiology and anatomy is strongly recommended.

M

7.121 Modul: Microenergy Technologies [M-MACH-102714]

Verantwortung:	Prof. Dr. Manfred Kohl
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105557	Microenergy Technologies	4 LP	Kohl, Xu

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung: 45 min

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können:

- die Prinzipien zur Energiewandlung beschreiben und an einem Beispiel verdeutlichen
- die zugrundeliegenden thermodynamischen und materialwissenschaftlichen Grundlagen erklären
- Aufbau, Herstellung und Funktion der behandelten Bauelemente beschreiben
- wichtige Kenngrößen berechnen (Zeitkonstanten, Leistung, Wirkungsgrad, etc.)
- anhand von Anforderungsprofilen ein Layout erstellen

Inhalt

- Physikalische Grundlagen der Prinzipien zur Energiewandlung
- Layout und Designoptimierung
- Technologien
- ausgewählte Bauelemente
- Anwendungen

Die Vorlesung beinhaltet unter anderem folgende Themen:

- Mikro-Energy Harvesting von Schwingungen durch Nutzung verschiedener Wandlungsprinzipien (Piezo-, elektrostatisch, elektromagnetisch, etc.)
- Thermoelektrische Energieerzeugung
- Neuartige thermische Wandlungsprinzipien (thermomagnetisch, pyroelektrisch)
- Mikrotechnische Solarbauelemente
- HF Energie-Harvesting
- Miniatur-Wärmepumpen
- Festkörperbasierte Kühlverfahren (Magneto-, Elektro-, Mechanokalorik)
- Leistungsmanagement
- Energiespeicher-Technologien (Mikrobatterien, Superkondensatoren, Brennstoffzellen)

Zusammensetzung der ModulnoteZusammensetzung der Modulnote:
der mündlichen Prüfung.

Die Modulnote ist die Note

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit Vorlesung:	15 * 1,5 h = 22,5 h
Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung:	15 * 5,5 h = 82,5 h
Prüfungsvorbereitung und Prüfung:	15 h
Insgesamt:	120 h = 4 LP

Literatur

- Folienskript „Micro Energy Technologies“
- Stephen Beeby, Neil White, Energy Harvesting for Autonomous Systems, Artech House, 2010
- Shashank Priya, Daniel J. Inman, Energy Harvesting Technologies, Springer, 2009

M

7.122 Modul: Microwave Engineering Lab [M-ETIT-106973]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113938	Microwave Engineering Lab	6 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

In preparation for the laboratory experiments, each laboratory group must work together on a number of tasks as homework before the experiment and submit a single copy to the supervisor immediately before the start of the experiment. The tasks for the experiment itself are completed and recorded during the experiment. The protocol should be handed in to the supervisor immediately after the experiment. Before each experiment is carried out, there is a written or oral examination (approx. 20 minutes, no aids) on the content of the experiment.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students will have in-depth knowledge of high-frequency components and systems as well as the functionality of the most important high-frequency measuring devices (network analyzer, spectrum analyzer, noise measurement, power measurement, oscilloscope, antenna measurement). They are also familiar with the use of high-frequency measuring devices and components. They are able to independently select and operate measuring devices based on specific applications and interpret the measurement results. Furthermore, they are able to work together in a self-organized team.

Inhalt

Under the motto: "Practical relevance through state-of-the-art equipment and current problems", students are offered a modern and technically sophisticated high-frequency laboratory at Master's level. The aim of the experiments is to deepen the theory taught in the lectures in a practical way and to train the handling of high-frequency measuring devices and HF components. In groups of 2-4 students, various experiments are carried out and recorded over 8 afternoons. The order and topics of the experiments may vary.

Zusammensetzung der Modulnote

The grade for the experiments is made up of the preparation, the protocol and the written or oral assessment of the learning objectives for each experiment. The final grade for the entire laboratory results from the overall impression of the performance. Students who appear unprepared for the respective experiment may not take part in the experiment. The experiment must be repeated at another time.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

- attendance study time laboratory: 45 h
- test preparation protocols, test preparation: 135 h

A total of 180 h = 6 LP

Empfehlungen

Knowledge of microwave measurement technology and RF components and systems is helpful.

M

7.123 Modul: Mikroaktuatorik [M-MACH-100487]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Manfred Kohl
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-101910	Mikroaktuatorik	4 LP	Kohl

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung: Klausur 60 min

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Kenntnis der Aktorprinzipien und deren Vor- und Nachteile
- Kenntnis wichtiger Herstellungsverfahren
- Erklärung von Aufbau- und Funktion der behandelten Mikroaktoren
- Berechnung wichtiger Kenngrößen (Zeitkonstanten, Kräfte, Stellwege, etc.)
- Layouterstellung anhand von Anforderungsprofilen

Inhalt

- Materialwissenschaftliche Grundlagen der Aktorprinzipien
- Layout und Designoptimierung
- Herstellungsverfahren
- ausgewählte Entwicklungsbeispiele
- Anwendungen

Inhaltsverzeichnis:

Die Vorlesung beinhaltet unter anderem folgende Themen:

- Mikroelektromechanische Systeme: Linearaktoren, Mikrorelais, Mikromotoren
- Medizintechnik und Life Sciences: Mikroventile, Mikropumpen, mikrofluidische Systeme
- Mikrorobotik: Mikrogreifer, Polymeraktoren (smart muscle)
- Informationstechnik: Optische Schalter, Spiegelsysteme, Schreib-/Leseköpfe

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 1,5 h = 22,5 h
 Vor- und Nachbearbeitungszeit Vorlesung: 15 * 5,5 h = 82,5 h
 Prüfungsvorbereitung und Prüfung: 15 h
 Insgesamt: 120 h = 4 LP

Literatur

- Folienskript „Mikroaktuatorik“
- D. Jendritza, Technischer Einsatz Neuer Aktoren: Grundlagen, Werkstoffe, Designregeln und Anwendungsbeispiele, Expert-Verlag, 3. Auflage, 2008
- M. Kohl, Shape Memory Microactuators, M. Kohl, Springer-Verlag Berlin, 2004
- N.TR. Nguyen, S.T. Wereley, Fundamentals and applications of Microfluidics, Artech House, Inc. 2002
- H. Zappe, Fundamentals of Micro-Optics, Cambridge University Press 2010

**7.124 Modul: Mikrosystem Simulation [M-MACH-105486]**

Verantwortung: Prof. Dr. Jan Gerrit Korvink
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-108383	Mikrosystem Simulation	4 LP	Korvink

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (20 min)

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, die Finite-Elemente-Methode zu formulieren, wie sie für Mechanik, Wärmeübertragung oder Transportprozesse benötigt werden. Sie wurden mit der Approximation mit Hilfe von Funktionen und der Beziehung zwischen einem Finite-Elemente-CAD-Modell und dem zugrunde liegenden Mechanismus zur Lösung der Gleichungen vertraut gemacht, eine wesentliche Grundlage für modernes Ingenieursdesign.

Inhalt

Mikrosysteme sind multiphysikalische Bauelemente. Um beispielsweise Infrarotstrahlung zu messen, könnte ein Mikrosystem den Seebeck-Effekt (thermoelektrischer Effekt) nutzen, der Wärme an elektrische Ströme koppelt - Strahlung, Wärmefluss und Ladungstransport sind also auf multiphysikalische Weise gekoppelt.

Da die Komponenten von Mikrosystemen sehr klein sind (im Mikrometerbereich), werden die Betriebsmodalitäten oft besser durch die statistische Mechanik oder die Quantenmechanik beschrieben, so dass wir Vorsicht walten lassen müssen, um die richtigen Modelle zu verwenden.

In vielen Fällen stehen kommerzielle Werkzeuge nicht zur Verfügung, so dass die Ingenieure gezwungen sind, ihre eigenen Simulationsprogramme zu entwickeln, um intelligente Entwürfe erstellen zu können.

In dieser Vorlesung lernen Sie die Grundlagen, die zum Bau eines solchen Computerprogramms erforderlich sind. Da wir beim Lernen sehr effizient sein wollen und nicht alle Räder neu erfinden oder uns mit Informatikfragen wie Kompilierung und Bibliotheken auseinandersetzen wollen, werden Sie lernen, Ihr Programm in der übergeordneten Programmierumgebung Mathematica® zu erstellen.

Anmerkungen

Die Vorlesung richtet sich an Studierende, die die Grundlagen numerischer Modellierungs- und Simulationsprogramme erlernen möchten, um die Funktionsweise dieser wichtigsten ingenieurwissenschaftlichen Entwurfswerkzeuge zu verstehen. Zur Veranschaulichung der Konzepte werden praktische Beispiele aus der Mikrosystemtechnik herangezogen.

Arbeitsaufwand

Literaturarbeit: 20 Stunden

Präsenz: 21 Stunden

Vor- und Nachbearbeitung: 50 Stunden

Prüfungsvorbereitung: 30 Stunden

Empfehlungen

Es gibt keine Anforderungen an Hintergrundwissen. Es wird empfohlen, dass mindestens die folgenden Voraussetzungen erfüllt sind: Grundkenntnisse in Technik, Physik und Mathematik. Eine regelmäßige Teilnahme wird definitiv empfohlen, ebenso wie die Durchführung aller Übungen.

Eine regelmäßige Teilnahme wird definitiv empfohlen, ebenso wie die Durchführung aller Übungen.

Literatur

Die folgenden Referenzen werden von den Dozenten zur Vorbereitung der Vorlesung verwendet. Es handelt sich nicht um Lehrbücher für die Studenten, sondern zum Nacharbeiten oder zum Vertiefen des Vorlesungsinhalts. Hinweise zum effizienten Weiterlesen, je nach Interesse, werden während der Vorlesung gegeben.

- E. Buckingham, On physically similar systems: illustrations on the use of dimensional equations, Phys. Rev. 4, 345–376 (1914)
- E. Buckingham, Model Experiments and the Forms of Empirical Equations, ASME 263–296 (1915)
- K. Eriksson, D. Estep, P. Hansbo, C. Johnson, Computational Differential Equations, Cambridge University Press, Cambridge (1996)
- Bengt Fornberg, Calculation of Weights in Finite Difference Formulas, SIAM Rev. 40(3) 1998
- Gene H. Golub, Charles F. van Loan, Matrix Computations, John Hopkins University Press 1996
- H. Hanche-Olsen, Buckingham's pi-theorem, Internet (2004)
- Arieh Iserles, A First Course in the Numerical Analysis of Differential Equations, Cambridge University Press, Cambridge (1996)
- Mathematica Help Documentation
- N. Metropolis, A.W. Rosenbluth, M.N. Rosenbluth. A.H. Teller and E. Teller, "Equation of State Calculations by Fast Computing Machines, J. Chem. Phys. 21 (1953) 1087-1092.
- Rick Beatson and Leslie Greengard, A short course on fast multipole methods

M

7.125 Modul: Mikrosystemtechnik [M-ETIT-100454]

Verantwortung: Prof. Dr. Wilhelm Stork
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 3	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100752	Mikrosystemtechnik	3 LP	Stork

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden

- Kennen die wichtigsten Begriffe und Verfahren der Mikrosystemtechnik und können diese mit ihren Vor- und Nachteilen beurteilen.
- Sind in der Lage, die gängigen Methoden und Werkzeuge zu beschreiben.
- Können geeignete Verfahren für die Herstellung von Mikrosystemen auswählen.
- Besitzen ein weitreichendes Verständnis über den Aufbau und die Funktionsweise von Mikrosystemtechnischen Sensoren.
- Besitzen die Fähigkeit sich mit Experten der Mikrotechnologie verständigen zu können.
- Sind in der Lage, verschiedene Verfahren der Mikrosystemtechnik kritisch zu beurteilen.

Inhalt

Es werden die Methoden der Mikrostrukturtechnik von Lithographie und Ätztechniken bis hin zu ultrapräzisen spanabhebenden Verfahren erläutert und deren Anwendungen vor allem in Mikromechanik und Mikrooptik vorgestellt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in Vorlesungen, Übungen: 18 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 24 h
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 25h

M

7.126 Modul: Mikrowellenmesstechnik [M-ETIT-100424]

Verantwortung: Dr.-Ing. Mario Pauli
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	4

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100733	Mikrowellenmesstechnik	4 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen ein vertieftes Wissen über den Aufbau und die Funktionsweise von Mikrowellenmessgeräten (Signalgenerator, Leistungsmessung, Frequenzmessung, Spektral-analysator, Netzwerkanalysator). Sie verstehen die Besonderheiten bei der Messung von Leistungen, Frequenzen und Streuparametern im Mikrowellenbereich. Sie können das erlernte Wissen praxisrelevant anwenden und Messergebnisse interpretieren. Mögliche Fehlerquellen in der Messung können sie analysieren und beurteilen. Sie sind in der Lage Messaufbauten bei vorgegebenen Messgrößen zu konzipieren die Messungen korrekt durchzuführen.

Inhalt

Diese Vorlesung enthält alle grundlegenden Bereiche der heutigen Hochfrequenzmesstechniken, wie Leistungsmessung, Frequenz-messung, Spektralanalyse und Netzwerkanalyse. Besondere Beachtung findet hierbei die Beschreibung derjenigen Messsysteme und Methoden, die in modernen Anwendungen zum Einsatz kommen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

Präsenzstudienzeit Vorlesung/Übung: 45 h

Selbststudienzeit inkl. Prüfungsvorbereitung: 75 h

Insgesamt 120 h = 4 LP

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Hochfrequenztechnik sind hilfreich.

M

7.127 Modul: Mikrowellentechnik/Microwave Engineering [M-ETIT-100535]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#) (EV bis 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100802	Mikrowellentechnik/Microwave Engineering	5 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung (120 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Competence Certificate

Success control is carried out as part of a written overall examination (120 minutes) of the selected courses, which in total meet the minimum requirement for LP.

Voraussetzungen

keine

Prerequisites

none

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen ein tiefes Verständnis der Mikrowellentechnik mit dem Schwerpunkt auf passiven Komponenten der Mikrowellenschaltungstechnik. Hierzu gehört die Funktionsweise der wichtigsten Mikrowellenkomponenten wie Hohlleiter, Filter, Resonatoren, Koppler, Leistungsteiler bis hin zu Richtungsleitungen und Zirkulatoren. Die Studierenden sind in der Lage, die Funktionsweise dieser Komponenten zu verstehen und zu beschreiben. Sie können dieses Wissen auf weitere Gebiete der Hochfrequenztechnik übertragen und damit hochfrequenztechnische Fragestellungen zu analysieren und zu lösen. Sie sind in der Lage das Erlernte praxisgerecht anzuwenden.

Competence Goal

The students have a deep understanding of microwave technology with a focus on passive components of microwave circuit technology. This includes the functioning of the most important microwave components such as waveguides, filters, resonators, couplers, power dividers up to directional lines and circulators. Students are able to understand and describe how these components work. You can transfer this knowledge to other areas of high-frequency technology and use it to analyze and solve high-frequency problems. You are able to apply what you have learned in a practical way.

Inhalt

Vertiefungsvorlesung zur Hochfrequenztechnik: Schwerpunkt der Vorlesung ist die Vermittlung der Funktionsweise der wichtigsten passiven Mikrowellenkomponenten angefangen bei Hohlleitern über Filter, Resonatoren, Leistungsteiler und Koppler bis hin zu Richtungsleitungen und Zirkulatoren.

Begleitend zur Vorlesung werden Übungsaufgaben zum Vorlesungsstoff gestellt. Diese werden in einer großen Saalübung besprochen und die zugehörigen Lösungen detailliert vorgestellt.

Content

In-depth lecture on high-frequency technology: The focus of the lecture is the teaching of the functioning of the most important passive microwave components, starting with waveguides, through filters, resonators, power dividers and couplers to directional lines and circulators.

Accompanying the lecture, exercises are given on the lecture material. These are discussed in a large hall exercise and the associated solutions are presented in detail.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Module grade calculation

The module grade is the grade of the written exam.

Anmerkungen

WS: deutsch

SS: englisch

Es wird für alle Teilnehmer jedes Semester eine zweisprachige gemeinsame Prüfung durchgeführt.

Annotation

WS: German

SS: English

The exam is in each semester and for every student bilingual.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

Präsenzstudienzeit Vorlesung/Übung: 45 h

Selbststudienzeit inkl. Prüfungsvorbereitung: 105 h

Insgesamt 150 h = 5 LP

Workload

Each credit point corresponds to approximately 25-30 hours of work (of the student). This is based on the average student who achieves an average performance. The workload includes:

Attendance study time lecture / exercise: 45 h

Self-study time including exam preparation: 105 h

A total of 150 h = 5 LP

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Hochfrequenztechnik sind hilfreich.

Recommendation

Knowledge of the basics of high frequency technology is helpful.

M

7.128 Modul: Modern Radio Systems Engineering [M-ETIT-100427]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100735	Modern Radio Systems Engineering	6 LP	Zwick

Erfolgskontrolle(n)

The success control takes place in the form of an oral examination of approx. 20 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

After attending this course, students will be able to design an analog front end for a radio transmission system at the block diagram level. In particular, the non-idealities of typical components of high-frequency technology and their effects on the overall system performance are part of the knowledge imparted. The students also have an in-depth understanding of wave propagation.

Inhalt

The course gives a general overview of radio transmission systems and their components including the radio channel and wave propagation. A brief repetition of microwave basics is also included. The focus is on the system components realized in analog technology and their non-idealities. Based on the physical functioning of the various system components, parameters are derived that allow an examination of their influence on the overall system performance.

The exercise is closely linked to the lecture and mainly consists of computer-based exercises that allow a visualization of the influences of various non-idealities on the overall system performance and demonstrate the practical system design of modern radio transmission systems.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral examination.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

- Attendance study time lecture: 45 h
- Attendance study time computer exercise SystemVue ESL Design Software / MATLAB: 15 h
- Self-study time including exam preparation: 120 h

A total of 180 h

Empfehlungen

Knowledge of the basics of radio frequency technology and communications technology is recommended.

M

7.129 Modul: Moderne Regelungskonzepte I [M-MACH-105308]

Verantwortung:	apl. Prof. Dr. Lutz Groell apl. Prof. Dr. Jörg Matthes
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105539	Moderne Regelungskonzepte I	4 LP	Groell, Matthes

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 60 Minuten.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Nachdem die Studierenden die Vorlesung besucht haben, können sie

- lineare Systeme hinsichtlich vieler Eigenschaften analysieren,
- lineare dynamische Modelle identifizieren,
- lineare Regelungen mit Vorsteuerung sowohl im Zeitbereich entwerfen und dabei Stellbegrenzungen berücksichtigen,
- Matlab für die Umsetzung der behandelten Konzepte einsetzen und
- Regelungen softwaretechnisch umsetzen.

Inhalt

1. Einführung (Systemklassen, Nomenklatur)
2. Ruhelagen
3. Linearisierung (softwarebasiert, Hartman-Grobman-Theorem)
4. PID-Regler (praktische Realisierung, Design-Tipps, Anti-Windup-Techniken)
5. Parameteridentifikation linearer dynamischer Modelle (SISO+MIMO)
6. Konzept der Zwei-Freiheitsgrade-Regelungen (Struktur, Sollsignaldesign)
7. Zustandsraum (geometrische Sicht)
8. Regler mit Zustandsrückführung und Integratorerweiterung (LQ-Entwurf, Eigenwertplatzierung, Entkopplung)
9. Beobachter (LQG-Entwurf, Störgrößenbeobachter, reduzierte Beobachter)

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 1.5h = 22.5h$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 3,5h = 52.5h$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz Prüfung: 45h

Insgesamt: 120h = 4 LP

Empfehlungen

Der Besuch folgender Vorlesung wird empfohlen:

- Grundlagen der Mess- und Regelungstechnik

Alternativ: Vergleichbare Lehrveranstaltungen der Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.130 Modul: Moderne Regelungskonzepte II [M-MACH-105313]

Verantwortung: apl. Prof. Dr. Lutz Groell
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-106691	Moderne Regelungskonzepte II	4 LP	Groell

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 30 Minuten.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Nachdem die Studierenden die Vorlesung besucht haben, können sie

- Mehrgrößensysteme analysieren und regeln,
- DAE-Systeme analysieren und regeln,
- Systeme mit Totzeit analysieren und regeln,
- Matlab für Simulation, Analyse und Synthese zur numerischen und computeralgebraischen Lösung der behandelten Konzepte einsetzen,
- sich routinierter linearen regelungstechnischen Fragestellungen widmen.

Inhalt

1. Zeitdiskrete Systeme
2. Zur Rolle der Nullstellen (Arten von Nullstellen, Nulldynamik, internes Modellprinzip, repetitive Regelungen, 2Dof-Strukturen, Reglerentwurf via diophantische Gleichung)
3. Grenzen von Regelungen (Existenzfrage, Zeit- und Frequenzbereichsgrenzen)
4. Lineare Mehrgrößensysteme (Zustandsraum inkl. Strukturinvarianten, kanonische Formen im Frequenzbereich, Polynommatrizen, Matrizenbrüche)
5. Mehrgrößenregelungen für LTI-Systeme (Koprimfaktorisation, Relative-Gain-Array-Analyse, dezentrale und kooperative Regelungen, Entkopplungsregelungen, Folgeregungen)
6. Regelung mit internem Prozessmodell (interne Stabilität, Youla-Parametrisierung, Prädiktorstrukturen, diverse 2DoF-Strukturen)
7. Erweiterte Regelkreisstrukturen (Reihen- und Parallelkaskaden, Multireglerstrukturen, Inferential-Control, Split-Range Regelungen, Extremwertregelungen)
8. Differentialalgebraische Systeme
9. Totzeitsysteme
10. Freies Thema (Je nach Lernfortschritt und Interessensbedarf werden entweder die vorgenannten Themen vertieft oder es werden Themen wie zeitvariante Systeme, Modellordnungsreduktion, erweiterte Steuerbarkeitskonzepte etc. behandelt.)

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 \cdot 1.5h = 22.5h$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 \cdot 3.5h = 52.5h$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz Prüfung: 45h

Insgesamt: 120h = 4 LP

Empfehlungen

Der Besuch folgender Vorlesungen wird empfohlen:

- Grundlagen der Mess- und Regelungstechnik
- Moderne Regelungskonzepte I

Alternativ: Vergleichbare Lehrveranstaltungen der Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- Aström, K.-J., Murray, R.M.: Feedback Systems, 2012
- Skogestad, S., Postlethwaite, I.: Multivariable Feedback Control, 2001

M

7.131 Modul: Moderne Regelungskonzepte III [M-MACH-105314]

Verantwortung:	apl. Prof. Dr. Lutz Groell
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-106692	Moderne Regelungskonzepte III	4 LP	Groell

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 30 Minuten.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Nachdem die Studierenden die Vorlesung besucht haben, können sie

- nichtlineare Systeme und deren Lösungen bzgl. der Stabilität analysieren,
- nichtlineare Regelungen mit Vorsteuerung mit unterschiedlichen Verfahren entwerfen.

Inhalt

1. Qualitative Theorie gewöhnlicher Differentialgleichungen (Erweiterungen des Lösungsbegriffs von ODEs, Bifurkation, Poincaré-Index, Ruhelagen in Unendlich)
2. Lyapunov-Stabilität (Definitionen, Sätze, topologische Eigenschaften der Einzugsbereiche, Barbashin-Krasovskii-LaSalle-Theorem, Barbalat-Lemma)
3. Feedback-Linearisierung
4. Modifikationen der Feedback-Linearisierung (Nulldynamik, flachheitsbasierter Reglerentwurf, erweiterte Linearisierung)
5. Flachheitsbasierter Reglerentwurf
6. Lyapunovbasierter Reglerentwurf (Backstepping-Entwurf, nichtlineare Dämpfung, Folgeregelungen)
7. Passivitätsbasierter Reglerentwurf
8. Sliding-Mode-Regelungen
9. Alternative Linearisierungskonzepte
10. Freies Thema (Je nach Lernfortschritt und Interessensbedarf werden entweder die vorgenannten Themen vertieft oder es werden Themen wie alternative Stabilitätskonzepte, Beobachterentwurf für nichtlineare Systeme, Grundlagen der Differentialgeometrie, Analyse und Synthese unteraktuierter Systeme, hybride Systeme, Regelung vom Luré-Typ oder Adaptive Regelung.)

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 1.5h = 22.5h$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 3,5h = 52.5h$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz Prüfung: 45h

Insgesamt: 120h = 4 LP

Empfehlungen

Der Besuch folgender Vorlesungen wird empfohlen:

- Grundlagen der Mess- und Regelungstechnik
- Moderne Regelungskonzepte I und II

Alternativ: Vergleichbare Lehrveranstaltungen der Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- Khalil, H.: Nonlinear Systems, 1991.
- Krstic, M.; Kanellakopoulos, I.; Kokotovic, P.: Nonlinear and Adaptive Control Design, 1995.

M

7.132 Modul: Motion in Human and Machine - Seminar [M-INFO-102555]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte
3

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Englisch

Level
4

Version
3

Pflichtbestandteile			
T-INFO-105140	Motion in Human and Machine - Seminar	3 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

The student knows procedures for modelling human motion, as well as possibilities for its processing and analysis. He/she knows methods for learning motion primitives and mapping human motion to robots that have different kinematics and dynamics and can apply them in new contexts.

Students are familiar with the DFG Code of Conduct "Guidelines for Safeguarding Good Scientific Practice" and successfully apply these guidelines in the preparation of their scientific work.

Inhalt

This interdisciplinary block seminar deals with methods of modelling, generating and controlling movements in humans and robot systems. Students get an insight into this interdisciplinary field and learn the basics of biological motion, biomechanical simulation, robotics, and machine learning. In the introduction, motion generation as effect of muscle contraction is discussed. It will be shown how movement patterns can be identified and categorized based on the observation of human movements and how these patterns can be reproduced on a humanoid robot. Finally, methods for the learning of movement primitives from human demonstration will be presented and their application for the generation of motion for humanoid robots will be explained.

Anmerkungen

The block internship is an interdisciplinary event in co-operation with the University of Stuttgart and the University of Heidelberg.

Arbeitsaufwand

Seminar with 3 SWS, 3 LP
 3 LP corresponds to 90 hours, including
 30 hours attendance time
 15 hours group work
 20 hours literature research
 20 hours manuscript preparation
 5 hours video creation

Empfehlungen

Programming experience in C++, Python or Matlab is recommended.
 Attending the lectures Robotics I – Introduction to Robotics, Robotics II: Humanoid Robotics, Robotics III - Sensors and Perception in Robotics, Mechano-Informatics and Robotics and Wearable Robotic Technologies is recommended.

M

7.133 Modul: Mustererkennung [M-INFO-100825]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Jürgen Beyerer**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101362	Mustererkennung	6 LP	Beyerer, Zander

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Studierende haben fundiertes Wissen zur Auswahl, Gewinnung und Eigenschaften von Merkmalen, die der Charakterisierung von zu klassifizierenden Objekten dienen. Studierende wissen, wie der Merkmalsraum gesichtet werden kann, wie Merkmale transformiert und Abstände im Merkmalsraum bestimmt werden können. Des Weiteren können Sie Merkmale normalisieren und Merkmale konstruieren. Darüber hinaus wissen Studierende wie die Dimension des Merkmalsraumes reduziert werden kann.
- Studierende haben fundiertes Wissen zur Auswahl und Anpassung geeigneter Klassifikatoren für unterschiedliche Aufgaben. Sie kennen die Bayes'sche Entscheidungstheorie, Parameterschätzung und parameterfreie Methoden, lineare Diskriminanzfunktionen, Support Vektor Maschine und Matched Filter. Außerdem beherrschen Studierende die Klassifikation bei nominalen Merkmalen.
- Studierende sind in der Lage, Mustererkennungsprobleme zu lösen, wobei die Effizienz von Klassifikatoren und die Zusammenhänge in der Verarbeitungskette Objekt – Muster – Merkmal – Klassifikator aufgabenspezifisch berücksichtigt werden. Dazu kennen Studierende das Prinzip zur Leistungsbestimmung von Klassifikatoren sowie das Prinzip des Boosting.

Inhalt

Merkmale:

- Merkmalstypen
- Sichtung des Merkmalsraumes
- Transformation der Merkmale
- Abstandsmessung im Merkmalsraum
- Normalisierung der Merkmale
- Auswahl und Konstruktion von Merkmalen
- Reduktion der Dimension des Merkmalsraumes

Klassifikatoren:

- Bayes'sche Entscheidungstheorie
- Parameterschätzung
- Parameterfreie Methoden
- Lineare Diskriminanzfunktionen
- Support Vektor Maschine
- Matched Filter, Templatematching
- Klassifikation bei nominalen Merkmalen

Allgemeine Prinzipien:

- Vapnik-Chervonenkis Theorie
- Leistungsbestimmung von Klassifikatoren
- Boosting

Arbeitsaufwand

Gesamt: ca. 180h, davon

Präsenzzeit Vorlesung 31h

Vor-Nachbereitung 40h

Präsenzzeit Übung 10h

Vorbereitung, Lösung der Übungsaufgaben, Nachbereitung 40h

Klausurvorbereitung und Präsenz 59h

Empfehlungen

Siehe Teilleistung.

M

7.134 Modul: Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II [M-ETIT-105274]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel
Prof. Dr.-Ing. Laurent Schmalen

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach** (EV zwischen 01.04.2020 und 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-110697	Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II	4 LP	Jäkel, Schmalen

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Competence Certificate

The assessment will be carried out in the form of a written exam of 120 minutes

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, auch komplexere Problemstellungen der Nachrichtentechnik zu analysieren. Sie können selbstständig Lösungsansätze erarbeiten und deren Gültigkeit überprüfen sowie Software zur Problemlösung einsetzen. Die Übertragung der erlernten Methoden ermöglicht den Studierenden, auch andere Themenstellungen schnell zu erfassen und mit dem angeeigneten Methodenwissen zu bearbeiten.

Competence Goal

The students are able to analyze even more complex problems in communications engineering. You can independently develop and validate solutions and use problem-solving software. The transfer of the learned methods enables the students to quickly grasp other topics and to work on them with the appropriate methodological knowledge.

Inhalt

Die Lehrveranstaltung erweitert die in der Vorlesung Nachrichtentechnik I behandelten Fragestellungen. Der Fokus liegt hierbei auf der detaillierten Analyse bekannter Algorithmen und der Einführung neuer Verfahren, die nicht in der Vorlesung Nachrichtentechnik I besprochen wurden, insbesondere aus den Bereichen System- und Kanal-Modellierung, Entzerrung und Synchronisation.

Content

The course broadens the questions dealt with in the lecture Communication Engineering I. The focus here is on the detailed analysis of known algorithms and the introduction of new methods that were not discussed in the lecture Communications Engineering I, especially in the areas of system and channel modeling, equalization and synchronization

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Module grade calculation

The module grade is the grade of the written exam

Anmerkungen

Bitte beachten Sie: Die deutschsprachige Lehrveranstaltung "Nachrichtentechnik II" findet jedes Sommersemester statt und die englische Version "Communications Engineering II" findet jedes Wintersemester statt.

Das Modul wird zukünftig in eine englischsprachige Master- (ab WiSe25/26: Advanced Communications Engineering) und eine deutschsprachige Bachelorveranstaltung (ab SoSe25: Nachrichtensysteme II) geteilt werden. Beide werden je 6 LP umfassen.

Das alte Prüfungsformat kann letztmalig im Erstversuch im SoSe 25 abgelegt werden. Die letzten Zweitversuche im WiSe 25/26.

Annotations

Please note: The course "Nachrichtentechnik II" (in German) takes place every summer semester and the English version "Communications Engineering II" takes place every winter semester.

In the future, the module will be divided into an English Master's course (from winter term 25/26: Advanced Communications Engineering) and a German Bachelor's course (from summer term 2025: Nachrichtensysteme II). Both will comprise 6 CP each.

The old examination format can be taken for the last time in the first attempt in summer term 2025. The last second attempts in WiSe 25/26.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
 3. Präsenzzeit Übung: $15 * 1 \text{ h} = 15 \text{ h}$
 4. Vor-/Nachbereitung Übung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 5. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor-/Nachbereitung verrechnet
- Insgesamt: 135 h = 4 LP

Workload

1. Attendance Lecture: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Preparation / Postprocessing Lecture: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
 3. Presence Exercise: $15 * 1 \text{ h} = 15 \text{ h}$
 4. Preparation / follow-up Exercise: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 5. Exam preparation and presence in the same: charged in preparation / follow-up
- Total: 135 h = 4 LP

Empfehlungen

Kenntnis der grundlegenden Ingenieurmathematik inklusive Integraltransformationen und Wahrscheinlichkeitstheorie sowie Grundlagenwissen über die Nachrichtentechnik.

Vorheriger Besuch der Vorlesung "Nachrichtentechnik I", "Wahrscheinlichkeitstheorie" sowie "Signale und Systeme" wird empfohlen.

M

7.135 Modul: Nano- and Quantum Electronics [M-ETIT-105604]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-111232	Nano- and Quantum Electronics	6 LP	Kempf

Erfolgskontrolle(n)

The assessment of success takes place in the form of a written examination lasting 120min. The grade corresponds to the result of the written examination.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students will understand the physical limits of CMOS scaling and will be able to analyze the function of conventional nanoelectronic devices. Students will also understand the operation of novel nanoelectronic and quantum electronic devices and will be able to design this kind of devices that are based on quantum mechanical effects. They develop the ability to design nanoelectronic sensors and devices and can understand and analyze the fabrication methods for nano- and quantum electronic devices.

Inhalt

Nanoelectronics deals with integrated circuits whose typical length scale is well below 100nm. In this regime, physical effects, in particular of quantum mechanical origin, occur and strongly influence the scaling of classical microelectronic devices. This ultimately leads to a new form of electronic components as well as novel operation principles. A special form of nanoelectronics is quantum electronics in which quantum mechanical effects are exploited on purpose to build an entirely new class of devices whose performance reaches far beyond any other microelectronics devices. Well-known examples are superconducting digital electronics which enables to build, for example, microprocessors with clock rates exceeding several 100GHz, or the quantum computer, which will lead to a change of paradigms in the field of information processing.

Within this context, the module "Nano- and quantum electronics" intends to give students an overview of the theoretical and practical aspects of nano- and quantum electronics. In particular, it discusses the following topics:

- Limitations of conventional CMOS technology
- Quantum mechanical effects in the field of nano- and quantum electronics (quantized conductance, Coulomb blockade, tunnel effect, etc.)
- Hot-electron effect
- Nano- and quantum-technological manufacturing and analysis methods
- Nanostructure field-effect transistors
- Quantum dots
- Carbon nanotube field-effect transistor
- Resonant tunnel diodes
- Unipolar resonant tunnel transistor
- Single Electron Transistor (SET)
- Josephson junction based analog and digital electronics
- Quantum bits, quantum computers and quantum computing

The tutorial is closely linked to the lecture and deals with special aspects concerning the development of nano- and quantum electronics. In particular, the development and system integration of such devices for various applications is discussed by means of exercises.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written examination.

Arbeitsaufwand

A workload of approx. 175h is required for the successful completion of the module. This is composed as follows:

- Attendance time in lectures and exercises: $18 \cdot 1.5h + 6 \cdot 1.5h = 36h$
- Preparation and follow-up of lectures: $21 \cdot 3h = 54h$
- Preparation and follow-up of tutorials: $7 \cdot 5h = 35h$
- Preparation for the exam: 50h

Empfehlungen

Successful completion of the modules "Superconductivity for Engineers" and „Einführung in die Quantentheorie für Elektrotechniker“ is recommended.

M

7.136 Modul: Neue Aktoren und Sensoren [M-MACH-105292]

Verantwortung:	Prof. Dr. Manfred Kohl
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Pflichtbestandteil) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102152	Neue Aktoren und Sensoren	4 LP	Kohl, Sommer

Erfolgskontrolle(n)

schriftliche Prüfung, Klausur 60 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Kenntnis der Aktor- und Sensorprinzipien und deren Vor- und Nachteile
- Kenntnis wichtiger Herstellungsverfahren
- Erklärung von Aufbau- und Funktion der behandelten Aktoren und Sensoren
- Berechnung wichtiger Kenngrößen (Zeitkonstanten, Kräfte, Stellwege, Empfindlichkeit etc.)
- Layouterstellung anhand von Anforderungsprofilen

Inhalt

Die Vorlesung beinhaltet unter anderem folgende Themen:

- Piezoaktoren
- Magnetostriktive Aktoren
- Formgedächtnis-Aktoren
- Elektro-/Magnetorheologische Aktoren
- Sensoren: Konzepte, Materialien, Herstellung
- Mikromechanische Sensorik: Druck-, Kraft-, Inertial-Sensoren
- Temperatursensoren
- Sensoren für die Bioanalytik
- Mechano-magnetische Sensoren

Anmerkungen

Die Vorlesung richtet sich an Hörer aus den Bereichen Maschinenbau, Mechatronik und Informationstechnik, Materialwissenschaften und Werkstofftechnik, Elektrotechnik und Wirtschaftswissenschaften. Sie gibt eine umfassende Einführung in Grundlagen und aktuelle Entwicklungen der Mechatronik im Miniaturmaßstab.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 18 Stunden

Selbststudium: 102 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- Vorlesungsskript "Neue Aktoren" und Folienskript "Sensoren"
- Micro Mechatronics, K. Uchino, 2nd ed., CRC Press, Taylor & Francis Group, 2019.
- Donald J. Leo, Engineering Analysis of Smart Material Systems, John Wiley & Sons, Inc., 2007
- "Sensors Update", Edited by H.Baltes, W. Göpel, J. Hesse, VCH, 1996, ISBN: 3-527-29432-5
- "Multivariate Datenanalyse – Methodik und Anwendungen in der Chemie", R. Henrion, G. Henrion, Springer 1994, ISBN 3-540-58188-X

M

7.137 Modul: Nichtlineare Regelungssysteme [M-ETIT-100371]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100980	Nichtlineare Regelungssysteme	3 LP	Kluwe

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten über die Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden kennen die Definition, Beschreibung und typische Strukturen von Nichtlinearen Systemen und wichtige Eigenschaften in Abgrenzung zur linearen Systemtheorie.
- Sie sind mit dem Stabilitätsbegriff nach Lyapunov bei nichtlinearen Systemen vertraut und sind in der Lage, die Systemtrajektorien nichtlinearer Regelkreise in der Phasenebene zu bestimmen und auf deren Basis die Ruhelagenstabilität zu analysieren und z.B. durch Strukturumschaltende Regelung zu verbessern.
- Die Studierenden kennen die Direkte Methode und die damit verbundenen Kriterien für Stabilität und Instabilität und sind in der Lage, damit die Ruhelagen nichtlinearer Systeme zu untersuchen.
- Als ingenieurmäßige Vorgehensweise können Sie die Ruhelagenanalyse auch mittels der Methode der ersten Näherung durchführen.
- Die Studierenden kennen die systematische Vorgehensweise zum Entwurf nichtlinearer Regelungen durch Kompensation und anschließende Aufprägung eines gewünschten linearen Verhaltens.
- Als darauf basierende Syntheseverfahren beherrschen sie die Ein-/Ausgangs- sowie die exakte Zustands-Linearisierung nichtlinearer Ein- und Mehrgrößensysteme (ggf. mit Entkopplung).
- Als weitere Analyseverfahren sind den Studierenden das Verfahren der Harmonischen Balance zum Auffinden und Analysieren von Dauerschwingungen sowie das Verfahren von Popov zur Prüfung auf absolute Stabilität bekannt.

Inhalt

Das Modul stellt eine weiterführende Vorlesung auf dem Gebiet der nichtlinearen Systemdynamik und Regelungstechnik dar, bei der die Studierenden einen Einblick in die Behandlung nichtlinearer Regelungssysteme bekommen sollen. Dabei werden zunächst unterschiedliche Vorgehensweisen zur Stabilitätsanalyse der Systemruhelagen vermittelt wie z.B. die Trajektorienauswertung in der Phasenebene oder die Direkte Methode von Lyapunov. Weiterhin werden unterschiedliche Methoden zur nichtlinearen Reglersynthese wie z.B. Strukturumschaltung oder Ein-/Ausgangs-Linearisierung behandelt. Außerdem werden spezielle Verfahren zur Analyse Kennlinienbehalteter Regelkreise wie z.B. die Harmonische Balance oder das Popov-Kriterium behandelt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen

1. Präsenzzeit in Vorlesung (2 SWS: 30h1 LP)
2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung (45h1.5 LP)
3. Vorbereitung/Präsenzzeit schriftliche Prüfung (15h0.5 LP)

Empfehlungen

Die Kenntnis der Inhalte des Moduls M-ETIT-100374 (Regelung linearer Mehrgrößensysteme) ist sehr zu empfehlen, da die dort im Linearen behandelten Grundlagen insbesondere für die Synthese hilfreich sind.

M

7.138 Modul: Nonlinear Optics [M-ETIT-100430]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Christian Koos
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101906	Nonlinear Optics	6 LP	Koos

Erfolgskontrolle(n)

The oral exam is offered continuously upon individual appointment.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The students

- understand and can mathematically describe the effect of basic nonlinear-optical phenomena using optical susceptibility tensors,
- understand and can mathematically describe wave propagation in nonlinear anisotropic materials,
- have an overview and can quantitatively describe common second-order nonlinear effects comprising the electro-optic effect, second-harmonic generation, sum- and difference frequency generation, parametric amplification and optical rectification,
- have an overview and can quantitatively describe the Kerr effect and other common third-order nonlinear effects, comprising self- and cross-phase modulation, four-wave mixing, self-focussing, and third-harmonic generation,
- have an overview and can describe nonlinear-optical interaction in active devices such as semiconductor optical amplifiers
- conceive the basic principles of various phase-matching techniques and can apply them to practical design problems,
- conceive the basic principles electro-optic modulators, can apply them to practical design problems, and have an overview on state-of-the art devices,
- conceive the basic principles third-order nonlinear signal processing and can apply them to practical design problems.

Inhalt

1. The nonlinear optical susceptibility: Maxwell's equations and constitutive relations, relation between electric field and polarization, formal definition and properties of the nonlinear optical susceptibility tensor,
2. Wave propagation in nonlinear anisotropic materials
3. Second-order nonlinear effects and devices: Linear electro-optic effect / Pockels effect, second-harmonic generation, sum- and difference-frequency generation, phase matching, parametric amplification, optical rectification
4. Third-order nonlinear effects and devices: Nonlinear refractive index and Kerr effect, self- and cross-phase modulation, four-wave mixing, self-focussing, third-harmonic generation
5. Nonlinear effects in active optical devices

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

There is a bonus system based on the problem sets that are solved during the tutorials: During the term, 3 problem sets will be collected in the tutorial and graded without prior announcement. If for each of these sets more than 70% of the problems have been solved correctly, a bonus of 0.3 grades will be granted on the final mark of the oral exam.

Arbeitsaufwand

Approx. 180 h – 30 h lectures, 30 h exercises, 120 h homework and self-studies

Literatur

R. Boyd. Nonlinear Optics. Academic Press, New York, 1992.

E.H. Li S. Chiang Y. Guo, C.K. Kao. Nonlinear Photonics. Springer Verlag, 2002

G. Agrawal, Nonlinear Fiber Optics, Academic Press, San Diego, 1995.

M

7.139 Modul: Numerical Methods [M-MATH-105831]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolfgang Reichel
Einrichtung: KIT-Fakultät für Mathematik
Bestandteil von: [Allgemeine Mechatronik](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MATH-111700	Numerical Methods - Exam	5 LP	Kunstmann, Liao, Reichel

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes the form of a written examination (120 minutes).

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students who pass the module are familiar with basic concepts and ways of thinking on the topic of numerical mathematics. They know different procedures for solving linear and nonlinear problems in numerical mathematics. They are furthermore able to use numerical methods for solving problems from applications in an independent, critical, and needs-based way.

Inhalt

In the lecture basic ideas and numerical methods for the following topics will be presented:

- systems of linear equations, Gauss-algorithm, LR-decomposition, Cholesky decomposition
- eigenvalue problems, von-Mises iteration
- linear optimization (also called linear programming)
- error analysis
- Newton's method
- quadrature, Newton-Cotes formulas
- numerical solution of initial value problems, Runge-Kutta methods
- finite difference method for solving boundary value problems
- finite elements

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

Approximately 150h workload. The workload includes:

45h - attendance in lectures, exercises and examination

105h – self studies:

- follow-up and deepening of the course content
- solving problem sheets
- literature study and internet research on the course content
- preparation for the module examination

M

7.140 Modul: Optical Design Lab [M-ETIT-100464]

Verantwortung: Prof. Dr. Wilhelm Stork
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100756	Optical Design Lab	6 LP	Stork

Erfolgskontrolle(n)

The examination consists of an oral exam (20 min).

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

The students can apply previous theoretical knowledge in optics to design optical systems based on ray tracing, using a typical optics design software.

The students can apply typical analysis methods to evaluate the imaging performance of optical systems.

The students can recognize aberrations in optical systems and apply methods to compensate them.

Inhalt

The students participating in this lab are given the opportunity to gain practical experience in the use of software tools commonly used in industry for the design of optical elements and systems. Thus improving their knowledge in optical engineering.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

Approximately 162 h workload of the student.

The workload includes:

- attendance in lectures and exercises: 36 h
- 9 exercises of 4 h
- preparation / follow-up: 51 h
- preparation 9x3 h
- writing lab reports: 8x3 h
- preparation of and attendance in examination: 75h

Empfehlungen

Basic knowledge in optics. The participation in the course Optical Engineering is strongly advised.

M

7.141 Modul: Optical Transmitters and Receivers [M-ETIT-100436]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolfgang Freude
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100639	Optical Transmitters and Receivers	6 LP	Freude

Erfolgskontrolle(n)

Oral examination (approx. 20 minutes). The individual dates for the oral examination are offered regularly.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- understand the peculiarities of optical communications, and how optical signals are generated, transmitted and received,
- know about sampling, quantization and coding,
- learn the basics about noise on reception,
- understand the properties of a linear and a nonlinear optical fibre channel, grasp the idea of channel capacity and spectral efficiency,
- know about various forms of modulation,
- acquire knowledge of optical transmitter elements,
- understand the function of optical amplifiers,
- have a basic understanding of optical receivers,
- know the sensitivity limits of optical systems, and
- understand how these limits are measured.

Inhalt

The course concentrates on basic optical communication concepts and connects them with the properties of physical components. The following topics are discussed:

- Advantages and limitations of optical communication systems
- Optical transmitters comprising lasers and modulators
- Optical receivers comprising direct and heterodyne reception
- Characterization of signal quality

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

Approx. 120 hours workload for the student. The amount of work is included:

30 h - Attendance times in lectures

15 h - Exercises

75 h - Preparation / revision phase

Empfehlungen

Knowledge of the physics of the pn-junction

Literatur

Detailed textbook-style lecture notes can be downloaded from the IPQ lecture pages.

Grau, G.; Freude, W.: *Optische Nachrichtentechnik*, 3. Ed. Berlin: Springer-Verlag 1991. In German. Since 1997 out of print. Electronic version available via w.freude@kit.edu.

Kaminow, I. P.; Li, Tingye; Willner, A. E. (Eds.): *Optical Fiber Telecommunications VI A: Components and Subsystems +VI B: Systems and Networks*, 6th Ed. Elsevier (Imprint: Academic Press), Amsterdam 2013

M

7.142 Modul: Optical Waveguides and Fibers [M-ETIT-100506]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Christian Koos
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101945	Optical Waveguides and Fibers	4 LP	Koos

Erfolgskontrolle(n)

Type of Examination: Oral exam

Duration of Examination: approx. 20 minutes

Modality of Exam: The written exam is offered continuously upon individual appointment.

Voraussetzungen

None

Qualifikationsziele

The students

- conceive the basic principles of light-matter-interaction and wave propagation in dielectric media and can explain the origin and the implications of the Lorentz model and of Kramers-Kronig relation,
- are able to quantitatively analyze the dispersive properties of optical media using Sellmeier relations and scientific databases,
- can explain and mathematically describe the working principle of an optical slab waveguide and the formation of guided modes,
- are able to program a mode solver for a slab waveguide in Matlab,
- are familiar with the basic principle of surface plasmon polariton propagation,
- know basic structures of planar integrated waveguides and are able to model special cases with semi-analytical approximations such as the Marcatili method or the effective-index method,
- are familiar with the basic concepts of numerical mode solvers and the associated limitations,
- are familiar with state-of-the-art waveguide technologies in integrated optics and the associated fabrication methods,
- know basic concepts of step-index fibers, graded-index fibers and microstructured fibers,
- are able to derive and solve basic relations for step-index fibers from Maxwell's equations,
- are familiar with the concept of hybrid and linearly polarized fiber modes,
- can mathematically describe signal propagation in single-mode fibers design dispersion-compensated transmission links,
- conceive the physical origin of fiber attenuation effects,
- are familiar with state-of-the-art fiber technologies and the associated fabrication methods,
- can derive models for dielectric waveguide structures using the mode expansion method,
- conceive the principles of directional couplers, multi-mode interference couplers, and waveguide gratings,
- can mathematically describe active waveguides and waveguide bends.

Inhalt

1. Introduction: Optical communications
2. Fundamentals of wave propagation in optics: Maxwell's equations in optical media, wave equation and plane waves, material dispersion, Kramers-Kroig relation and Sellmeier equations, Lorentz and Drude model of refractive index, signal propagation in dispersive media.
3. Slab waveguides: Reflection from a plane dielectric boundary, slab waveguide eigenmodes, radiation modes, inter- and intramodal dispersion, metal-dielectric structures and surface plasmon polariton propagation.
4. Planar integrated waveguides: Basic structures of integrated optical waveguides, guided modes of rectangular waveguides (Marcatili method and effective-index method), basics of numerical methods for mode calculations (finite difference- and finite-element methods), waveguide technologies in integrated optics and associated fabrication methods
5. Optical fibers: Optical fiber basics, step-index fibers (hybrid modes and LP-modes), graded-index fibers (infinitely extended parabolic profile), microstructured fibers and photonic-crystal fibers, fiber technologies and fabrication methods, signal propagation in single-mode fibers, fiber attenuation, dispersion and dispersion compensation
6. Waveguide-based devices: Modeling of dielectric waveguide structures using mode expansion and orthogonality relations, multimode interference couplers and directional couplers, waveguide gratings, material gain and absorption in optical waveguides, bent waveguides

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

There is, however, a bonus system based on the problem sets that are solved during the tutorials: During the term, 3 problem sets will be collected in the tutorial and graded without prior announcement. If for each of these sets more than 70% of the problems have been solved correctly, a bonus of 0.3 grades will be granted on the final mark of the oral exam.

Arbeitsaufwand

Total 120 h, hereof 45 h contact hours (30 h lecture, 15 h tutorial) and 75 h homework and self-studies.

Empfehlungen

Solid mathematical and physical background, basic knowledge of electrodynamics

Literatur

- B.E.A. Saleh, M.C. Teich: Fundamentals of Photonics
 G.P. Agrawal: Fiber-optic communication systems
 C.-L. Chen: Foundations for guided-wave optics
 Katsunari Okamoto: Fundamentals of Optical Waveguides
 K. Iizuka: Elements of Photonics

M

7.143 Modul: Optimale Regelung und Schätzung [M-ETIT-102310]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 3	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-104594	Optimale Regelung und Schätzung	3 LP	Hohmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählte Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden beherrschen den Entwurf von LQ-Reglern (z.B. des Riccati-Reglers) sowohl für Führungsverhalten als auch zur optimalen Störgrößenunterdrückung und für optimales Folgeverhalten und kennen deren Stabilitätseigenschaften.
- Sie kennen zudem das Vorgehen für die optimale Synthese bei beschränkten Stellgrößen wie z.B. bei zeitoptimalen Regelungen.
- Die Studierenden sind zum anderen in der Lage, das quantitative Verhalten von MIMO-Regelkreisen im Frequenzbereich mit Hilfe von H8- Normen mittels Singulärwerten zu beschreiben und zu beurteilen.
- Sie können auf der Basis von verallgemeinerten Regelkreisdarstellungen robuste Frequenzbereichsregler entwerfen und sind alternativ in der Lage, im Zeitbereich robuste Ausgangsrückführungen zur Polbereichsvorgabe auszulegen.
- Die Studierenden sind vertraut mit dem allgemeinen Schätzproblem und kennen die erforderlichen stochastischen Grundlagen zur Beschreibung der gesuchten Minimal-Varianz-Schätzwerte.
- Sie sind in der Lage, für lineare Signalprozessmodelle die exakten Lösungen des Schätzproblems in Gestalt des Kalman-Filters (für den zeitdiskreten Fall) und des Kalman-Bucy-Filters (für den zeitkontinuierlichen Fall) herzuleiten und können die Eigenschaften und die Struktur der entworfenen Filter charakterisieren.
- Weiterhin sind die Studierenden in der Lage, optimale approximative Filter für nichtlineare Signalprozessmodelle zu entwerfen, z.B. das Extended Kalman-Filter oder das Unscented Sigma-Punkt-Kalman-Filter, deren jeweilige Eigenschaften sowie Vor- und Nachteile sie kennen und in Bezug setzen können.

Inhalt

Die Vorlesung knüpft an die Lehrveranstaltungen „Optimization of Dynamic Systems“ und „Regelung linearer Mehrgrößensysteme“ an und vermittelt den Studierenden auf der Grundlage der dort erlernten Inhalte weiterführende Methoden auf dem Gebiet der optimalen Regelung und Schätzung. Im ersten Modulabschnitt werden die Studierenden mit den in der Regelungstechnik verbreiteten LQ-Regelungen vertraut gemacht, unter anderem Riccati-Regler und zeitoptimale Regler. Im zweiten Teil des Moduls erlernen die Studierenden einige für die Praxis sehr wichtige robuste Regelungsansätze. So wird einerseits ein Überblick über die Formulierung von Regelkreiseigenschaften mittels H8- Normen und die darauf aufbauenden robusten Regelungsentwürfe im Frequenzbereich gegeben, zum anderen wird den Studierenden im Zustandsraum die Polbereichsvorgabe zur Synthese robuster Regelungen vorgestellt. Im dritten Teil des Moduls wird dann die Lösung des allgemeinen Schätzproblems vermittelt. Dazu werden Kalman- bzw. Kalman-Bucy-Filter zur optimalen Zustandsschätzung für zeitdiskrete bzw. zeitkontinuierliche Signalprozessmodelle hergeleitet und deren Struktur und Eigenschaften behandelt. Als Ausblick wird auf Filterkonzepte für nichtlineare Systeme eingegangen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen

1. Präsenzzeit in Vorlesung (2 SWS: 30h1 LP)
2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung (52.5h1.75 LP)
3. Vorbereitung/Präsenz mündliche Prüfung (7.5h0.25 LP)

Empfehlungen

Kenntnisse über die Inhalte der Module M-ETIT-100531 (Optimization of Dynamic Systems) sowie M-ETIT-100374 (Regelung linearer Mehrgrößensysteme) sind dringend zu empfehlen, da das Modul auf deren Ergebnissen aufbaut.

M

7.144 Modul: Optimization of Dynamic Systems [M-ETIT-100531]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100685	Optimization of Dynamic Systems	5 LP	Hohmann

Erfolgskontrolle(n)

The assessment consists of a written exam (120 min) taking place in the recess period.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students know as well the mathematical basics as the fundamental methods and algorithms to solve constraint and unconstrained nonlinear static optimization problems.
- They can solve constraint and unconstrained dynamic optimization by using the calculus of variations approach and the Dynamic Programming method.
- Also they are able to transfer dynamic optimization problem to static problems.
- The students know the mathematic relations, the pros and cons and the limits of the particular optimization methods.
- They can transfer problems from other fields of their studies in a convenient optimization problem formulation and they are able to select and implement suitable optimization algorithms for them by using common software tools.

Inhalt

The module teaches the mathematical basics that are required to solve optimization problems. The first part of the lecture treats methods for solving static optimization problems. The second part of the lecture focuses on solving dynamic optimization problems by using the method of Euler-Lagrange and the Hamilton method as well as the dynamic programming approach.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Anmerkungen

Will be changed to 6 CR in winter term 25/26.

Arbeitsaufwand

Each credit point stands for an amount of work of 30h of the student. The amount of work includes

1. presence in lecture/exercises/tutorial(optional) (2+1 SWS: 45h1.5 LP)
2. preparation/postprocessing of lecture/exercises (90h3 LP)
3. preparation/presence in the written exam (15h0.5 LP)

M

7.145 Modul: Optoelektronik [M-ETIT-100480]

Verantwortung: Prof. Dr. Ulrich Lemmer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#) (EV bis 30.09.2025)

Leistungspunkte
4

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Deutsch

Level
4

Version
3

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100767	Optoelektronik	4 LP	Lemmer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung (90 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden

- besitzen ein grundlegendes Wissen und Verständnis der Wechselwirkung von Licht und Materie
- kennen die für die Herstellung von optoelektronischen Bauelementen erforderlichen Technologien.
- verfügen über ein Verständnis der Designprinzipien von optoelektronischen Bauelementen.
- können das Wissen in andere Bereiche des Studium übertragen.
- haben grundlegende Kenntnisse über den Aufbau und die Systemintegration von Halbleiterleuchtdioden (LEDs) und Halbleiterlaserdioden.
- kennen die grundlegenden Modulationskonzepte in der Optoelektronik
- haben ein grundlegendes Verständnis von quantenmechanischen Effekten in optoelektronischen Bauelementen.

Inhalt

Einleitung

Optik in Halbleiterbauelementen

Herstellungstechnologien

Halbleiterleuchtdioden

Quantenmechanische Grundlagen der Optoelektronik

Laserdioden

Modulatoren

Weitere Quantenbauelemente

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Anmerkungen

im SoSe 2025 wird die zugehörige Lehrveranstaltung letztmalig angeboten (Verschiebung vom Wintersemester ins Sommersemester)

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in Vorlesungen, Übungen: 32 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 48 h
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 40 h

Empfehlungen

Kenntnisse der Festkörperelektronik

M

7.146 Modul: Optoelektronische Messtechnik [M-ETIT-100484]

Verantwortung: Dr.-Ing. Klaus Trampert
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100771	Optoelektronische Messtechnik	3 LP	Trampert

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 25 Minuten) mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen grundlegendes Wissen Messung von optischen Größen und die hierzu notwendigen Verfahren und Messgeräte. Sie können die gängigen Methoden zur Bestimmung von spektral aufgelösten optischen Größen analysieren und deren physikalisches Funktionsprinzip beschreiben. Sie sind fähig abhängig von der gesuchten Messgröße aus dem Pool von Methoden und Geräten die für die Messaufgabe geeignete Methode auszuwählen. Sie sind ebenso fähig bekannte Methoden für neue Aufgabenstellungen anzupassen unter Berücksichtigung der Stärken und Schwächen der gewählten Methode bzw. Geräte.

Inhalt

Schwerpunkt des Moduls ist die Vermittlung fundierter Kenntnisse der Methoden und Geräte der optischen Messtechnik. Hier vor allem der der spektral aufgelösten Methoden. Die Vorlesung gliedert sich entlang der Messkette ausgehend von der optischen Größe über das optische System über die Umwandlung der optischen in die elektrische Größe und die Verarbeitung und Interpretation des elektrischen Messsignals. Das Modul vermittelt einen Überblick über die vorhandenen Arten von Messempfängern und ihren physikalischen Eigenschaften und vermittelt die Fähigkeit den für die konkrete Anwendung passenden Typ von Empfänger zu wählen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Ausgehend von 15 Veranstaltungen im Semester mit je 1,5 h Präsenz in der Vorlesung, je 2,5 h

Vor und Nachbereitung, sowie ca. je 2h Literaturlektüre und Selbstübungen errechnet sich der Gesamtarbeitsaufwand zu = 90 h

Empfehlungen

Die Kenntnisse aus dem Modul Lichttechnik und Technische Optik sind von Vorteil.

M

7.147 Modul: Photovoltaik [M-ETIT-100513]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Powalla
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach
 Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101939	Photovoltaik	6 LP	Powalla

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (2 h). Die Modulnote ist die Note dieser schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

"M-ETIT-100524 - Solar Energy" darf nicht begonnen sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-100524 - Solar Energy](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

Für die Vorlesung Photovoltaik mit 3 SWS Vorlesung und 1 SWS Übung werden folgende Kompetenzanforderungen durch die folgenden Ziele konkretisiert:

A. Fachwissen:

Nach der Teilnahme an der Veranstaltung können die Studierenden:

- die Energiewandlung im Halbleiter verstehen. Sie analysieren die physikalische Beschreibung von Licht und die Wechselwirkung von Licht mit Festkörpern. Die Studierenden erlangen Wissen über die Energiewandlung verschiedener Energieformen sowie den Transport von elektrischer Energie in Halbleitern und Metallen. Sie können die Funktionsweise von p/n Dioden beschreiben und mathematisch abbilden.
- die hiermit verbundenen aktuellen technologischen und produktionstechnischen Fragestellungen diskutieren. Insbesondere untersuchen die Studierenden die technische Umsetzung von Halbleiteranforderungen in technische Prozesse. Sie erlangen Wissen über die gesamte Wertschöpfungskette (physikalische Prinzipien, materialwissenschaftliche Aspekte, produktionstechnische Anwendungen sowie systemische Integration)
- photovoltaische Energiesysteme im Zusammenspiel aller Komponenten erfassen. Der Vergleich der systemischen Integration von netzfernen und netzintegrierten solar basierter Energieerzeugungsanlagen hilft die Komponenten sowie deren Auslegung zu erklären. Mit Hilfe von Kennzahlen kann die Anlagengüte, Wirkungsgrade, Kosten etc. erklärt werden.
- Insbesondere zur Optimierung ökonomischer und ökologischer Kennzahlen quantifizieren die Studierenden die Verlustmechanismen in der Solarzelle im Solarkonverter sowie der solaren Systeme und lernen Betriebserfahrungen sowie Langzeitstabilitätsthemen kennen.
- Funktionsweisen verschiedener Solarzellentechnologien und solarthermischer Energieumwandlung begreifen sowie in einem Gesamtenergiesystem einzuordnen

B. Forschungs- und Problemlösungskompetenz:

Die Studierenden (nach der Teilnahme an der Veranstaltung)

- sind befähigt, fächerübergreifend zu denken. Basiskompetenzen aus der Physik, Elektrotechnik und Informationstechnik, Produktionstechnik und Ökonomie werden zusammengeführt und ergänzen sich zu einem Gesamtbild.
- sind vertraut mit den Verfahren zur Analyse von aus diskreten Bauelementen, zusammengesetzten Systemen,
- sind vertraut mit State-of-the-art Methoden der Beschreibung von Energieumwandlungsanlagen unter Nutzung solarer Primärenergie,

C. Beurteilungs- und planerische Kompetenz:

Die Studierenden (nach der Teilnahme an der Veranstaltung)

- können verschiedene Solarzellenkonzepte sowie verschiedene Lösungsvarianten zur solaren Stromerzeugung beurteilen und einordnen,
- erkennen Grenzen und Herausforderung der Bereitstellung von elektrischer Energie aus örtlich und zeitlich fluktuierenden Quellen und können so Neuentwicklungen anstoßen,
- hinterfragen neue Konzepte in dem hochdynamischen Feld der solaren elektrischen Energieerzeugung im Zusammenhang mit Klimaschutz und Versorgungssicherheit

D. Selbst- und Sozialkompetenz:

Die Studierenden (nach der Teilnahme an der Veranstaltung)

- sind vertraut mit der Herleitung und des Ursprungs der wichtigsten physikalischen Zusammenhänge und erkennen die Synergie verschiedener wissenschaftlichen Disziplinen,
- können Aufgaben selbstständig berechnen und die Ergebnisse schriftlich und mündlich kommunizieren,
- erkennen die Relevanz technischer Lösungen zum Klimaschutz

Inhalt

Dieses Modul soll Studierenden die Energiewandlung im Halbleiter verständlich machen. Es werden photovoltaische Energiesysteme im Zusammenspiel aller Komponenten behandelt und Verlustmechanismen in der Solarzelle und im Photovoltaiksystem quantifiziert. Dabei wird die Funktionsweise solarthermischer Energieerzeugung vermittelt. Darüber hinaus werden die hiermit verbundenen aktuellen technologischen und produktionstechnischen Fragestellungen diskutiert.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Anmerkungen

Folien werden über Ilias bereitgestellt. Ebenso inhaltliche Zusammenfassung als pdf.

Arbeitsaufwand

Berechnungsbasis: 15 Vorlesungswochen

1. Präsenzzeit Vorlesung: $23 * 1,5 \text{ h} = 34,5 \text{ h}$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $23 * 2 \text{ h} = 46 \text{ h}$
3. Übung $7 * 1,5 \text{ h} = 10,5 \text{ h}$.
4. Vor- und Nachbereitungszeit Übung: $7 * 4 \text{ h} = 28 \text{ h}$
5. Exkursion 10 h
6. Prüfungsvorbereitung und Präsenz (2h): 51 h

Summe = 180 h

Literatur

Liste der relevanten Fachliteratur.

<http://www.erneuerbare-energien.de>

<http://pveducation.org/pvcdrom>.

<http://www.sciencedirect.com/science/referenceworks/9780080878737#ancv1>

Würfel, Physik der Solarzellen, 2. Auflage (Spektrum Akademischer Verlag, Heidelberg, 2000)

Konrad Mertens Photovoltaik: Lehrbuch zu Grundlagen, Technologie und Praxis (Carl Hanser Verlag GmbH & Company KG, 06.08.2018)

M

7.148 Modul: Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik [M-ETIT-105874]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#) (EV zwischen 01.10.2022 und 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	2 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-111815	Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik	6 LP	Nahm

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Die Erfolgskontrolle umfasst den Inhalt von Physiologie und Anatomie I (jedes Wintersemester) and Physiologie und Anatomie II (jedes Sommersemester).

Voraussetzungen

Die Module "M-ETIT-100390 - Physiologie und Anatomie I" und "M-ETIT-100391 - Physiologie und Anatomie II" dürfen nicht begonnen sein.

Qualifikationsziele

Nach dem Studium dieses Moduls

- sind die Studierenden in der Lage die strukturellen und funktionellen Grundprinzipien des Organismus auf verschiedenen Organisationsebenen (molekular und zellular bis Organ- und Organsystemebene) zur Einordnung des Organismus in seine Umwelt zu beschreiben und zu erklären,
- verfügen sie über die Fähigkeit, diese Kenntnisse zur Erklärung übergeordneter Organ- und Organsystemfunktionen anzuwenden,
- kennen sie fortgeschrittene mathematische, naturwissenschaftliche und ingenieurwissenschaftliche Methoden zur Beschreibung physiologischer Vorgänge und sind in der Lage diese einzusetzen,
- können sie die funktionellen Zusammenhänge auf der Ebene der Organe und Organsysteme aus diagnostischer und therapeutischer Sicht beschreiben und daraus die Anforderungen an medizintechnische Systeme ableiten
- und können sie die Quellen von Biosignalen identifizieren und Verbindung zwischen physiologischen Parametern und physikalischen Messgrößen herleiten.

Nachhaltigkeits-Kompetenzziel: Die Studierenden haben ihren Lernprozess aktiv mitgestaltet.

Inhalt**Physiologie und Anatomie I (Wintersemester)**

Die Vorlesung vermittelt Basiswissen über die wesentlichen Organsysteme des Menschen und die medizinische Terminologie. Sie wendet sich an Studierende technischer Studiengänge, die an physiologischen Fragestellungen interessiert sind.

Themenblöcke:

- Organisationsebenen des Organismus
- Bausteine des Lebens
 - Proteine
 - Lipide
 - Kohlenhydrate
 - Lipide
 - Nucleinsäuren
- Zellen
 - Aufbau
 - Membrantransportprozesse
 - Proteinbiosynthese
 - Zellatmung
 - Nervenzellen
 - Muskelzellen
- Gewebe
 - Gewebetypen
 - Zellverbindungen
- Sinnesorgane
 - Auge
 - Gehör

Physiologie und Anatomie II (Sommersemester)

Die Vorlesung erweitert das vermittelte Wissen des ersten Teils der Vorlesung und stellt weitere Organsysteme des Menschen vor.

Themenblöcke:

- Das Nervensystem
 - Anatomie und funktionelle Gliederung
- Das kardiovaskuläre System
 - Anatomie und Funktion des Herzens
 - Gefäßsystem und Blutdruck
- Das respiratorische System
 - Anatomie und Ventilation
 - Gastransport
- Das Verdauungssystem
 - Anatomie
 - Physiologie der Verdauung
- Das endokrine System
 - Endokrine Organe
 - Hormonelle Signaltransduktion
- Säure-Base-Haushalt
- Wasser-Elektrolyt-Haushalt
- Thermoregulation

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Es können Bonuspunkte für einen studentischen Beitrag zur Vorlesung vergeben werden.

- Der studentische Beitrag besteht aus der Formulierung von Lernzielen und Fragen zur Lernzielkontrolle zu den Vorlesungseinheiten. Die entsprechenden Vorlesungseinheiten werden im ILIAS zur Auswahl gestellt.
- Die Studierenden erstellen die studentischen Beiträge in Kleingruppen. Sie stellen den Beitrag in Form einer Powerpoint-Präsentation zum vorgegebenen Abgabezeitpunkt im ILIAS ein.
- Die Präsentation wird vom Dozenten oder Vorlesungsbetreuer gegebenenfalls korrigiert und freigegeben.
- Der Beitrag wird von der Gruppe in der folgenden Vorlesungseinheit innerhalb des vorgegebenen Zeitraums präsentiert und mit dem Plenum diskutiert. Gegebenenfalls nimmt die präsentierende Gruppe das Feedback auf und erstellt eine überarbeitete Version. Die finale Version des Beitrags wird allen Vorlesungsteilnehmenden im ILIAS zur Prüfungsvorbereitung zur Verfügung gestellt.
- Die Bonuspunkte werden vom Dozenten anhand der schriftlichen Ausarbeitung und der Präsentation im Plenum vergeben.
- Jeder Teilnehmende kann maximal 6 Bonuspunkte erwerben. Bonuspunkte können nur einmal erworben werden.
- Die Teilnahme an den studentischen Beiträgen ist freiwillig.

Die Anrechnung der Bonuspunkte erfolgt folgendermaßen:

- Für die bestandene Bonusaufgabe können maximal 6 Punkte auf das Klausurergebnis gutgeschrieben werden.
- Die Note kann damit maximal um einen Notenschritt verbessert werden.
- Die Gesamtpunktzahl bleibt dabei auf 120 Punkte beschränkt. Die Bonuspunkte finden nur bei bestandener Prüfung Berücksichtigung. Bonuspunkte verfallen nicht und bleiben für eventuell zu einem späteren Zeitpunkt absolvierte Prüfungsleistungen erhalten.

Anmerkungen**Achtung:**

Die diesem Modul zugeordnete Teilleistung ist Bestandteil der Orientierungsprüfung folgender Studiengänge:

- Bachelor Medizintechnik (SPO 2022, §8)

Die Prüfung ist zum Ende des 2. Fachsemesters anzutreten. Eine Wiederholungsprüfung ist bis zum Ende des 3. Fachsemesters abzulegen.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

- Präsenzzeit in Vorlesungen (2 h je 30 Termine) = 60 h
- Selbststudium (3 h je 30 Termine) = 90 h
- Vor-/Nachbereitung = 30 h

Gesamtaufwand ca. 180 Stunden = 6 LP

Lehr- und Lernformen**Winter-/Sommersemester:**

- WiSe: Physiologie und Anatomie I
- SoSe: Physiologie und Anatomie II

M

7.149 Modul: Plasmastrahlungsquellen [M-ETIT-100481]

Verantwortung: Dr.-Ing. Rainer Kling
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100768	Plasmastrahlungsquellen	4 LP	Heering, Kling

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (25 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studentinnen und Studenten verstehen die elektronischen Vorgänge und Strahlungsmechanismen in Plasmen.

Dadurch sind sie in der Lage die Ausführungen und Eigenschaften technischer Plasmastrahler wie UV Strahler, Gaslaser, Display Strahler, sowie die Grundlagen der Betriebsgeräte - elektronische Vorschaltgeräte beherrschen. Die Studierenden sind fähig, die unterschiedlichen Betriebsverfahren und Anwendungen kritisch zu beurteilen

Inhalt

Die Vorlesung gibt einen fundierten Einblick über Plasmastrahler vom von UV Strahlern bis zu Gas Lasern im Infraroten sowie die Grundlagen des Betriebes der Strahler:

1 Motivation / Kenngrößen der Strahlung und Anwendungen

2 Grundlagen der Plasmastrahlungsquellen:

- Stossprozesse und Strahlung
- Plasmadynamik und Transportgleichungen
- Typen stationärer Gasentladungen und Zündung
- Niederdruckplasmen
- Hochdruckplasmen
- Laserplasmen

3. Plasmastrahler in der Anwendungen

*VUV und UV Strahler

- Z-Pinch, Amalgamstrahler
- Excimer Plasmastrahler, Excimer Laser

*Allgemeinbeleuchtung

- Niederdruck- Leuchtstofflampen
- CFL, FL, Phosphore, Natrium

*Hochdrucklampen: HQL, Metall Halogenid HCl, Natrium

*Bühne / Projektion / Display: PVIP; Xenon- Hochdruck, MHD, Laser-Strahlungsquellen

*Kfz- Beleuchtung Xenon, Laser

* IR Anwendungen: Laser Plasma Strahler

4. Grundlagen der Betriebsgeräte

- Anforderungen an Betriebsgeräte, grundlegende Topologien
- Betriebsgeräte für Niederdruck- und Hochdrucklampen sowie Plasma-Laser
- Zündgeräte, Helligkeitssteuerungen und Pulsschaltungen

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2,25 \text{ h} = 33,75 \text{ h}$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 50 h

Insgesamt: 128,75 h = 4 LP

M

7.150 Modul: Plastic Electronics / Polymerelektronik [M-ETIT-100475]

Verantwortung:	Prof. Dr. Gerardo Hernandez Sosa Prof. Dr. Ulrich Lemmer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von:	Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100763	Plastic Electronics / Polymerelektronik	3 LP	Lemmer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamprüfung (ca. 20 Minuten).

Competence Certificate

Type of Examination: oral exam (approx. 20 minutes)

Voraussetzungen

keine

Prerequisites

none

Qualifikationsziele

Die Studierenden

- verstehen die elektronischen und optischen Eigenschaften von organischen Halbleitern.
- kennen die grundlegenden Unterschiede von organischen und konventionellen anorganischen Halbleitern.
- besitzen grundlegendes Wissen über die Herstellungs- und Prozessierungstechnologien,
- haben Kenntnisse über Organische Leuchtdioden, Organische Solarzellen und Photodioden, Organische Feldeffekttransistoren und Organische Laser.
- haben einen Überblick über die Einsatzmöglichkeiten, Märkte und die Entwicklungslinien bei diesen Bauelementen.
- sind in der Lage, in multidisziplinären Teams mit Ingenieuren, Chemikern und Physikern zusammen zu arbeiten

Competence Goals

The students

- understand the electronic and optical characteristics of organic semiconductors
- know the fundamental differences between organic and conventional inorganic semiconductors.
- have basic knowledge of manufacturing and processing technologies,
- have knowledge of organic light-emitting diodes, organic solar cells and photodiodes, organic field-effect transistors and organic lasers.
- have an overview of the possible applications, markets and development lines for these components.
- are able to work in multidisciplinary teams with engineers, chemists and physicists

Inhalt**Content**

1. Introduction
2. Optoelectronic properties of organic semiconductors
3. Organic light emitting diodes (OLEDs)
4. Applications in Lighting and Displays
5. Organic FETs
6. Organic photodetectors and solar cells
7. Lasers and integrated optics

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Module grade calculation

The module grade is the grade of the oral exam.

Anmerkungen

Vorlesung und Prüfung werden, je nach Bedarf, auf deutsch oder englisch gehalten.

Annotations

Lecture and excersises are held as required in German or English.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in der Vorlesung: 21 h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 42 h
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 27 h

Workload

1. lecture: 21 h
2. recapitulation and self-studie: 42 h
3. preparation of examniation: 27 h

Empfehlungen

Kenntnisse der Halbleiterbauelemente.

Recommendation

Knowledge of semiconductor components

Literatur

Entsprechende Dokumente sind im VAB verfügbar (<https://studium.kit.edu/>)

Literature

The corresponding documents are available online in the VAB (<https://studium.kit.edu/>)

M

7.151 Modul: Power Electronics [M-ETIT-104567]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marc Hiller
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 6
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-109360	Power Electronics	6 LP	Hiller

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

None

Qualifikationsziele

Students will be familiar with state-of-the-art power semiconductors including their application related features. Furthermore students will be familiar with the circuit topologies for DC/DC and DC/AC power conversion. They know the associated modulation and control methods and characteristics. They are able to analyze the circuit topologies with regard to harmonics and power losses. This also includes the thermal design of power electronic circuits. In addition, they are able to select and combine suitable circuits for given electrical energy conversion requirements.

Inhalt

In the lecture, power electronic circuits for DC/DC and DC/AC power conversion using IGBTs and MOSFETs are presented and analyzed. First, the basic properties of self-commutated circuits under idealized conditions are elaborated using the DC/DC converter as an example. Then, self-commutated power converters for three-phase applications are presented and analyzed with respect to modulation and their AC and DC terminal behavior. Based on the real power semiconductor behavior in on- and off-state the device losses are calculated. Furthermore the thermal design of power converters is explained using thermal equivalent circuits of power devices and cooling equipment. The voltage and current stress on the power semiconductors in switching operation is explained as well as protective snubber circuits allowing a reliable operation within the safe operating area of the devices.

In detail, the following topics are treated:

- Power Semiconductors
- Commutation principles
- DC/DC converters
- Self-commutated 1ph and 3ph DC/AC inverters
- Modulation methods (Fundamental frequency modulation, Pulse width modulation with 3rd harmonic injection, Space vector modulation)
- Multilevel inverters
- Switching behavior in hard and soft switching applications
- Loss calculation
- Thermal equivalent circuits, thermal design
- Snubber circuits.

The lecturer reserves the right to adapt the contents of the lecture to current needs without prior notice.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

14x lecture and 14x exercise à 2 h = 56 h
 14x wrap-up of the lecture à 1 h = 14 h
 14x preparation of the exercise à 2 h = 28 h
 Preparation for the exam = 75 h
 Examination time = 2 h
 Total = approx. 175 h (corresponds to 6 LP)

M

7.152 Modul: Practical Course: Movement and Technology [M-INFO-106648]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-113394	Practical Course: Movement and Technology	6 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

Students learn to analyze and understand complex scientific topics in the area of human motion capture and motion analysis. They gain in-depth knowledge and practical experience with motion capture technology, experiment planning, and analysis. They also learn how to plan, work together and communicate in an interdisciplinary team. Students will be able to present their project results in a scientific presentation, demonstrate the practical results and answer detailed questions. They can also summarize their project results in writing using Latex and place them in a scientific context.

Inhalt

In this joint course between Informatics and Sports Science, and in the sense of research-oriented teaching, students learn about current research projects of the BioRobotics Lab (Informatics) and the BioMotion Center (Sports Science) at the interface of motor control and biomechanics of human movement. This research involves the use of latest motion capture technology, advanced analysis tools, and partly also assistive robotics technology. Students work in in teams (interdisciplinary teams between students from different study programs are highly encouraged) to carry out motion capture experiments, analyze the data and present the results in written and oral form. Depending on the specific project, these motion capture studies are either stand-alone studies just for this course or part of a larger research project at one of the organizing research groups.

Anmerkungen

Limited number of projects and participants. Specific project topics will be different each term and will be announced in a presentation during the first semester week.

Arbeitsaufwand

Estimated effort for this module is 180 hours:

20h – In person events (kickoff meeting, individual meetings with supervisor, presentations)

120h – Individual project work

40h - Writing report and preparing presentation

Empfehlungen

Knowledge in Robotics (e.g. from the class Robotics 1 and follow-ups) are very helpful.

Programming skills.

M

7.153 Modul: Practical Course: Smart Energy System [M-INFO-105955]

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Semester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-INFO-112030	Practical Course: Smart Energy System Lab	6 LP	Waczowicz

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

After successfully completing the course, students will be able to

- be able to explain the structure and objectives of a smart grid using the Energy Lab 2.0 and the Smart Energy System Simulation and Control Centre (SEnSSiCC),
- be able to name and categorise current research issues in the field of innovative, application-oriented information, automation and system technology for sustainable energy systems,
- analyse a problem from the current research questions of SEnSSiCC as part of a project and develop a strategy for a solution together in a team and
- be able to check, analyse and evaluate the feasibility of results in a laboratory.

Inhalt

As part of the preparation for the internship, project topics are derived from the current research questions of the Smart Energy System Simulation and Control Centre of the Energy Lab 2.0 (<https://www.iai.kit.edu/RPE.php>). The topics are made available to the participating students in advance of the internship as a list, on the basis of which the students can express their preferences for the respective topics. Based on their stated preferences, the students are assigned to the respective project topics.

The two-week internship begins with a joint kick-off event, which includes an introduction and tour of the Energy Lab 2.0 and the SEnSSiCC as well as a brief presentation of all project topics. Students are provided with current scientific papers on their research topic. During the two-week internship, the groups of students work on their project topics under the supervision of the respective scientists. The students use a laboratory set-up to test their concepts and solutions. Particularly promising approaches can be tested on the real system under the supervision of the scientists. The block course ends with a joint final event at which the students present their solutions and work results.

After the internship, the students follow up the project work by preparing a report on the project topic they have worked on, categorising the work results and reflecting on the work process.

Working in a team is another important aspect of all project topics.

The work placement consists of the following sections:

- Familiarisation with the topic
- Selection of a suitable project topic in consultation with the supervising scientists
- Practical realisation of the project topic
- Presentation of the results (colloquium, research report)

Arbeitsaufwand

6 credit points corresponds to approx. 180 working hours, of which

- Attendance time / meetings in large and small groups: 10h
- Select and carry out project work: 140h
- Writing a research report and preparing a presentation: 30 hours

Empfehlungen

- Knowledge of the fundamentals of energy informatics is a prerequisite.
- Knowledge of the fundamentals of electrical engineering and energy technology is required.
- Knowledge of the basics of mechatronics, data analysis and signal processing is helpful.
- Knowledge of power systems or power electronics is helpful.

M

7.154 Modul: Practical Tools for Control Engineers [M-ETIT-106780]

Verantwortung: Dr.-Ing. Balint Varga
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113628	Practical Tools for Control Engineers	4 LP	Varga

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of other types of examination. It consists of an oral overall examination in the amount of 25 minutes and a homework programming task. The examination includes questions from the lecture slides and the presentation of the homework assignment. The homework must be submitted two weeks before of the oral exam. The overall impression is evaluated.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students will be able to analyze, structure and formally describe problems in the field of practical control engineering.
- The students are able to use the necessary tools for software projects with control engineering focus.
- The students can apply the methods
 - Modular software development for control engineering problems
 - Model Predictive Controller for practical engineering problems
 - Inevitable software engineering tools to able to develop control system

Inhalt

- Practical examples from the control engineering problems and modelling tool
 - Robotics examples
 - Human-machine interaction
 - Automotive
- Control solution concepts for these practical problems
- Software development tool

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade results of the assessment of the oral exam and of the homework programming task. Details will be given during the lecture.

Arbeitsaufwand

The workload includes 2 SWS:

- attendance in lectures and exercises: 15*2 h = 30 h
- preparation / follow-up: 15*2,5 h = 37,5 h
- preparation of the homework assignment: 22,5 h
- preparation of and attendance in examination: 30 h

Sum: 120 h = 4 CR

Empfehlungen

The contents of the modules "Optimization of Dynamic Systems (ODS)" and "Regelung linearer Mehrgrößensysteme (RLM)" are helpful for the lecture.

M

7.155 Modul: Praktikum Batterien und Brennstoffzellen [M-ETIT-100381]

Verantwortung: Dr.-Ing. Andre Weber
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100708	Praktikum Batterien und Brennstoffzellen	6 LP	Weber

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von Prüfungsleistungen anderer Art.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, Testprozeduren für Batterien und Brennstoffzellen zu entwerfen, entsprechende Tests durchzuführen und die Ergebnisse zu dokumentieren.

Inhalt

Das Praktikum besteht aus 8 Versuchen. Im Rahmen der Versuche werden Aufbau und Funktionsweise verschiedener Brennstoffzellentypen und Systeme behandelt. Im Laufe des Praktikums werden Kenntnisse über Betriebsführung, Messverfahren und Messdatenauswertung vermittelt. Die experimentellen Untersuchungen finden an (Vor-) Serienprodukten namhafter Hersteller (Ballard Nexa Power Modul, Idatech FCS 1200) wie auch an speziell für die Forschung entwickelten Prüfständen statt. Weitere Versuche beschäftigen sich mit der elektrischen Charakterisierung und Modellierung von Batterien.

Die Dauer der Versuche liegt zwischen ½ und 1 Tag. Im Anschluss an den Versuch wird in etwa dieselbe Zeit für die Auswertung der gewonnenen Daten benötigt. Zusätzlich sind ca. 5 h Vorbereitung und 6 – 8 h für die Erstellung des Versuchsprotokolls einzuplanen. Um sich während der Praktikumsversuche auf die Durchführung der Tests konzentrieren zu können, erhalten die Teilnehmer im Vorfeld Versuchsunterlagen. Diese setzen sich aus einem kurzen Grundlagenkapitel, Vorbereitungsfragen und der eigentlichen Versuchsbeschreibung zusammen. Weiterhin werden Informationen zu den verwendeten Systemen und Messgeräten in Form von Datenblättern und Handbüchern verteilt.

Die Teilnehmer müssen sich vor der Durchführung des Versuches mit der Theorie, den verwendeten Messverfahren und Geräten und dem Betrieb der Brennstoffzellen-Systeme vertraut machen. Neben der Einführung in den Versuchsaufbau erfolgt eine kurze Wissensüberprüfung am Versuchstag. Über jede Versuchsdurchführung ist ein Protokoll anzufertigen.

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen die Beurteilung der Versuchsdurchführung und das Versuchsprotokoll ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Anmerkungen

Praktikum Batterien und Brennstoffzellen kann im Wintersemester 2020/2021 aufgrund von Corona nicht stattfinden. Im Wintersemester 2021/2022 wird es voraussichtlich wieder durchgeführt.

Arbeitsaufwand

1. Vorbereitungszeit Versuche: 8 * 5 h = 40 h
2. Durchführung Versuche: 8 Versuche, in Summe 44 h
3. Versuchsdatenauswertung: 8 * 5 h = 40 h
4. Erstellung Versuchsprotokolle: 8 * 7 h = 56 h

Insgesamt: 180 h = 6 LP

Empfehlungen

Die Inhalte der Vorlesungen „Batterien und Brennstoffzellen“ sowie „Batterie- und Brennstoffzellensysteme“ werden als bekannt vorausgesetzt. Studierende, die diese Vorlesungen (noch) nicht gehört haben müssen sich die Inhalte vorab erarbeiten.

M

7.156 Modul: Praktikum Biomedizinische Messtechnik [M-ETIT-100389]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#) (EV bis 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	3

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101934	Praktikum Biomedizinische Messtechnik	6 LP	Nahm

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art. Die Prüfung erfolgt durch die Bewertung der schriftlichen Vorbereitungs- und Nachbereitungsprotokolle zu den einzelnen Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet. Die Versuche und Protokolle werden immer in gemeinsamer Teamarbeit von einem Team bestehend aus zwei, in Sonderfällen auch drei festen Praktikumsmitgliedern durchgeführt bzw. ausgearbeitet. Dabei muss zurechenbar sein welcher Teilnehmer welche Aufgabe bearbeitet hat. Die Vorbereitungsprotokolle werden im Vorfeld eines Praktikumstermins geprüft und eine nicht ausreichende Bewertung führt zum Ausschluss vom Versuch. Es wird sich vorbehalten einzelne Fragen zur Vorbereitung in einer mündlichen Form zu Beginn des Versuchstermins nochmals zu überprüfen. Zu den einzelnen Praktikumsterminen besteht Anwesenheitspflicht. Im Fall einer Abwesenheit oder eines Ausschlusses vom Versuch wird der Einzelversuch mit der Note „mangelhaft“ gewertet. Bei zweimaligem Ausschluss wird das Praktikum als "nicht bestanden" gewertet.

Voraussetzungen

Die erfolgreiche Teilnahme am Modul "Biomedizinische Messtechnik I" oder "Medizinische Messtechnik" ist Voraussetzung.

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul M-ETIT-100387 - Biomedizinische Messtechnik I muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.
2. Das Modul M-ETIT-106679 - Medizinische Messtechnik muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

Qualifikationsziele

Die Absolventen können ein funktionierendes Messsystem zur Echtzeiterfassung und -darstellung der Pulswellenlaufzeit ausgelegt und aufbauen.

Sie können die analogen Schaltungen bestehend aus Messverstärker und Filter nach vorgegeben Schaltplänen dimensionieren, aufbauen und testen.

Die Absolventen können die physiologischen Signaleigenschaften analysieren und daraus eine Dimensionierung der Schaltung vornehmen.

Sie können zur Verbesserung der Signal-Rausch-Verhältnisse digitale Filter ausgelegt und in Matlab umsetzen.

Die Absolventen können Algorithmen zur Parameterextraktion und Darstellung entwickeln und in Matlab programmieren.

Die Absolventen können die relevanten Sicherheitsanforderungen vor dem Einsatz des Messsystems am Menschen benennen, umsetzen und nachweisen.

Die Absolventen können ein Messprotokoll definieren und mit dessen Hilfe eine Messung im Selbstversuch gemäß dem Messprotokoll durchführen, dokumentieren und die Ergebnisse interpretieren.

Inhalt

Im Praktikum wird ein Messsystem in 8 Terminen entwickelt, das die komplette Signalverarbeitungskette für ein bioelektrisches Signal und ein plethysmografisches Signal berücksichtigt um die Pulswellenlaufzeit zu bestimmen und damit die Blutdruckveränderung in einem Trend anzuzeigen. Die Termine gliedern sich in 4 Praktikumstermine in denen das Messsystem hardwaremäßig aufgebaut und getestet wird und 3 Praktikumstermine in denen die digitale Signalverarbeitung und Algorithmen behandelt wird. Im 8. Praktikumstermin wird eine abschließende Messung am Menschen durchgeführt.

Dabei werden folgende Themen bearbeitet:

- bioelektrisches Signal der Herzerregung
- plethysmografisches Signal der Volumenstromänderung einer Pulswelle
- Signalerfassung mit Sensoren
- Aufbau einer symmetrischen Spannungsversorgung
- Dimensionieren und Aufbauen der Schaltung bestehend aus:
 - Verstärker zur Verstärkung des Signals
 - Hochpassfilter und Tiefpassfilter zur analogen Filterung des Signals
- Analog/Digital-Wandlung
- Einhaltung der elektrischen Sicherheit von medizinischen Produkten
- Modulares Testen der implementierten Schaltung auf Fehlerfreiheit, Funktionalität und Wirkung mit natürlichen, definiert modulierten Störsignalen
- Prozessfehler die aufgrund der analogen Schaltung und Digitalisierung entstehen
- digitale Filterung IIR/FIR
- Entwicklung und Implementierung einfacher echtzeitfähiger Algorithmen mit Hilfe von Matlab für die Erkennung und Berechnung relevanter Parameter wie:
 - R-Zacken-Maxima des erfassten Elektrokardiogramms
 - Maxima der Pulswelle
 - Herzfrequenz
 - Pulsfrequenz
 - Pulswellenlaufzeit
- Echtzeitausgabe der Parameter in Matlab
- Entwickeln und Formulieren eines Messprotokolls zur Erzeugung von Änderungen in der Pulswellenlaufzeit mit quantitativen und qualitativen Erwartungen
- Durchführen von Messungen entsprechend dem entwickelten Messprotokoll
- Dokumentieren, Interpretieren und Diskutieren der Ergebnisse mit den Erwartungen aus dem Messprotokoll

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen die Beurteilung der Versuchsprotokolle ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Anmerkungen

Letztmaliges Angebot im SoSe25 (inkl. genannter Voraussetzungen)

Danach:

- BSc: kein Ersatz
- MSc: Ersatz durch englischsprachiges Modul "M-ETIT-106779 – Medical Measurement Technology Lab".

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Präsenzzeit in acht Praktikumsterminen: $8 * 7,5 \text{ h} = 60 \text{ h}$
2. Vor-/Nachbereitung der Praktikumstermine: $8 * 15 \text{ h} = 120 \text{ h}$

Summe: 180 h

Empfehlungen

- Kenntnisse zu physiologischen Grundlagen aus der Vorlesung Physiologie und Anatomie
- Kenntnisse zur Entstehung von bioelektrischen Signalen und Messung dieser aus der Vorlesung Bioelektrische Signale
- Kenntnisse zur Signalverarbeitung aus der Vorlesung Signalverarbeitung in der Nachrichtentechnik
- Grundlegende Matlab-Kenntnisse

M

7.157 Modul: Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik [M-ETIT-100401]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik \(Praktika\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100718	Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik	6 LP	Doppelbauer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle ist eine Prüfungsleistung anderer Art. Sie besteht aus je einer mündlichen Prüfung pro Versuch. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, Stromrichter und elektrische Maschinen ans elektrische Netz anzuschließen und fachgerecht zu betreiben. Sie implementieren eine Stromregelung im rotierenden Koordinatensystem. Sie analysieren und dokumentieren die Betriebseigenschaften von Gleichstrom-, Asynchron- und Synchronmaschinen durch Messungen. Sie kennen und bedienen Messgeräte, mit denen Kennwerte, Kennlinien und Zeitverläufe der elektrischen und mechanischen Größen aufgezeichnet und abgespeichert werden

Inhalt

Das Praktikum soll die Studierenden anhand ausgesuchter Beispiele anleiten, die in Vorlesungen erworbenen theoretischen Kenntnisse in der Praxis anzuwenden und zu vertiefen. Dabei beschäftigen sich die Studierenden bei fast allen Versuchen mit der die Kombination von analoger und digitaler elektrischer Signalverarbeitung, Methoden der Regelungstechnik, einem leistungselektronischen Stellglied und einer anzutreibenden elektrischen Maschine. Konkret werden die folgenden 8 Versuche durchgeführt:

- Versuch DSP:
„Raumzeigertransformation und Stromregelung mit digitalem Signalprozessor“
- Versuch LH:
„Leistungshalbleiter – Vermessung statischer und dynamischer Eigenschaften eines IGBTs sowie des Verhaltens im Fehlerfall“
- Versuch PSM:
„Permanenterregte Synchronmaschine – Drehzahlregelung mit unterlagerter Stromregelung im Konstantfluss- und Feldschwäcbereich“
- Versuch FAM:
„Feldorientierte Regelung der Drehstromasynchronmaschine“
- Versuch GA:
„Drehzahlgeregelter Gleichstromantrieb für Vier-Quadranten-Betrieb“
- Versuch ST:
„Netzgeführte Stromrichterschaltungen mit Dioden und Thyristoren“
- Versuch SM:
„Synchrongenerator mit Vollpolläufer- stationärer Betrieb und Synchronisierung mit dem Versorgungsnetz“
- Versuch VASM:
„Vermessung der Asynchronmaschine zur Bestimmung der Maschinenparameter“

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen die Beurteilungen der mündlichen Prüfungen ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit im Praktikum mit Befragung: 40 h

Vorbereitungszeit: 120 h

Nachbereitungszeit: 10 h

Summe. ca. 170 h entspricht 6 LP

Empfehlungen

Die Module

- Regelung elektrischer Antriebe und
- Leistungselektronik

sollten absolviert worden sein oder zumindest parallel zum Praktikum gehört werden.

M

7.158 Modul: Praktikum Entwurf digitaler Systeme [M-ETIT-102264]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-104570	Praktikum Entwurf digitaler Systeme	6 LP	Becker

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer abschließenden mündlichen Prüfung sowie während der Labortermine anhand von Versuchsprotokollen und/oder mündlichen Abfragen. In Summe wird damit die Mindestanforderung an LP erfüllt.

Voraussetzungen

keine

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-102266 - Digital Hardware Design Laboratory](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

Die Studierenden:

- kennen den praktischen Umgang mit FPGAs
- sind in der Lage moderne Entwicklungswerkzeuge zielführend einzusetzen
- können digitale Hardware in VHDL beschreiben
- können VHDL-Komponenten anhand von vorgegebenen Spezifikationen selbstständig konzipieren und implementieren
- können gängige Konzepte und Prinzipien der Hardwareentwicklung (z.B. Pipelining) praktisch anwenden

Inhalt

Die Studierenden werden im Laufe des Praktikums in zweier Teams an den Entwurf komplexer Hardware/Software Systeme herangeführt. Den Rahmen bilden wöchentliche Versuchstermine a 4h. In den ersten Praktikumsterminen lernen die Studierenden in einführenden Übungen die Implementierung von VHDL Komponenten, die Verwendung moderner Synthese- und Simulationswerkzeuge sowie den grundlegenden Umgang mit FPGAs kennen.

Auf Basis dieser Grundlagen bauen die Studierenden in dem zweiten projektorientierten Teil des Praktikums Schritt für Schritt die verschiedenen Komponenten eines Bildverarbeitungssystems als VHDL-Beschreibung auf. Dies umfasst die Implementierungs- und Testschritte für die Einzelkomponenten sowie die sukzessive Integration zu einem Gesamtsystem. Zum Abschluss kann das Gesamtsystem auf FPGA- Hardware realisiert und anhand von Live-Kameradaten erprobt werden.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote setzt sich anteilig aus dem Ergebnis der mündlichen Prüfung und aus den im Rahmen der Praktikumsversuche erbrachten Leistungen (z.B. Versuchsprotokolle, mündliche Abfragen, etc.) zusammen.

Anmerkungen

Das Modul M-ETIT-102266 Digital Hardware Design Laboratory darf nicht begonnen oder abgeschlossen sein.

Arbeitsaufwand

Aufteilung des Arbeitsaufwands:

- Präsenzzeit in der Veranstaltung: 11 Labortermine zu je 4h = 44h
 - Vor- und Nachbereitung: 6h pro Labortermin = 66h
 - Prüfungsvorbereitung: 40h
- Insgesamt 150h. Dies entspricht 6LP zu je 25h.

Empfehlungen

Vorkenntnisse im Entwurf und in der Entwurfsautomatisierung elektronischer Systeme (z.B. Lehrveranstaltungen SAE, Nr. 23606, HSO, Nr. 23619 oder HMS, Nr. 23608) werden empfohlen.

M

7.159 Modul: Praktikum Mechatronische Messsysteme [M-ETIT-103448]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-106854	Praktikum Mechatronische Messsysteme	6 LP	Heizmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Bei weniger als 20 Prüflingen kann alternativ eine mündliche Prüfung im Umfang von ca. 20 Minuten stattfinden. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen bzw. mündlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Studierende haben fundiertes Wissen zu unterschiedlichen Verfahren zur messtechnischen Erfassung von Objekten, speziell von Oberflächen.
- Studierende beherrschen unterschiedliche Vorgehensweisen zur messtechnischen Erfassung von Objekten und kennen die dafür jeweils zutreffenden Voraussetzungen, Vorgehensweisen und Ergebnisse.
- Studierende sind in der Lage, Vorgehensweisen zur Auswertung von Sensordaten von (Oberflächen-) Messgeräten rechnerisch umzusetzen und die erzielte Qualität des Messergebnisses zu bewerten.

Inhalt

Für die Qualitätsprüfung von technisch hergestellten Objekten und deren Oberflächen ist eine Vielzahl von unterschiedlichen Messverfahren und -systemen anwendbar. Beispiele sind die Weißlichtinterferometrie, konfokale Mikroskopie und Systeme auf Basis der Fokusvariation. Dabei unterscheiden sich die Messverfahren und -systeme naturgemäß hinsichtlich des verwendeten physikalischen Messprinzips, aber auch in Bezug auf die Auswertung der erfassten rohen Sensordaten.

In diesem Praktikum werden unterschiedliche Systeme der messtechnischen Erfassung von (technischen) Oberflächen vorgestellt und hinsichtlich ihrer Eigenschaften charakterisiert. Die Studierenden erstellen in den Versuchsterminen selbst Vorgehensweisen und Algorithmen zur Verarbeitung der Sensordaten, um daraus Aussagen über die gewünschten geometrischen und/oder optischen Eigenschaften der untersuchten Oberfläche zu erhalten. Die erhaltenen Algorithmen werden anhand von Sensordaten von beispielhaften Objekten evaluiert und hinsichtlich der erzielten Güte der Messaussagen charakterisiert.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen bzw. mündlichen Prüfung.

Anmerkungen

Zulassungsvoraussetzung für die Prüfung ist die Abgabe von Protokollen sämtlicher Versuche. Die Qualität der Protokolle wird bewertet; für eine Zulassung zur Prüfung muss diese akzeptabel sein.

Während sämtlicher Praktikumstermine einschließlich der Einführungsveranstaltung herrscht Anwesenheitspflicht. Bereits bei einmaligem unentschuldigtem Fehlen wird die Zulassung zur Prüfung nicht erteilt.

Arbeitsaufwand

Gesamt: ca. 160h, davon

1. Präsenzzeit in Einführungsveranstaltung: 1,5 h
2. Vorbereitung der Versuchstermine: 32 h
3. Präsenzzeit in Versuchsterminen (8 Termine mit je 4 h): 32 h
4. Nachbereitung der Versuchstermine,
Erstellung der Protokolle: 32 h
5. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: 60 h

Empfehlungen

Kenntnisse aus den Vorlesungen „Messtechnik“ bzw. „Messtechnik in der Mechatronik“ und „Fertigungsmesstechnik“ sowie Grundkenntnisse der Programmierung (z. B. in Matlab, C/C++) sind hilfreich.

M

7.160 Modul: Praktikum Nanoelektronik [M-ETIT-100468]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100757	Praktikum Nanoelektronik	6 LP	Kempf

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt durch Bewertung eines schriftlichen Abschlussberichts (Umfang ca. 10-20 Seiten), in dessen Rahmen, in dem eine Einführung in das Thema, die Versuchsdurchführung, die wissenschaftlichen Ergebnisse sowie eine Einordnung der Ergebnisse in den Gesamtkontext zusammengefasst werden sollen.

Competence Certificate

The control of success takes place in form of the evaluation of a written report (approx. 10-20 pages) which introduces the topic, discusses the execution of the lab course and the scientific results puts the results into the overall context.

Voraussetzungen

Keine

Prerequisites

none

Qualifikationsziele

Nach erfolgreichem Abschluss des Moduls kennen die Studierenden elementare Prozesse der Mikrosystemtechnik und der Dünnschichttechnologie und können selbstständig und ohne fremde Anleitung die Fertigung von vorgegebenen Dünnschichtstrukturen optimieren und ihre Ergebnisse mittels adäquater Messwerkzeuge analysieren und kritisch bewerten. Durch die Bearbeitung des Praktikums in Kleingruppen erwerben bzw. verbessern die Studierenden zudem Ihre Teamfähigkeit.

Competence Goal

After successful completion of the module, students will be familiar with elementary processes of microsystems and thin-film technology and will be able to optimize the fabrication of thin-film structures independently and without external guidance. In addition, they will be able analyze and critically evaluate their results using adequate measuring tools. By working on the practical course in small groups, students also acquire or improve their teamwork skills.

Inhalt

Die Studierenden lernen die grundlegenden Verfahren und Prozesse zur Herstellung von integrierten Schaltkreisen, wie sie auch in der Industrie eingesetzt werden, kennen. Sie arbeiten nach einer Einführung an eigenständigen Aufgaben im Reinraum und Technologielaor des Instituts für Mikro- und Nanoelektronische Systeme und bearbeiten selbstständig einen im Vorfeld mit dem Betreuer abgesprochenen Aufgabenkomplex. Im Einzelnen erlernen die Studierenden folgende Verfahren bzw. Prozesse:

- Herstellung von dünnen Schichten und Multi-Schichtsysteme durch Sputtern und thermisches Aufdampfen.
- Fotolithographie
- Charakterisierung der hergestellten Bauelemente bei Raumtemperatur sowie tiefen Temperaturen.
- Eigenständige Analysen, Messungen und Auswertungen von charakteristischen Größen der hergestellten Strukturen, wie z.B. Kritische Temperatur, Restwiderstandsverhältnis, Strom-Spannungs-Kennlinien usw.

Die gesammelten Ergebnisse werden im Anschluss von den Studierenden in einem Abschlussbericht zusammengefasst, in den Kontext gebracht und kritisch diskutiert.

Content

The students learn the basic procedures and processes for the fabrication of integrated circuits as they are also used in industry. After an introduction, they work on specified tasks in the clean room and technology laboratory of the Institute for Micro- and Nanoelectronic Systems and work independently on a set of tasks agreed upon in advance with the supervisor. In detail, the students learn the following methods or processes:

- Fabrication of thin films and multilayer systems by sputtering and thermal vapor deposition.
- Fotolithography
- Characterization of the manufactured devices at room temperature and low temperatures.
- Independent analyses, measurements and evaluations of characteristic quantities of the fabricated structures such as critical temperature, residual resistance ratio, current-voltage characteristics, etc.

The results are subsequently summarized by the students in a final report, put into context and critically discussed.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ergibt sich durch die Note der Abschlussberichts.

Module grade calculation

The module grade is the grade of the written report.

Anmerkungen

Zwei Wochen Block Praktikum in Vorlesungsfreier Zeit

Annotation

Two weeks block course in lecture-free time

Arbeitsaufwand

Für den erfolgreichen Abschluss des Moduls ist ein Arbeitsaufwand von 180h erforderlich. Dieser setzt sich wie folgt zusammen:

- Vorbereitung des Praktikums: 20h
- Vorbesprechung und Planung des Praktikums mit dem Betreuer: 10h
- Präsenzzeit im Praktikum: 70h
- Erstellen des Abschlussberichts: 80h

Workload

A workload of approx. 180h is required for the successful completion of the module. This is composed as follows:

- Preparation of the lab course: 20h
- Discussion and lab course planning with supervisor: 10h
- Attendance time in the lab course: 70h
- Preparation of the written report: 80h

Empfehlungen

Der erfolgreiche Abschluss von M-ETIT-103451 - Thin Films: technology, physics and application I oder des Nachfolgemoduls M-ETIT-105608 - Physics, Technology and Applications of Thin Films ist erwünscht.

Recommendation

Successful completion of the module M-ETIT-103451 - Thin Films: technology, physics and application I or M-ETIT-105608 - Physics, Technology and Applications of Thin Films is recommended.

M

7.161 Modul: Praktikum Nanotechnologie [M-ETIT-100478]

Verantwortung: Prof. Dr. Ulrich Lemmer
Dr.-Ing. Klaus Trampert

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100765	Praktikum Nanotechnologie	6 LP	Lemmer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt vier Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen praktische Erfahrungen im Umgang mit Messgeräten und Herstellungsverfahren der Nanotechnologie und den Methoden zur Bestimmung der physikalischen und optischen Eigenschaften von optoelektronischen Bauteilen mit funktionalen nanotechnologischen Komponenten.

Sie können Messergebnisse hinsichtlich ihrer Plausibilität bewerten und den Einfluss der Messmethode auf die Unsicherheit des Ergebnisses abschätzen.

Zudem haben Sie die Kompetenz die Ergebnisse in schriftlicher Form wiederzugeben und die gewonnen Erkenntnisse aus den Messungen wissenschaftlich zu interpretieren und hieraus die physikalischen Eigenschaften und den Einfluss der Nanotechnologischen Komponenten zu erklären.

Inhalt

Dieses Modul soll Studierenden die theoretischen und praktischen Aspekte der Laborarbeit im Bereich der Nanotechnologie anhand von eigenständig durchgeführten praktischen Versuchen vermitteln. In den vier Versuchen wird an den wissenschaftlichen Geräten des Institutes der Umgang mit realer Messtechnik geübt. Das Modul vermittelt zudem die Kompetenz zum Verfassen eines wissenschaftlichen Berichtes, sowie die Regeln zur sinnvollen Visualisierung von Datenmengen.

Die Arbeitstitel der Versuche sind:

1. Herstellung und Charakterisierung einer OLED
2. Optische Masken-Lithographie
3. Herstellung und Charakterisierung eines elektrochromen Bauteils
4. Nanoimprint - Lithographie und Rasterelektronenmikroskopie

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen mündliche Teilprüfungen und die Beurteilung der schriftlichen Ausarbeitungen ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

Aufgrund der Selbstverwaltung der Kleingruppen werden:

1 x 5 h für organisatorische Aufgaben benötigt. Hierrunter fällt der Besuch der Informationsveranstaltung, der Besuch von 2 Sicherheitsunterweisungen (Laser und Reinraum) sowie die individuelle Terminvereinbarung zwischen den Versuchsbetreuer und der Kleingruppe.

Für die 4 Versuche in dem Modul errechnet sich der Arbeitsaufwand hierzu:

4 x 5 h Einarbeitung ins Thema und Literaturstudie zu den Grundlagen incl. Zulassungsprüfungsvorbereitung.

4 x 8 h Präsenz zur Durchführung am Institut

4 x 10 h Datenaufbereitung und Visualisierung

4 x 16 h Verfassen eines individuellen Berichtes auf Basis der Messdaten und Fragestellung zum Versuch.

4 x 1 h Abschlussgespräch zum Versuch mit Feedback zum Bericht

4 x 4 h Nachbesserung des Berichtes auf Basis des Feedbacks zum Bericht

Gesamtstundenaufwand = 181 h = 6 LP

Empfehlungen

Kenntnisse der theoretischen Grundlagen der einzelnen Versuche sind hilfreich. Es empfiehlt sich das Modul nach dem Besuch der fachrelevanten Lehrveranstaltungen zu besuchen, da die Kenntnis der theoretischen Grundlagen hilfreich aber nicht zwingend vorausgesetzt werden. Sind die Grundlagen aus den entsprechenden Modulen nicht vorhanden, so bedeutet dies eine längere Vorbereitungszeit für den jeweiligen Versuch.

Hilfreiche Module: Festkörperelektronik

M

7.162 Modul: Praktikum Optische Kommunikationstechnik [M-ETIT-100437]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Christian Koos
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100742	Praktikum Optische Kommunikationstechnik	6 LP	Koos

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen der Lösung der Aufgaben bezüglich der Versuchsvorbereitung (schriftlich und mündlich) sowie des Verfassens eines Versuchsberichtes.

Die Note ergibt sich aus den mündlichen und schriftlichen Aufgaben.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden haben praktische Erfahrungen mit Versuchsanordnungen und Versuchsaufbau erworben. Die Studierenden sind in der Lage, mit Laborausstattung/-gerätschaften und Simulationsumgebungen zur optischen Datenübertragung und optischen Messtechnik umzugehen. Die Studierenden sind mit Organisation, Vorbereitung und Betreuung der notwendigen praktischen Versuche vertraut.

Inhalt

Im Rahmen des Praktikums werden folgende Schwerpunkte behandelt:

- Laserdioden und LEDs
- Photodetektoren
- optische Kohärenztomographie (OCT)
- Rückwärtssteuerung in Fasern
- BPM Simulationen von integriert-optischen Wellenleitern
- Ring Resonator Filter
- Simulationen von optischen Sendern (-40 GBps)

Erzeugung, Übertragung und Empfangen von digital modulierten Signalen

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note des Praktikums (aus den mündlichen und schriftlichen Aufgaben).

Arbeitsaufwand

Jeder Leistungspunkt (LP, Credit Point) entspricht ca. 25-30h Arbeitsaufwand des Studierenden. Unter den Arbeitsaufwand der Studierenden (Ca. 180 h) fallen: 1. Präsenzzeiten in Praktika/Durchführung der Versuche 2. Vor-/Nachbereitung derselben 3. Vorbereitung der Aufgaben und des Versuchsberichtes und Präsentation des Versuchsberichtes.

Empfehlungen

- Erfolgreiche Teilnahme an der Vorlesung: OTR – Optical Transmitters and Receivers (Prof. Freude)

MatLab: Grundkenntnisse

M

7.163 Modul: Praktikum Optoelektronik [M-ETIT-100477]

Verantwortung: Dr.-Ing. Klaus Trampert
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/English	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100764	Praktikum Optoelektronik	6 LP	Trampert

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt vier Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen praktische Erfahrungen im Umgang mit Messgeräten der Optoelektronik und den Methoden zur Bestimmung der lichttechnischen und elektrischen Eigenschaften von Lichtquellen und deren Betriebsgeräten.

Sie können Messergebnisse hinsichtlich ihrer Plausibilität bewerten und den Einfluss der Messmethode auf die Unsicherheit des Ergebnisse abschätzen.

Zudem haben Sie die Kompetenz die Ergebnisse in schriftlicher Form wiederzugeben und die gewonnen Erkenntnisse aus den Messungen wissenschaftlich zu interpretieren und hieraus die physikalischen Eigenschaften der Lichtquellen oder des Betriebsgerätes zu erklären.

Inhalt

Dieses Modul soll Studierenden die theoretischen und praktischen Aspekte der Laborarbeit im Bereich der Optoelektronik anhand von eigenständig durchgeführten praktischen Versuchen vermitteln. In den vier Versuchen wird an den wissenschaftlichen Geräten des Institutes der Umgang mit realer Messtechnik geübt. Das Modul vermittelt zudem die Kompetenz zum Verfassen eines wissenschaftlichen Berichtes, sowie die Regeln zur sinnvollen Visualisierung von Datenmengen.

Die Arbeitstitel der Versuche sind:

1. Betriebsverhalten von Leuchtstofflampen
2. Spektralphotometer | spektrale Transmission und Reflektion
3. Charakterisierung von Organischen Lasern
4. Spektroskopie & Photosensorik.

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen mündliche Teilprüfungen und die Beurteilung der schriftlichen Ausarbeitungen ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

Aufgrund der Selbstverwaltung der Kleingruppen werden:

1 x 5 h für organisatorische Aufgaben benötigt. Hierrunter fällt der Besuch der Informationsveranstaltung, der Besuch von 2 Sicherheitsunterweisungen (Laser und Reinraum) sowie die individuelle Terminvereinbarung zwischen den Versuchsbetreuer und der Kleingruppe.

Für die 4 Versuche in dem Modul errechnet sich der Arbeitsaufwand hierzu:

4 x 5 h Einarbeitung ins Thema und Literaturstudie zu den Grundlagen incl. Zulassungsprüfungsvorbereitung.

4 x 8 h Präsenz zur Durchführung am Institut

4 x 10 h Datenaufbereitung und Visualisierung

4 x 16 h Verfassen eines individuellen Berichtes auf Basis der Messdaten und Fragestellung zum Versuch.

4 x 1 h Abschlussgespräch zum Versuch mit Feedback zum Bericht

4 x 4 h Nachbesserung des Berichtes auf Basis des Feedbacks zum Bericht

Gesamtstundenaufwand = 181 h = 6 LP

Empfehlungen

Kenntnisse der theoretischen Grundlagen der einzelnen Versuche sind hilfreich. Es empfiehlt sich das Modul nach dem Besuch der fachrelevanten Lehrveranstaltungen zu besuchen, da die Kenntnis der theoretischen Grundlagen hilfreich aber nicht zwingend vorausgesetzt werden. Sind die Grundlagen aus den entsprechenden Modulen nicht vorhanden, so bedeutet dies eine längere Vorbereitungszeit für den jeweiligen Versuch.

Hilfreiche Module: Festkörperelektronik, optoelektronische Messtechnik, Plasmastrahlungsquellen

M

7.164 Modul: Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik [M-MACH-105291]

Verantwortung:	Dr. Martin Lauer Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik (Praktika) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105341	Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik	4 LP	Merkert, Stiller

Erfolgskontrolle(n)

Erfolgreich bestandene Kolloquien

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Leistungsfähige und kostengünstige Rechner haben zu einem starken Wandel der Messtechnik und der Regelungstechnik geführt. Ingenieure verschiedener Fachrichtungen werden heute mit rechnergestützten Verfahren und digitaler Signalverarbeitung konfrontiert. Das Praktikum gibt mit praxisorientierten und flexibel gestalteten Versuchen einen Einblick in diesen modernen Bereich der Mess- und Regelungstechnik. Aufbauend auf Versuchen zur Messtechnik und digitalen Signalverarbeitung werden grundlegende Kenntnisse der automatischen Sichtprüfung und Bildverarbeitung vermittelt. Dabei kommt oft genutzte Standardsoftware, wie z.B. MATLAB/ Simulink, zur Verwendung – sowohl bei der Simulation als auch bei der digitalen Umsetzung von Regelkreisen. Ausgewählte Anwendungen wie die Regelung eines Roboters und die Ultraschall-Computertomographie runden das Praktikum ab.

Inhalt

1. Digitaltechnik
 2. Digitales Speicheroszilloskop und digitaler Spektrum-Analysator
 3. Ultraschall-Computertomographie
 4. Beleuchtung und Bildgewinnung
 5. Digitale Bildverarbeitung
 6. Bildauswertung
 7. Reglersynthese und Simulation
 8. Roboter: Sensorik
 9. Roboter: Aktorik und Bahnplanung
- Das Praktikum umfasst 9 Versuche.

Arbeitsaufwand

120 Stunden

Empfehlungen

Vorlesung 'Grundlagen der Mess- und Regelungstechnik'

Lehr- und Lernformen

Praktikum

Literatur

Übungsanleitungen sind auf der Institutshomepage erhältlich.

M

7.165 Modul: Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA [M-ETIT-100470]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Semester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100759	Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA	6 LP	Kempf

Erfolgskontrolle(n)

Die 3 Projekte und der Abschlussbericht gehen in die Benotung der Prüfungsleistung anderer Art ein. Der Gesamteindruck wird beurteilt.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden erwerben die Fähigkeit die Problemstellung zu analysieren, strukturieren und formal zu beschreiben. Im weiteren werden die Studierenden in die Lage versetzt, die formalen Beschreibungen in logische Funktionen zu transformieren und diese mittels der Entwicklungsumgebung in den programmierbaren FPGA zu implementieren. Im experimentellen Umgang werden die Studierenden in die Lage versetzt, ihre erzielten Ergebnisse kritisch zu beurteilen und ggfs. zu modifizieren.

Inhalt

Die Studierenden lernen die Entwicklungsumgebung für FPGA kennen und erwerben die Kenntnisse um logische Funktionen in programmierbare Schaltkreise zu implementieren. Im Detail werden die folgenden Teilprojekte bearbeitet:

- Einführung in die integrierte Entwicklungsumgebung *Altera Quartus II* anhand der Erstellung von Faltungscodierern.
- Erstellung von Simulationsstimuli und Vergleich der Simulationsergebnisse der erstellten Codierer.
- Erstellung von digitalen Filtern mittels fortgeschrittenen graphischen Entwurfs unter Verwendung der integrierten Werkzeuge der Entwicklungsumgebung.
- Programmierung und Messung der erstellten Filter.
- Erstellung von parametrisierten digitalen Filtern in VHDL unter Berücksichtigung verschiedener Varianten der Implementierung.
- Vergleich und Diskussion des Bedarfs an Logikzellen und der Leistungsfähigkeit der Filter.

Zusammensetzung der Modulnote

Die 3 Projekte und der Abschlussbericht gehen in die Benotung der Prüfungsleistung anderer Art ein. Der Gesamteindruck wird beurteilt.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand in Stunden ist nachfolgend aufgeschlüsselt:

1. Präsenzzeit im Praktikum 48 h
2. Vor-/Nachbereitung 82 h
3. Erstellen des Abschlussberichtes 50 h

M

7.166 Modul: Praktikum Solarenergie [M-ETIT-102350]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Ulrich Wilhelm Paetzold
Prof. Dr. Bryce Sydney Richards
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Energietechnik \(Praktika\)](#)
Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-104686	Praktikum Solarenergie	6 LP	Trampert

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt vier Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden besitzen praktische Erfahrungen im Umgang mit Messgeräten der Solar Energie und den Methoden zur Bestimmung der optischen und elektrischen Eigenschaften von Solarzellen.

Sie können Messergebnisse hinsichtlich ihrer Plausibilität bewerten und den Einfluss der Messmethode auf die Unsicherheit des Ergebnisses abschätzen.

Zudem haben Sie die Kompetenz die Ergebnisse in schriftlicher Form wiederzugeben und die gewonnen Erkenntnisse aus den Messungen wissenschaftlich zu interpretieren und hieraus die physikalischen und technischen Eigenschaften der Solarzelle zu erklären.

Inhalt

Dieses Modul soll Studierenden die theoretischen und praktischen Aspekte der Laborarbeit im Bereich der Solartechnologie anhand von eigenständig durchgeführten praktischen Versuchen vermitteln. In den vier Versuchen wird an den wissenschaftlichen Geräten des Institutes der Umgang mit realer Messtechnik geübt. Das Modul vermittelt zudem die Kompetenz zum Verfassen eines wissenschaftlichen Berichtes, sowie die Regeln zur sinnvollen Visualisierung von Datenmengen.

Die Arbeitstitel der Versuche sind:

1. Lichtstrahlinduzierte Strommessungen in Solarzellen
2. Optische und elektrische Modellierung von Dünnschichtsolarezellen
3. Quanteneffizienzmessungen an Solarzellen
4. Messungen von PV Modulen im Außenbereich

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen mündliche Teilprüfungen und die Beurteilung der schriftlichen Ausarbeitungen ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

Aufgrund der Selbstverwaltung der Kleingruppen werden:

1 x 5 h für organisatorische Aufgaben benötigt. Hierrunter fällt der Besuch der Informationsveranstaltung, der Besuch von 2 Sicherheitsunterweisungen (Laser und Reinraum) sowie die individuelle Terminvereinbarung zwischen den Versuchsbetreuer und der Kleingruppe.

Für die 4 Versuche in dem Modul errechnet sich der Arbeitsaufwand hierzu:

4 x 5 h Einarbeitung ins Thema und Literaturstudie zu den Grundlagen incl. Zulassungsprüfungsvorbereitung.

4 x 8 h Präsenz zur Durchführung am Institut

4 x 10 h Datenaufbereitung und Visualisierung

4 x 16 h Verfassen eines individuellen Berichtes auf Basis der Messdaten und Fragestellung zum Versuch.

4 x 1 h Abschlussgespräch zum Versuch mit Feedback zum Bericht

4 x 4 h Nachbesserung des Berichtes auf Basis des Feedbacks zum Bericht

Gesamtstundenaufwand = 181 h = 6 LP

Empfehlungen

Kenntnisse der theoretischen Grundlagen der einzelnen Versuche sind hilfreich. Es empfiehlt sich das Modul nach dem Besuch der fachrelevanten Lehrveranstaltungen zu besuchen, da die Kenntnis der theoretischen Grundlagen hilfreich aber nicht zwingend vorausgesetzt werden.

M

7.167 Modul: Praktikum System-on-Chip [M-ETIT-100451]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker Prof. Dr. Ivan Peric
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100798	Praktikum System-on-Chip	6 LP	Becker, Peric

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistungen anderer Art

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können grundlegende Kenntnisse des digitalen und analogen Schaltungsentwurfs sowie der hardwarenahen Softwareprogrammierung wiedergeben.

In der Praxis sind die Studierenden in der Lage anhand einer aktuellen System-on-Chip-Architektur diese Methoden in den folgenden Bereichen anzuwenden:

- Entwurf einer Systemarchitektur für Mixed-Signal Systeme
- Simulation der entworfenen Digital- und Analogschaltungen
- Debugging der Implementierungen auf Simulations- und Realisierungsebene
- Verifikation des entwickelten Gesamtsystems durch Testbenches

Darüber hinaus können sie den Ansatz des Hardware/Software-Codesigns anwenden und können Realisierungstargets anhand der gegebenen Anforderungen bewerten (FPGA und ASIC).

Inhalt

Im Praktikum System-on-Chip wird eine vollwertige Mixed-Signal-Hardwarearchitektur zur Audio-Wiedergabe auf Basis eines System-On-Chip (SoC) entwickelt.

Der Systementwurf umfasst dabei das Erstellen notwendiger Teilkomponenten, deren Integration in ein Gesamtsystem sowie die Simulation und Verifikation der individuellen Komponenten und des Gesamtsystems. Ein Prototyp wird auf FPGA-Basis implementiert und getestet. Anschließend wird die Integration für eine mögliche ASIC-Fertigung vorbereitet. Dabei werden auch Analog-Schaltungen betrachtet und entworfen, um einen Audio-Verstärker aufzubauen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Notenbildung ergibt sich aus der Kombination der Bearbeitung der Übungsblätter, der Bewertungen während des Praktikums und einer abschließenden Präsentation inkl. Diskussion der im Projekt erarbeiteten Ergebnisse.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit in Labortermine: $15 \cdot 4 = 60$ Stunden
2. Vor-/Nachbereitung: $15 \cdot 4 = 60$ Stunden
3. Vorführung und Integrationstests: $3 \cdot 3 = 9$ Stunden
4. Vorbereitung der abschließenden Präsentation: 15 Stunden

Empfehlungen

- Kenntnisse im Verilog Entwurf, z.B. aus Design digitaler Schaltkreise
- Kenntnisse im Entwurf analoger Schaltungen (Verstärkerschaltungen, Stabilitätsbetrachtungen), z.B. aus Design analoger Schaltkreise
- Kenntnisse im VHDL Entwurf, z.B. aus Hardware Modeling and Simulation
- Kenntnisse in Simulation digitaler Schaltungen, z.B. aus Hardware Modeling and Simulation
- Kenntnisse von Hardware Entwurfsprozessen und Algorithmen, z.B. aus Hardware-Synthese und -Optimierung

M

7.168 Modul: Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik [M-MACH-105479]

Verantwortung: Dr. Arndt Last
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102164	Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik	4 LP	Last

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Klausur, 60 Min.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Einblick in die reale, praktische Arbeit am Institut für Mikrostrukturtechnik.

Inhalt

Im Praktikum werden Versuche zu zehn Themen angeboten:

1. Heißprägen von Kunststoff-Mikrostrukturen
2. Mikrogalvanik
3. Röntgenoptik
4. UV-Lithographie
5. Fluidische Komponenten aus Polymerwerkstoffen am Beispiel eines Mischerbauteils
6. Additiver Prototypenbau von Mikrostrukturen
7. Einführung in SAW-Biosensoren
8. Lichtbeugung an Chrommasken
9. Rasterkraftmikroskopie
10. Zentrifugale Mikrofluidiken

Jeder Studierende wird während der Praktikumswoche zu fünf Versuchen eingeteilt.

Die Versuche werden an den realen Arbeitsplätzen am IMT durchgeführt und von IMT-Mitarbeitern betreut.

Anmerkungen

Das Praktikum findet in den Laboren des IMT am CN statt. Treffpunkt: Bau 307, Raum 322.

Teilnahmeanfragen an Frau Nowotny, marie.nowotny@kit.edu

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 20 h,

Selbststudium, Vorbereitung der fünf Versuche: 100 h,

Empfehlungen

Besuch mindestens einer der Vorlesungen Mikrosystemtechnik I oder II.

Lesen Sie die Unterlagen zum Praktikum (pdf-Datei)!

Lehr- und Lernformen

Praktikum, Selbststudium der Praktikumsunterlagen und angeleitete Versuche während des Praktikums.

Literatur

Menz, W., Mohr, J.: Mikrosystemtechnik für Ingenieure, VCH-Verlag, Weinheim, 1997

Unterlagen zum Praktikum (pdf-Datei).

M

7.169 Modul: Praktikum: Human-Centred Robotics [M-INFO-106646]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-113393	Praktikum: Human-Centred Robotics	6 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Die Studierenden lernen, komplexe wissenschaftliche Themengebiete zu verstehen, zu hinterfragen und veröffentlichte Resultate zu reproduzieren und zu überprüfen. Sie erlangen ein vertieftes Wissen und praktische Erfahrung im Bereich Bewegungserzeugung und Regelung mensch-zentrierter Roboter durch Bearbeitung einer speziellen Projektaufgabe. Sie erlernen außerdem, im Team zu planen, zu arbeiten und zu kommunizieren. Die Studierenden sind in der Lage, ihre Projektergebnisse in einer wissenschaftlichen Präsentation vorzustellen, die praktischen Ergebnisse zu demonstrieren und detaillierte Fragen dazu zu beantworten. Sie können außerdem ihre Projektergebnisse schriftlich mit Hilfe von Latex im Stil eines wissenschaftlichen Papers zusammenfassen und in den wissenschaftlichen Kontext einordnen.

Inhalt

Mensch-zentrierte Roboter sind Roboter, die direkt mit dem Menschen interagieren oder ihn bei seinen Bewegungen unterstützen. Dazu gehören humanoide Roboter, aber auch anziehbare Roboter (Exoskelette und Prothesen) oder externe physische Assistenzroboter. Im Rahmen dieses Praktikums lernen die Studierenden anhand eines individuellen Projektes mit Roboter-Hardware, theoretische Kenntnisse zu mensch-zentrierten Robotern zu implementieren und zur Lösung einer gegebenen Aufgabe einzusetzen.

Die Projekte können sich entweder auf die Entwicklung von Code für eine bestimmte Hardware oder auf die Entwicklung oder Modifizierung von Roboterhardware zusammen mit dem Basiscode konzentrieren. Die Studierenden lernen die Herausforderungen bei der Arbeit mit realer Roboterhardware im Vergleich zu Modellrechnungen sowie die Funktionsprinzipien und die praktische Implementierung von Sensoren und Aktoren kennen.

Anmerkungen

Begrenzte Anzahl von Projekten und Teilnehmern. Spezielle Projektthemen variieren jedes Semester und werden in einer Präsentation in der ersten Semesterwoche angekündigt.

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für diese Veranstaltung beträgt ca. 180 Stunden.

20h – Präsenzveranstaltungen (Kickoff, Treffen mit Betreuer und Vorträge)

130h - Bearbeitung eines individuellen Projekts

30h - Erstellung der Ausarbeitung und des Vortrags

Empfehlungen

Robotikkenntnisse (z.B. aus Vorlesung Robotik I und Fortsetzungen) sind sehr hilfreich.

M

7.170 Modul: Praktisches Machine Learning [M-ETIT-106673]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113426	Praktisches Machine Learning	6 LP	Heizmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt durch die Abgabe des wissenschaftlichen Aufsatzes sowie die Durchführung einer ca. 30-minütigen Präsentation des Teamprojekts.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden besitzen nach Absolvieren des Moduls fundiertes Wissen im Bereich Machine Learning.
- Sie haben fundierte Kenntnisse und Überblick über verschiedene Algorithmen und Verfahren im Bereich des Machine Learning.
- Studierende sind in der Lage, unterschiedliche Konzepte und Methoden des Machine Learning zu beschreiben und Zusammenhänge zwischen unterschiedlichen Algorithmen zu erkennen.
- Sie sind in der Lage, mit Spezialisten auf verwandten Disziplinen auf dem Gebiet maschinelles Lernen und künstlichen Intelligenz zu kommunizieren und Lösungsansätze für Aufgaben in diesem Bereich zu formulieren und zu bewerten.
- Studierende werden durch das semesterbegleitende Teamprojekt praktische Erfahrung im Bereich Machine Learning erlangen. Besonders profitieren die Studierenden am Ende des Semesters von wechselseitigem Feedback ihrer theoretischen Arbeiten.

Inhalt

In den letzten Jahren wurden im Bereich der künstlichen Intelligenz (KI) bemerkenswerte Fortschritte erzielt. Maschinelles Lernen (ML) ist eine Teildisziplin der KI, welche versucht, Techniken zu entwickeln, die Computer in die Lage versetzen, aus Daten zu lernen. Ziel von ML-Methoden ist es, das zugrunde liegende Modell für bestimmte Aufgaben zuverlässig zu abstrahieren.

In dieser Vorlesung werden die theoretischen Grundlagen sowie die grundlegenden Konzepte und Techniken des maschinellen Lernens behandelt, wobei der Fokus jedoch auf Problemlösung und praktischer Anwendung liegt. Die Vorlesung bietet die Möglichkeit, verschiedene ML-Algorithmen und ihre Anwendungen in verschiedenen Bereichen zu erkunden, darunter Computer Vision, Natural Language Processing und Data Mining.

Während der Vorlesung bekommen Sie die Möglichkeit, an verschiedenen Anwendungsaufgaben und einem Gruppenprojekt zu arbeiten, in dem Sie die erlernten Konzepte auf reale Datensätze anwenden. Sie lernen, wie Sie gängige Bibliotheken und Tools für ML wie Scikit-Learn, TensorFlow und Keras verwenden und auf reale Datensätze anwenden. Sie lernen auch, wie Sie die Leistung Ihrer Modelle bewerten und ihre Ergebnisse interpretieren können.

Der Vorlesungsstil wird eine Mischung aus Theorie und praktischen Anwendungen sein, wobei der Schwerpunkt auf Problemlösung und praktischem Experimentieren liegt. Der theoretische Teil der Vorlesung wird als Blockveranstaltung zu Beginn des Semesters (Anfang/Mitte April) angeboten. Anschließend haben die Studierenden die Möglichkeit, während des Semesters allein oder in Kleingruppen eine Fragestellung aus dem Bereich

des ML zu bearbeiten und ihre Ergebnisse in Form eines wissenschaftlichen Aufsatzes zu präsentieren.

Die Qualitätssicherung des Aufsatzes erfolgt durch einen gegenseitigen Peer-Review-Prozess, bei dem die Studierenden vom wechselseitigen Feedback sowohl in fachlicher Hinsicht als auch hinsichtlich der inhaltlichen Darstellung profitieren.

Das Modul behandelt die Grundlagen und Konzepte des Machine Learning. Es werden u.a. folgende Themen behandelt:

- Einführung in maschinelles Lernen und seine Anwendungen.
- Datenvorverarbeitung und Techniken der Feature-Engineering.
- Überwachte und unüberwachte Lernalgorithmen.
- Deep-Learning-Techniken wie Convolutional Neural Networks und Recurrent Neural Networks.
- Transfer-Learning und Tiny ML.
- Probabilistisches ML.
- Evaluationsmetriken für ML-Modelle.
- Hyperparameter-Tuning und Modellauswahltechniken.
- Interpretation der Ergebnisse von ML-Modellen.
- ... weitere interessante Themen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ergibt sich aus dem semesterbegleitenden Teamprojekt und der Präsentation des Teamprojektes. Der Gesamteindruck wird bewertet. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

- Besuch der Vorlesungen: ca. 21 Stunden
- Vor- und Nachbereitung der Vorlesung: ca. 42 Stunden
- Semesterbegleitendes Teamprojekt: ca. 60 Stunden
- Peer-Review der wissenschaftlichen Aufsätze und Präsentation des Teamprojekts: ca. 47 Stunden

Summe: ca. 170 Stunden (6 LP)

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse in Mathematik und in linearer Algebra (Matrizen, Vektoren, etc.) sowie grundlegende Python-Kenntnisse.

Lehr- und Lernformen

Blockvorlesung (2 SWS) und praktischer Teil (nach Vereinbarung im Rahmen von 2 SWS)

M

7.171 Modul: Praxis elektrischer Antriebe [M-ETIT-100394]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile		
T-ETIT-100711	Praxis elektrischer Antriebe	4 LP Doppelbauer

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung von 120 Minuten Dauer.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden verstehen die Funktion aller Komponenten moderner elektrischer Antriebssysteme. Sie verfügen über Detailwissen der grundlegenden elektrischen Maschinentypen und kennen die Funktion und das physikalische Verhalten von Lasten und weiteren Antriebskomponenten. Die Studierenden können elektrische Antriebssysteme für einen anwendungsspezifischen Einsatz unter Berücksichtigung aller Randbedingungen auslegen und ihr mechanisches sowie elektrisches Verhalten berechnen.

Inhalt

Die Vorlesung gliedert sich in folgende Bereiche

- Antriebssysteme
- Elektromotoren
- Übertragungselemente
- Antrieb und Last
- Anlauf, Bremsen, Positionieren
- Thermik und Schutz
- Drehzahlveränderbare Antriebe
- Elektromagnetische Verträglichkeit
- Kleinantriebe
- Geräusche
- Antriebe mit begrenzter Bewegung

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Anmerkungen

Verschiebung von SoSe nach WiSe, findet im WiSe24/25 und SoSe25 nicht statt.

Arbeitsaufwand

14x V + 7x Ü à 1,5 h = 31,5 h

14x Nachbereitung von V à 1 h = 14 h

6x Vorbereitung von U à 2 h = 12 h

Vorbereitung zur Prüfung = 50 h

Summe = 107,5 h (entspricht 4 LP)

Empfehlungen

Zum Verständnis des Moduls ist Grundlagenwissen im Bereich von elektrischen Maschinen empfehlenswert (erworben beispielsweise durch Besuch der Module "Elektrische Maschinen und Stromrichter")

M

7.172 Modul: Produktentstehung - Entwicklungsmethodik [M-MACH-102718]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: **Allgemeine Mechatronik**
Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch/Englisch	Level 4	Version 3
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	------------------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-109192	Methoden und Prozesse der PGE - Produktgenerationsentwicklung	6 LP	Albers, Burkardt, Matthesen

Erfolgskontrolle(n)

siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden können ...

- Produktentwicklung in Unternehmen einordnen und verschiedene Arten der Produktentwicklung unterscheiden.
- die für die Produktentwicklung relevanten Einflussfaktoren eines Marktes benennen.
- die zentralen Methoden und Prozessmodelle der Produktentwicklung benennen, vergleichen und diese auf die Entwicklung moderat komplexer technische Systeme anwenden.
- Problemlösungssystematiken erläutern und zugehörige Entwicklungsmethoden zuordnen.
- Produktprofile erläutern sowie darauf aufbauend geeignete Kreativitätstechniken zur Lösungsfindung/Ideenfindung unterscheiden und auswählen.
- Gestaltungsrichtlinien für den Entwurf technischer Systeme erörtern und auf die Entwicklung gering komplexer technischer Systeme anwenden.
- Qualitätssicherungsmethoden für frühe Produktentwicklungsphasen nennen, vergleichen, situationsspezifisch auswählen und diese auf moderat komplexe technische Systeme anwenden.
- Methoden der statistischen Versuchsplanung erläutern.
- Kostenentstehung und Kostenverantwortung im Konstruktionsprozess erläutern.

Inhalt

Grundlagen der Produktentwicklung: Grundbegriffe, Einordnung der Produktentwicklung in das industrielle Umfeld, Kostenentstehung/Kostenverantwortung

Konzeptentwicklung: Anforderungsliste/Abstraktion der Aufgabenstellung/ Kreativitätstechniken/ Bewertung und Auswahl von Lösungen

Entwerfen: Allgemein gültige Grundregeln der Gestaltung, Gestaltungsprinzipien als problemorientierte Hilfsmittel

Rationalisierung in der Produktentwicklung: Grundlagen des Entwicklungsmanagements, Simultaneous Engineering und integrierte Produktentwicklung, Baureihenentwicklung und Baukastensysteme

Qualitätssicherung in frühen Entwicklungsphasen: Methoden der Qualitätssicherung im Überblick, QFD, FMEA

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 3h = 45 h
 2. Vor-/Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 4,5 h = 67,5 h
 3. Präsenzzeit Übung: 4 * 1,5h = 6 h
 4. Vor-/Nachbereitungszeit Übung: 4 * 3 h = 12 h
 5. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 49,5 h
- Insgesamt: 180 h = 6 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Übung

Literatur

Vorlesungsunterlagen

Pahl, Beitz: Konstruktionslehre, Springer-Verlag 1997

Hering, Triemel, Blank: Qualitätssicherung für Ingenieure; VDI-Verlag,1993

M

7.173 Modul: Produktionstechnisches Labor [M-MACH-102711]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Barbara Deml
Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Prof. Dr.-Ing. Volker Schulze

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Arbeitswissenschaft und Betriebsorganisation
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik

Bestandteil von: **Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Praktika)**
Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105346	Produktionstechnisches Labor	4 LP	Deml, Fleischer, Furmans, Ovtcharova

Erfolgskontrolle(n)

Eine Erfolgskontrolle (unbenotet) muss stattfinden und kann schriftlich, mündlich oder anderer Art sein.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden erwerben im anwendungsorientierten Produktionstechnischen Laborpraktikum breite und fundierte Kenntnisse der Prinzipien, Methoden und Werkzeuge der Produktionstechnik, um komplexe Produktionssysteme hinsichtlich Fragestellungen von Fertigungs- und Verfahrenstechnik, Förder- und Handhabungstechnik, Informationstechnik sowie Arbeitsorganisation und Produktionsmanagement bewerten und gestalten zu können. Die Studierenden können nach Abschluss des Labors insbesondere

- vorgegebene Planungs- und Auslegungsprobleme aus den genannten Bereichen lösen,
- die Prozesse auf der Fabrik-, Produktions- und Prozessebene beurteilen und gestalten,
- die Produktion eines Unternehmens der Stückgüterindustrie grundlegend planen, steuern und bewerten,
- die IT-Architektur in einem produzierenden Unternehmen konzipieren und beurteilen,
- die geeignete Förder-, Lager- und Kommissioniertechnik für eine Produktion konzipieren und bewerten,
- Teilefertigung und Montage bezüglich der Abläufe und der Arbeitsplätze auslegen und evaluieren.

Inhalt

Das Produktionstechnische Labor (PTL) ist eine gemeinsame Veranstaltung der Institute wbk, IFL, IMI und ifab:

1. Rechnergestützte Produktentwicklung (IMI)
2. Rechnerkommunikation in der Fabrik (IMI)
3. Teilefertigung mit CNC Maschinen (wbk)
4. Ablaufsteuerungen von Fertigungsanlagen (wbk)
5. Automatisierte Montage (wbk)
6. Optische Identifikation in Produktion und Logistik (IFL)
7. RFID-Identifikationssysteme im automatisierten Fabrikbetrieb (IFL)
8. Lager- und Kommissioniertechnik (IFL)
9. Gestaltung von Bildschirmarbeitsplätzen (ifab)
10. Zeitwirtschaft (ifab)
11. Durchführung einer Arbeitsplatzgestaltung (ifab)

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 20 h

Selbststudium: 100 h

Lehr- und Lernformen

Seminar

Literatur

Das Skript und Literaturhinweise stehen auf ILIAS zum Download zur Verfügung.

M

7.174 Modul: Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen [M-ETIT-104475]

Verantwortung: Dr.-Ing. Manfred Nolle
Prof. Dr.-Ing. Eric Sax

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-109148	Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen	4 LP	Nolle

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von ca. 90 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden verfügen über grundlegende Kenntnisse aller im Projektmanagement wichtigen Begriffe, Methoden und Prozesse, die in den verschiedenen Phasen eines Projekts zur Anwendung kommen. Die Studierenden können in internationalen Projekten zur Entwicklung von technischen Systemen im Projektmanagement konstruktiv mitarbeiten und sind befähigt, auch kleinere Projekte selbst zu leiten sowie ein Projektteam zu führen. Sie kennen die spezifischen Anforderungen überall dort, wo Produkt-Sicherheit ein wesentliches Merkmal ist. Als Projektleiter:in wissen die Studierenden, worauf es dabei ankommt, ohne selbst Experte in technischen Belangen zu sein.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt:

1. Begriffe und grundlegende Kenntnisse des Projektmanagements (PM)
2. Aufteilung der Durchführung von Projekten in Phasen mit den jeweiligen Aufgaben, Methoden und Prozessen des PMs einerseits und der Projektrealisierung andererseits
3. Kenntnis unterschiedlicher Vorgehensmodelle bei der Projektrealisierung wie planbasiert, agil und hybrid sowie die Umsetzung spezifischer Vorgaben, die bei Produkten für sicherheitskritischen Anwendungen für eine Zertifizierung zwingend zu befolgen sind
4. Kenntnis und Anwendung der typischen Prozesse wie
 - Planung / Steuerung
 - Organisation / Teambildung / Führung
 - Anforderungsmanagement
 - Änderungs- und Konfigurationsmanagement
 - Risiko- (& Chancen-) Management
 - Stakeholdermanagement
 - Qualitätsmanagement
 - Vertrags- & Nachforderungsmanagement

mit Hinweisen zu den spezifischen Herausforderung bzgl. Sicherheit

1. Kenntnis der Anforderungen aus dem Projektumfeld innerhalb und außerhalb der das Projekt initiiierenden Organisation (Normen, Standards, Prozesse, Zulassungen etc.)
2. eine Einführung in soziale Kompetenzen wie Teambildung, Führung eines Projektteams, Kommunikation, Konfliktmanagement etc.
3. kulturellen Unterschiede und daraus resultierende Herausforderungen bei internationalen Vorhaben allgemein.

Beispielhaft dargestellt und erläutert für die Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen.

Übungen, in denen die erworbenen Kenntnisse angewandt und vertieft werden:

1. durch Abfragen und Wiederholen der vermittelten Kenntnisse
2. mit der Durchführung kleinerer Projekte
3. mit Planspielen und Fallbeispielen

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Präsenzzeit in Vorlesungen, Übungen: 45h
2. Vor-/Nachbereitung der selbigen: 30h
3. Klausurvorbereitung und -teilnahme: 45h

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse im Hardware- und Softwareentwurf sind hilfreich.

Lehr- und Lernformen

- Lehrveranstaltung: „Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen“
- Übung: „Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen“
- Prüfungsveranstaltung: „Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen“

M**7.175 Modul: Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software) [M-INFO-102224]**

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein
Prof. Dr.-Ing. Thomas Längle

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-104545	Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software)	6 LP	Hein, Längle

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-INFO-102522 - Roboterpraktikum](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Das Modul [M-INFO-102230 - Projektpraktikum Robotik und Automation II \(Hardware\)](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden können eine praktische Aufgabenstellung aus dem Bereich der technischen Informatik selbständig und eigenverantwortlichen lösen
- Die Studierenden besitzen praktische Fertigkeiten im Umgang mit Hard- und Software auf dem Gebiet der eingebetteten Systeme, Mess- und Regelungstechnik, Robotik
- Die Studierenden können zur Lösung des Problems benötigte Hard- und Software spezifizieren und implementieren
- Die Studierenden wenden Grundlagenkenntnisse auf eine Problemstellung an und entwickeln Lösungsstrategien
- Die Studierenden sind in der Lage, eine Aufgabenstellung alleine oder im Team zu lösen
- Die Studierenden besitzen Kenntnisse über die Phasen eines Projekts, Zeit- und Ressourcenmanagement
- Die Studierenden sind sicher im Umgang mit Software-Entwicklungswerkzeugen, Quellcodeverwaltung und Dokumentation
- Die Studierenden können einen Abschlussbericht zu einem Entwicklungsprojekt verfassen
- Die Studierenden können komplexe technische Inhalte in einer Präsentation vermitteln

Inhalt

Beim Projektpraktikum Robotik und Automation I wird eine unbearbeitete Aufgabenstellung am Institut eigenständig bearbeitet, d.h. es gibt keine Musterlösung; vielmehr müssen selbständig Lösungsansätze entwickelt und ausprobiert werden. Somit bietet das Projektpraktikum Robotik und Automation I die Möglichkeit, Kenntnisse und Fähigkeiten in verschiedenen Teilgebieten der Robotik, Automatisierung und Embedded Systems zu erwerben sowie diese experimentell an realen Systemen umzusetzen. Das Praktikum ist auf Studenten der Informatik sowie der Ingenieur- und Naturwissenschaften zugeschnitten.

Das Projektpraktikum Robotik und Automation I hat seinen Schwerpunkt bei softwaretechnischen Aufgabenstellungen und umfasst die folgenden Themenbereiche, aus denen eine Aufgabenstellung ausgewählt werden kann:

- Bildverarbeitung / Machine Vision
- Robot Learning
- Roboterprogrammierung und Bahnplanung
- Sichere Mensch-Roboter-Kollaboration
- Simulation und Modellierung
- Softwareentwicklung für Embedded Systems

Die Themen des Praktikums orientieren sich an aktuellen Forschungsprojekten des Instituts; die genauen Aufgabenstellungen werden zu Beginn des Semesters auf der Website des IPR vorgestellt. Da viele Projekte mit Industriepartnern durchgeführt werden, besteht in diesem Praktikum die Möglichkeit, praxisbezogene Aufgabenstellungen auf dem Stand der Forschung zu bearbeiten.

Arbeitsaufwand

(4 SWS + 2 x 4 SWS) x 15 = 180 h/30 = 6 ECTS

Empfehlungen

- Grundlegende Kenntnisse in einer Programmiersprache (C++, Python oder Java) werden vorausgesetzt.
- Besuch der Vorlesung Robotik I.

M

7.176 Modul: Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware) [M-INFO-102230]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein
Prof. Dr.-Ing. Thomas Längle

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-104552	Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware)	6 LP	Hein, Längle

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-INFO-102522 - Roboterpraktikum](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Das Modul [M-INFO-102224 - Projektpraktikum Robotik und Automation I \(Software\)](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden können eine praktische Aufgabenstellung aus dem Bereich der technischen Informatik selbständig und eigenverantwortlichen lösen
- Die Studierenden besitzen praktische Fertigkeiten im Umgang mit Hard- und Software auf dem Gebiet der eingebetteten Systeme, Mess- und Regelungstechnik, Robotik
- Die Studierenden können zur Lösung des Problems benötigte Hard- und Software spezifizieren und implementieren
- Die Studierenden wenden Grundlagenkenntnisse auf eine Problemstellung an und entwickeln Lösungsstrategien
- Die Studierenden sind in der Lage, eine Aufgabenstellung alleine oder im Team zu lösen
- Die Studierenden besitzen Kenntnisse über die Phasen eines Projekts, Zeit- und Ressourcenmanagement
- Die Studierenden sind sicher im Umgang mit Software-Entwicklungswerkzeugen, Quellcodeverwaltung und Dokumentation
- Die Studierenden können einen Abschlussbericht zu einem Entwicklungsprojekt verfassen
- Die Studierenden können komplexe technische Inhalte in einer Präsentation vermitteln

Inhalt

Beim Projektpraktikum Robotik und Automation II wird eine unbearbeitete Aufgabenstellung am Institut eigenständig bearbeitet, d.h. es gibt keine Musterlösung; vielmehr müssen selbständig Lösungsansätze entwickelt und ausprobiert werden. Somit bietet das Projektpraktikum Robotik und Automation II die Möglichkeit, Kenntnisse und Fähigkeiten in verschiedenen Teilgebieten der Robotik, Automatisierung und Embedded Systems zu erwerben sowie diese experimentell an realen Systemen umzusetzen. Das Praktikum ist auf Studenten der Informatik sowie der Ingenieur- und Naturwissenschaften zugeschnitten.

Das Projektpraktikum Robotik und Automation II hat seinen Schwerpunkt bei hardwareorientierten Aufgabenstellungen und umfasst u.a. die folgenden Themenbereiche, aus denen eine Aufgabenstellung ausgewählt werden kann:

- Aktoren
- Elektronische Schaltungen
- Embedded Systems
- Konstruktion
- Sensorik

Die Themen des Praktikums orientieren sich an aktuellen Forschungsprojekten des Instituts; die genauen Aufgabenstellungen werden zu Beginn des Semesters auf der Website des IPR vorgestellt. Da viele Projekte mit Industriepartnern durchgeführt werden, besteht in diesem Praktikum die Möglichkeit, praxisbezogene Aufgabenstellungen auf dem Stand der Forschung zu bearbeiten.

Arbeitsaufwand

$(4 \text{ SWS} + 2 \times 4 \text{ SWS}) \times 15 = 180 \text{ h} / 30 = 6 \text{ ECTS}$

Empfehlungen

- Je nach Art der Aufgabenstellung werden Programmierkenntnisse (C++, Python oder Java) und/oder Kenntnisse im Umgang mit Matlab/Simulink vorausgesetzt.
- Besuch der Vorlesung Robotik I.

M

7.177 Modul: Projektpraktikum: Humanoide Roboter [M-INFO-105792]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-INFO-111590	Projektpraktikum: Humanoide Roboter	6 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Studierende können eine komplexe Problemstellung der humanoiden Robotik alleine oder in einem kleinen Team eigenständig verstehen, gliedern, analysieren und mit bestehenden Programmierkenntnissen lösen.
- Studierende können komplexe technische Inhalte in einer Präsentation vermitteln.

Inhalt

In diesem Praktikum wird eine Aufgabenstellung alleine oder in kleinen Teams mit bis zu 3 Studierenden bearbeitet. Hierbei werden Fragestellungen der humanoiden Robotik behandelt, wie beispielsweise semantische Szeneninterpretation, aktive Perzeption, Planung von Greif- und Manipulationsaufgaben, Aktionsrepräsentation mit Bewegungsprimitiven, und Programmieren durch Vormachen.

Die Projektarbeit (alleine oder in Gruppen) findet weitestgehend selbstständig statt, wird aber durch wissenschaftliche Mitarbeiter und Mitarbeiterinnen fachlich unterstützt. Am Ende des Praktikums ist die geleistete Arbeit zu dokumentieren und in einem wissenschaftlichen Vortrag zu präsentieren.

Anmerkungen

- Praktikumstermine sind jeweils nach Vereinbarung mit dem/der betreuenden Mitarbeiter/in.
- Die Vertiefung des bearbeiteten Themengebietes als Masterarbeit ist prinzipiell möglich.
- Die Teilnehmerzahl des Praktikums ist grundsätzlich **beschränkt** und variiert mit der Anzahl an verfügbaren Forschungsprojekten am Institut.

Arbeitsaufwand

Praktikum mit 4 SWS, 6 LP.

6 LP entspricht ca. 180h, davon

ca. 10h Präsenzzeit in Praktikumsbesprechungen

ca. 10h Vor- und Nachbereitung derselben

ca. 150h Selbststudium zur Bearbeitung des Themas

ca. 10h Vorbereitung und Halten eines wissenschaftlichen Vortrags

Empfehlungen

- Sehr gute Programmierkenntnisse in wenigstens einer höheren Programmiersprache sind stark empfohlen.
- Besuch der Vorlesungen Robotik 1, Robotik 2, Robotik 3, sowie dem Roboterpraktikum sind empfehlenswert.
- Projekt-spezifische Empfehlungen (Kenntnisse in C++, Python, ...) werden in den einzelnen Projektbeschreibungen angekündigt

M

7.178 Modul: Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme [M-INFO-105958]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
8	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-112104	Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme	8 LP	Fennel, Hanebeck

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

In diesem Praktikum werden in Gruppen von jeweils zwei bis drei Studenten Soft- und/oder Hardware-Projekte bearbeitet. Ziel ist das Erlernen und Vertiefen folgender Fähigkeiten:
 Umsetzung theoretischer Methoden in reale Systeme,
 Erstellung von technischer Spezifikationen / wissenschaftliches Arbeiten,
 Projekt- und Zeitmanagement,
 Entwicklung von Lösungsstrategien im Team,
 Präsentation von Ergebnissen (in Poster- und Folienvorträgen sowie einem Abschlussbericht).

Inhalt

Dieses Praktikum bietet die Möglichkeit, einen Einblick in aktuelle Forschungsthemen des ISAS zu erhalten. Die zu bearbeitenden Projekte stammen aus den Bereichen Extended Reality, Robotik, Zustandsschätzung sowie Mess- und Regelungssysteme. Die konkreten Aufgabenstellungen orientieren sich an den aktuellen Forschungsarbeiten im jeweiligen Gebiet. Aktuelle und bereits bearbeitete Projekte sind unter folgendem Link verfügbar:
<http://isas.iar.kit.edu/Praktikum>

Arbeitsaufwand

240 Stunden

M

7.179 Modul: ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor [M-MACH-105418]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-106738	ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor	4 LP	Albers, Düser

Erfolgskontrolle(n)

Studienleistung: Abschlussbericht

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Der/die Studierende

- kann Problemstellungen der Produktentwicklung inkl. ihrer Teilaspekte (Markt, Technologie, Produkt) modellieren.
- kann systematisch Versuche zur Validierung von Produktmodellen planen, durchführen und die Ergebnisse zielgerichtet interpretieren.
- kann Entwicklungsmethoden situationsspezifisch auswählen und auf realitätsnahe Aufgabenstellungen adaptieren.

Inhalt

Die Lehrveranstaltung ProVIL wird als Innovationsprojekt mit 4 Phasen und einer realitätsnahen Aufgabenstellung durchgeführt. Die Studierenden entwickeln unter Einsatz modernster Hard- und Software eigene Produktkonzepte im Team und führen dazu folgende Aktivitäten durch:

- Analyse des bestehenden Marktes und des Umfeldes eines Produktbereichs
- Durchführen und Anwenden von Kreativitätsmethoden und Problemlösungstechniken
- Modellierung von Kunden- und Anwendernutzen als Produktprofile
- Validierung von Produktprofilen für Zielkundenmärkte
- Generierung von Lösungsideen zur technischen Umsetzung der Produktprofile
- Visualisierung von User Stories anhand von Produktvideos
- Umsetzung der ausgewählten Ideen in Funktionsprototypen und Mock-Ups
- Evaluierung der Funktionsprototypen durch Planung, Durchführung, Auswertung und Interpretation geeigneter Versuche
- Präsentation der Prototypen in einer Abschlussveranstaltung

Anmerkungen

keine

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Kickoffs, Workshops: 18 h
 2. Präsenzzeit Pre-Milestones, Milestones: 18 h
 3. Projektarbeit: 84 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

Empfehlungen

keine

Lehr- und Lernformen

- Vermittlung von Wissen in Vorlesungen und Workshops als Blockveranstaltungen
- Projektarbeit in Kleinteams
- **Präsentation** der Prototypen in einer **Abschlussveranstaltung**

Literatur

keine

M

7.180 Modul: Qualitätsmanagement [M-MACH-105332]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Gisela Lanza
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102107	Qualitätsmanagement	4 LP	Lanza

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (60 min)

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- sind fähig, die vorgestellten Inhalte zu erläutern.
- sind in der Lage, die wesentlichen Qualitätsphilosophien zu erläutern und voneinander abzugrenzen.
- können die im Modul erlernten Werkzeuge und Methoden des QM auf neue Problemstellungen aus dem Kontext der Vorlesung anwenden.
- sind in der Lage, die Eignung der erlernten Methoden, Verfahren und Techniken für eine bestimmte Problemstellung zu analysieren und zu beurteilen.

Inhalt

Auf Basis der Qualitätsphilosophien Total Quality Management (TQM) und Six-Sigma wird in dem Modul speziell auf die Bedürfnisse eines modernen Qualitätsmanagements eingegangen. In diesem Rahmen werden intensiv der Prozessgedanke in einer modernen Unternehmung und die prozessspezifischen Einsatzgebiete von Qualitätssicherungsmöglichkeiten vorgestellt. Präventive sowie nicht-präventive Qualitätsmanagementmethoden, die heute in der betrieblichen Praxis Stand der Technik sind, sind Inhalt des Moduls. Die Verwendung geeigneter Messtechniken in der Produktionstechnik (Fertigungsmesstechnik) sowie ihre möglichen Integrationsgrade im Produktionssystem werden diskutiert. Der Einsatz geeigneter statistischer Methoden zur Datenanalyse und ihrer modernen Erweiterung um Methoden der künstlichen Intelligenz wird beleuchtet. Abgerundet werden die Inhalte durch die Vorstellung von rechtlichen Aspekten im Qualitätsbereich.

Inhaltliche Schwerpunkte des Moduls:

- Der Begriff "Qualität"
- Total Quality Management (TQM)
- Six-Sigma und universelle Methoden im DMAIC-Zyklus
- QM in frühen Produktphasen – Ermittlung und Umsetzung des Kundenbedarfs
- QM in der Produktentwicklung
- Fertigungsmesstechnik
- QM in der Produktion - Statistische Methoden
- Künstliche Intelligenz und Machine Learning im Qualitätsmanagement
- Betriebsverhalten und Zuverlässigkeit
- Rechtliche Aspekte im QM

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 15 * 2 h = 30 h
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 * 3 h = 45 h
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 45 h
- Insgesamt: 120 h = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.181 Modul: Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen [M-MACH-106662]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Tobias Düser Dr.-Ing. Thomas Schneider
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111888	Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen	4 LP	Schneider

Erfolgskontrolle(n)

siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Kompetenzerwerb in innovativer Geschäftsmodellentwicklung: Die Studierenden erwerben die Fähigkeit, ihre Kenntnisse in der Produktentwicklung in die Entwicklung innovativer Geschäftsmodelle zu integrieren.
- Verständnis für die Verbindung von Geschäftsmodellen und globalen Herausforderungen: Die Studierenden lernen, die Zusammenhänge zwischen Geschäftsmodellen und aktuellen globalen Herausforderungen wie Wettbewerbsdruck, Dekarbonisierung und Datensouveränität zu verstehen und zu beschreiben.
- Erarbeitung technischer Grundlagen für Servitization-Geschäftsmodelle: Die Studierenden erarbeiten die notwendigen technischen Voraussetzungen für die Entwicklung und Einführung unterschiedlicher Servitization-Geschäftsmodelle.
- Fähigkeit zum Aufbau industrieller Ökosysteme: Die Studierenden lernen, die Grundlagen für den Aufbau von industriellen Ökosystemen innerhalb von Geschäftsmodellen zu entwickeln und darzustellen.

Inhalt

- Integration von Produkt-Service-Systemen: Fokus auf die Gestaltung des Wandels zu nutzerorientierten Produkt-Service-Systemen in den kommenden Jahrzehnten.
- Fallstudie von TRUMPF Werkzeugmaschinen: Diskussion und Analyse des ersten industriellen Pay-per-Part Geschäftsmodells.
- Teamarbeit und Ideenexploration: Studierende arbeiten in Teams, um weitere Ideen zu erforschen und zu entwickeln.
- Praxisorientierter Workshop: Abschluss der Vorlesung mit einem Workshop zur Produkteinführung in europäischen Märkten, der praktische Anwendung des Gelernten ermöglicht.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Anmerkungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Stunden, davon 30h Präsenz

Empfehlungen

Keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Workshop und Exkursion

Literatur

Keine

Grundlage für

Keine

M

7.182 Modul: Regelung leistungselektronischer Systeme [M-ETIT-105915]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Andreas Liske**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-111897	Regelung leistungselektronischer Systeme	6 LP	Liske

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 30 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage, PI-Regler für Kaskadenregelungen in den typischen Anwendungen leistungselektronischer Systeme (Strom-, Spannungs-, Drehmoment- und Drehzahlregelkreise) auszulegen. Sie kennen Standardauslegungsmethoden (Betragsoptimum, symmetrisches Optimum) sowie das Frequenzkennlinienverfahren. Sie wissen um die Notwendigkeit von Erweiterungen des Regelkreises wie Vorsteuerung, Störgrößenaufschaltung und Anti-Windup-Maßnahmen. Sie kennen die gängigen Methoden zur Modellbildung von leistungselektronischen Systemen, sowie von Gleichstrommaschine und Drehstrommaschinen. Die Studierenden kennen die Raumzeigerdarstellung und deren Anwendung in der Regelung von Umrichtern in Drehstromnetzen, sowie von Synchron- und Asynchronmaschinen. Sie beherrschen die Regelverfahren der rotorflussorientierten Regelung und kennen die üblichen Methoden zur Betriebsführung von Drehstrommaschinen (Feldschwächung, MTPA).

Inhalt

Leistungselektronische Schaltungen durchdringen zunehmend alle Anwendungsbereiche der elektrischen Energietechnik. Dies reicht von der notwendigen Umformung der elektrischen Energie von dezentralen, regenerativen Energiequellen, über die Energieversorgungsnetze bis hin zu den Energieverbrauchern, wie beispielsweise die elektrische Antriebstechnik.

Qualitätssteigerung, Zuverlässigkeit und Energieeffizienz dieser leistungselektronischen Systeme werden maßgeblich durch eine schnelle, präzise und der Last angepassten Steuerung der elektrischen Energie erzielt.

In der Vorlesung werden die Regelverfahren vorgestellt, die eine Regelung von Strom, Spannung, Drehzahl- oder Drehmoment ermöglichen. Die Anwendung der Verfahren und ihre Wirkung auf das Systemverhalten werden anhand von technisch relevanten Lösungen aus der Praxis besprochen. Hierbei dienen einphasige DC/DC-Steller, dreiphasige „Active Front End“, sowie Antriebslösungen mit Gleichstrommaschine, Synchronmaschine und Asynchronmaschine als praktische Lehrbeispiele.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

56h = 21x V + 7x Ü à 2h

21h = 21x Nachbereitung von V à 1 h

12h = 6x Vorbereitung von Ü à 2 h

80h = Vorbereitung zur Prüfung

Summe = 169h = (entspricht 6 LP)

M

7.183 Modul: Regelung linearer Mehrgrößensysteme [M-ETIT-100374]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Allgemeine Mechatronik](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100666	Regelung linearer Mehrgrößensysteme	6 LP	Kluwe

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung (120 Minuten) über die Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden haben zunächst grundlegende Kenntnisse über die verschiedenen Beschreibungsformen linearer Mehrgrößensysteme in Frequenz- und Zeitbereich mit sowohl zeitkontinuierlichen als auch zeitdiskreten Modellen erworben.
- Insbesondere sind sie in der Lage, Mehrgrößensysteme im Zustandsraum je nach Anforderungen auf unterschiedliche Normalformen zu transformieren.
- Die Studierenden haben ein Verständnis über fundamentale Eigenschaften wie z.B. Stabilität, Trajektorienverläufe, Steuer- und Beobachtbarkeit sowie Pol-/Nullstellenkonfiguration erlangt und können die Systeme entsprechend analysieren.
- Sie beherrschen die grundlegenden Prinzipien zur Regelung linearer Mehrgrößensysteme sowohl im Frequenzbereich (Serienentkopplung) als auch im Zeitbereich (Polvorgabe mit Vorfilter)
- Konkret kennen die Studierenden die Entwurfsverfahren Modale Regelung, Entkopplungsregelung im Zeitbereich und die Vollständige Modale Synthese.
- Sie sind vertraut mit dem Problem der Zustandsgrößenermittlung durch Zustandsbeobachter und dem Entwurf vollständiger und reduzierter Beobachter.
- Die Studierenden sind in der Lage, bei Bedarf auch weiterführende Konzepte wie Ausgangsrückführungen und Dynamische Regler einzusetzen zu können.
- Sie können weiterhin der Problematik hoher Modellordnungen im Zustandsraum durch eine Ordnungsreduktion auf Basis der Dominanzanalyse begegnen.

Inhalt

Ziel ist die Vermittlung von grundlegenden und weiterführenden Methoden zur Behandlung linearer Mehrgrößensysteme, wobei der Schwerpunkt in der Betrachtung im Zustandsraum liegt. Dadurch wird den Studierenden eine Modellform nahegebracht, die modernere und insbesondere nichtlineare Verfahren zulässt. Zum einen liefert das Modul dabei einen umfassenden Überblick über die wichtigsten Aspekte bei der variablen Beschreibung der Systeme und der Analyse ihrer charakteristischen Eigenschaften. Zum anderen werden alle Facetten der Synthese von Regelungen für Anfangs- und Dauerstörungen und hierzu häufig erforderlichen Beobachtern vermittelt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen

1. Präsenzzeit in Vorlesung/Übung (3+1 SWS: 60h = 2 LP)
2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung/Übung (90h = 3 LP)
3. Vorbereitung/Präsenzzeit schriftliche Prüfung (30h = 1 LP)

Empfehlungen

Zum tieferen Verständnis sind unbedingt Grundlagenkenntnisse zur Systemdynamik und Regelungstechnik erforderlich, wie sie etwa im ETIT-Bachelor-Modul „Systemdynamik und Regelungstechnik“ M-ETIT-102181 vermittelt werden.

M

7.184 Modul: Reinforcement Learning [M-INFO-105623]

- Verantwortung:** TT-Prof. Dr. Rudolf Lioutikov
Prof. Dr. Gerhard Neumann
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik
- Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-INFO-111255	Reinforcement Learning	6 LP	Lioutikov, Neumann

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

- Students are able to understand the RL problem and challenges.
- Students can differentiate between different RL algorithm and understand their underlying theory
- Students will know the mathematical tools necessary to understand RL algorithms
- Students can implement RL algorithms for various tasks
- Students understand current research questions in RL

Inhalt

Reinforcement Learning (RL) is a sub-field of machine learning in which an artificial agent has to interact with its environment and learn how to improve its behaviour by trial and error. For doing so, the agent is provided with an evaluative feedback signal, called reward, that he perceives for each action performed in its environment. RL is one of the hardest machine learning problems, as, in contrast to standard supervised learning, we do not know the targets (i.e. the optimal actions) for our inputs (i.e. the state of the environment) and we also need to consider the long-term effects of the agent's actions on the state of the environment. Due to recent successes, RL has gained a lot of popularity with applications in robotics, automation, health care, trading and finance, natural language processing, autonomous driving and computer games. This lecture will introduce the concepts and theory of RL and review current state of the art methods with a particular focus on RL applications in robotics. An exemplary list of topics is given below:

- Primer in Machine Learning and Deep Learning
- Supervised Learning of Behaviour
- Introduction in Reinforcement Learning
- Dynamic Programming
- Value Based Methods
- Policy Optimization and Trust Regions
- Episodic Reinforcement Learning and Skill Learning
- Bayesian Optimization
- Variational Inference, Max-Entropy RL and Versatility
- Model-based Reinforcement Learning
- Offline Reinforcement Learning
- Inverse Reinforcement Learning
- Hierarchical Reinforcement Learning
- Exploration and Artificial Curiosity
- Meta Reinforcement Learning

Arbeitsaufwand

Approximately 180 hours, divided into:

- 45 hours of lecture attendance
- 15 hours of exercise attendance
- 90 hours of post-processing and working on exercise sheets
- 30 hours of exam preparation.

Empfehlungen

- Students should be familiar with the content of the "Foundations of Artificial Intelligence" lecture.
- Good Python knowledge is required.
- Good mathematical background knowledge is required.

M

7.185 Modul: Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics [M-WIWI-100500]

Verantwortung: Prof. Dr. Russell McKenna
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 3
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-WIWI-100806	Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics	4 LP	Jochem

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (nach §4 (2), 1 SPO).

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Der/die Studierende

- versteht die Motivation und globale Zusammenhänge für Erneuerbare Energieressourcen,
- besitzt detaillierte Kenntnisse zu den verschiedenen Erneuerbaren Ressourcen und Techniken, sowie ihren Potenzialen,
- versteht die systemische Zusammenhänge und Wechselwirkung die aus eines erhöhten Anteils erneuerbarer Stromerzeugung resultieren,
- versteht die wesentliche wirtschaftliche Aspekte der Erneuerbaren Energien, inklusive Stromgestehungskosten, politische Förderung, und Vermarktung von Erneuerbaren Strom,
- ist in der Lage, diese Technologien zu charakterisieren und ggf. zu berechnen.

Inhalt

1. Allgemeine Einleitung: Motivation, Globaler Stand
2. Grundlagen der Erneuerbaren Energien: Energiebilanz der Erde, Potenzialbegriffe
3. Wasser
4. Wind
5. Sonne
6. Biomasse
7. Erdwärme
8. Sonstige erneuerbare Energien
9. Förderung erneuerbarer Energien
10. Wechselwirkungen im Systemkontext
11. Ausflug zum Energieberg in Mühlburg

Arbeitsaufwand

Gesamtaufwand bei 3,5 Leistungspunkten: ca. 105 Stunden

Präsenzzeit: 30 Stunden

Selbststudium: 75 Stunden

Literatur**Weiterführende Literatur:**

- Kaltschmitt, M., 2006, Erneuerbare Energien : Systemtechnik, Wirtschaftlichkeit, Umweltaspekte, aktualisierte, korrigierte und ergänzte Auflage Berlin, Heidelberg : Springer-Verlag Berlin Heidelberg.
- Kaltschmitt, M., Streicher, W., Wiese, A. (eds.), 2007, Renewable Energy: Technology, Economics and Environment, Springer, Heidelberg.
- Quaschnig, V., 2010, Erneuerbare Energien und Klimaschutz : Hintergründe - Techniken - Anlagenplanung – Wirtschaftlichkeit München : Hanser, Ill.2., aktualis. Aufl.
- Harvey, D., 2010, Energy and the New Reality 2: Carbon-Free Energy Supply, Eathscan, London/Washington.
- Boyle, G. (ed.), 2004, Renewable Energy: Power for a Sustainable Future, 2ndEdition, Open University Press, Oxford.

M

7.186 Modul: Roboterpraktikum [M-INFO-102522]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte
6

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Englisch

Level
4

Version
3

Pflichtbestandteile			
T-INFO-105107	Roboterpraktikum	6 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

See partial Achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial Achievements (Teilleistung)

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-INFO-102224 - Projektpraktikum Robotik und Automation I \(Software\)](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Das Modul [M-INFO-102230 - Projektpraktikum Robotik und Automation II \(Hardware\)](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

The student knows concrete solutions for different problems in robotics. He/she uses methods of inverse kinematics, grasp and motion planning, and visual perception. The student can implement solutions in the programming languages C++ and Python with the help of suitable software frameworks.

Inhalt

The practical course is offered as an accompanying course to the lectures Robotics I-III. Every week, a small team of students will work on solving a given robotics problem. The list of topics includes robot modeling and simulation, inverse kinematics, robot programming via state charts, collision-free motion planning, grasp planning, robot vision and robot learning.

Arbeitsaufwand

Practical course with 4 SWS, 6 LP
 6 LP corresponds to 180 hours, including
 2 hours introductory event
 18 hours initial familiarization with the software framework
 120 hours group work
 40 hours attendance time

Empfehlungen

Attending the lectures Robotics I – Introduction to Robotics, Robotics II: Humanoid Robotics, Robotics III - Sensors and Perception in Robotics and Mechano-Informatics and Robotics is recommended.

M

7.187 Modul: Robotik I - Einführung in die Robotik [M-INFO-100893]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#) (EV bis 30.09.2025)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Pflichtbestandteil\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#) (EV bis 30.09.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	3

Pflichtbestandteile			
T-INFO-108014	Robotik I - Einführung in die Robotik	6 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Studierende sind in der Lage, die vorgestellten Konzepte auf einfache und realistische Aufgaben aus der Robotik anzuwenden. Dazu zählt die Beherrschung und Herleitung der für die Robotermodellierung relevanten mathematischen Konzepte. Weiterhin beherrschen Studierende die kinematische und dynamische Modellierung von Robotersystemen, sowie die Modellierung und den Entwurf einfacher Regler. Die Studierenden kennen die algorithmischen Grundlagen der Bewegungs- und Greifplanung und können diese Algorithmen auf Problemstellungen der Robotik anwenden. Sie kennen Algorithmen aus dem Bereich der Bildverarbeitung und sind in der Lage, diese auf Problemstellungen der Robotik anzuwenden. Sie können Aufgabenstellungen als symbolisches Planungsproblem modellieren und lösen. Die Studierenden besitzen Kenntnisse über intuitive Programmierverfahren für Roboter und kennen Verfahren zum Programmieren und Lernen durch Vormachen.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt einen Überblick über die Grundlagen der Robotik am Beispiel von Industrierobotern, Service-Robotern und autonomen humanoiden Robotern. Dabei wird ein Einblick in alle relevanten Themenbereiche gegeben. Dies umfasst Methoden und Algorithmen zur Modellierung von Robotern, Regelung und Bewegungsplanung, Bildverarbeitung und Roboterprogrammierung. Zunächst werden mathematische Grundlagen und Methoden zur kinematischen und dynamischen Robotermodellierung, Trajektorienplanung und Regelung sowie Algorithmen der kollisionsfreien Bewegungsplanung und Greifplanung behandelt. Anschließend werden Grundlagen der Bildverarbeitung, der intuitiven Roboterprogrammierung insbesondere durch Vormachen und der symbolischen Planung vorgestellt.

In der Übung werden die theoretischen Inhalte der Vorlesung anhand von Beispielen weiter veranschaulicht. Studierende vertiefen ihr Wissen über die Methoden und Algorithmen durch eigenständige Bearbeitung von Problemstellungen und deren Diskussion in der Übung. Insbesondere können die Studierenden praktische Programmiererfahrung mit in der Robotik üblichen Werkzeugen und Software-Bibliotheken sammeln.

Anmerkungen

Dieses Modul darf nicht geprüft werden, wenn im Bachelor-Studiengang Informatik SPO 2008 die Lehrveranstaltung **Robotik I** mit **3 LP** im Rahmen des Moduls **Grundlagen der Robotik** geprüft wurde.

Arbeitsaufwand

Vorlesung mit 3 SWS + 1 SWS Übung, 6 LP.

6 LP entspricht ca. 180 Stunden, davon

ca. 45 Std. Vorlesungsbesuch

ca. 15 Std. Übungsbesuch

ca. 90 Std. Nachbearbeitung und Bearbeitung der Übungsblätter

ca. 30 Std. Prüfungsvorbereitung

M

7.188 Modul: Robotik II - Humanoide Robotik [M-INFO-102756]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Pflichtbestandteil\)](#)
Interdisziplinäres Fach**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Englisch**Level**
4**Version**
3

Pflichtbestandteile			
T-INFO-105723	Robotik II - Humanoide Robotik	3 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

The students have an overview of current research topics in autonomous learning robot systems using the example of humanoid robotics. They are able to classify and evaluate current developments in the field of cognitive humanoid robotics. The students know the essential problems of humanoid robotics and are able to develop solutions on the basis of existing research.

Inhalt

The lecture presents current work in the field of humanoid robotics that deals with the implementation of complex sensorimotor and cognitive abilities. In the individual topics different methods and algorithms, their advantages and disadvantages, as well as the current state of research are discussed.

The topics addressed are: Applications and real world examples of humanoid robots; biomechanical models of the human body, biologically inspired and data-driven methods of grasping, imitation learning and programming by demonstration; semantic representations of sensorimotor experience as well as cognitive software architectures of humanoid robots.

Arbeitsaufwand

Lecture with 2 SWS, 3 CP.

3 LP corresponds to approx. 90 hours, thereof:

approx. 15 * 2h = 30 Std. Attendance time

approx. 15 * 2h = 30 Std. Self-study prior/after the lecture

approx. 30 Std. Preparation for the exam and exam itself

Empfehlungen

Having visited the lectures on Robotics I - Introduction to Robotics and Mechano-Informatics and Robotics is recommended.

M

7.189 Modul: Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik [M-INFO-104897]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-109931	Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik	3 LP	Asfour

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Studierende können die wesentlichen in der Robotik gebräuchlichen Sensorprinzipien benennen.

Studierende können den Datenfluss von der physikalischen Messung über die Digitalisierung bis hin zur Verwendung der aufgenommenen Daten für Merkmalsextraktion, Zustandsabschätzung und semantische Szenenrepräsentation erklären.

Studierende können für gängige Aufgabenstellungen der Robotik geeignete Sensorkonzepte vorschlagen und begründen.

Inhalt

Die Vorlesung ergänzt die Vorlesung Robotik I um einen breiten Überblick über in der Robotik verwendete Sensorik und Methoden der Perzeption in der Robotik. Der Schwerpunkt der Vorlesung liegt auf der visuellen Perzeption, der Objekterkennung, der semantischen Szeneninterpretation, sowie der (inter-)aktiven Perzeption. Die Vorlesung ist zweiteilig gegliedert:

Im ersten Teil der Vorlesung wird ein umfassender Überblick über aktuelle Sensortechnologien gegeben. Hierbei wird grundlegend zwischen Sensoren zur Wahrnehmung der Umgebung (exterozeptiv) und Sensoren zur Wahrnehmung des internen Zustandes (propriozeptiv) unterschieden. Der zweite Teil der Vorlesung konzentriert sich auf den Einsatz von exterozeptiver Sensorik in der Robotik. Die behandelten Themen umfassen insbesondere die taktile Exploration und die Verarbeitung visueller Daten, einschließlich weiterführender Themen wie der Merkmalsextraktion, der Objektlokalisierung, der semantischen Szeneninterpretation, sowie der (inter-)aktiven Perzeption.

Arbeitsaufwand

Vorlesung mit 2 SWS, 3 LP.

3 LP entspricht ca. 90 Stunden

ca. 30 Std. Vorlesungsbesuch,

ca. 30 Std. Vor- und Nachbearbeitung der Vorlesung

ca. 30 Std. Prüfungsvorbereitung

Empfehlungen

Der Besuch der Vorlesung *Robotik I – Einführung in die Robotik* wird empfohlen.

M

7.190 Modul: Schaltungstechnik in der Industrieelektronik [M-ETIT-100399]

Verantwortung: Dr.-Ing. Andreas Liske
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 3	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100716	Schaltungstechnik in der Industrieelektronik	3 LP	Liske

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Absolventinnen und Absolventen kennen den Aufbau und den Herstellungsprozess von gedruckten Schaltungen um selbst elektronische Schaltungen zu designen und in Betrieb nehmen zu können. Sie kennen für die Praxis relevante schaltungstechnische Eigenschaften von real am Markt verfügbaren elektronischen Bauteilen und können damit ein praxistaugliches Schaltungskonzept entwerfen, in Betrieb nehmen und beurteilen.

Inhalt

Dieses Modul soll Studierenden die Grundkenntnisse in der Schaltungstechnik vermitteln, da diese unbedingte Voraussetzung sind, um eine Aufgabe mit elektronischen Hilfsmitteln erfüllen zu können. In diesem Modul werden Grundprinzipien des Schaltungsentwurfs, Herstellungsverfahren, passive und aktive elektronische Bauteile, analoge und digitale Schaltungen sowie programmierbare Logikschaltungen, auch anhand von Beispielen, vorgestellt.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung (2SWS): 15 Termine * 2 h = 30 h
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 15 Termine * 2 h Selbststudium = 30 h
3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 30 h
4. Insgesamt: 90 h = 3 LP

M

7.191 Modul: Schienenfahrzeugtechnik [M-MACH-102683]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Pflichtbestandteil) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	3

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105353	Schienenfahrzeugtechnik	4 LP	Cichon

Erfolgskontrolle(n)

Prüfung: schriftlich
Dauer: 60 Minuten
Hilfsmittel: keine außer Taschenrechner und Wörterbuch

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden erkennen die Aufgaben von Schienenfahrzeugen und verstehen ihre Einteilung. Sie verstehen ihren grundsätzlichen Aufbau und lernen die Funktionen der Hauptsysteme kennen. Sie erkennen die übergreifenden Aufgaben der Fahrzeugsystemtechnik.
- Sie lernen Funktionen und Anforderungen des Wagenkastens kennen und beurteilen Vor- und Nachteile von Bauweisen. Sie verstehen die Funktionsweisen der Schnittstellen des Wagenkastens nach außen.
- Sie verstehen die Grundzüge der Lauftechnik und ihre Umsetzung in Laufwerke.
- Sie lernen die Vor- und Nachteile der verschiedenen Antriebsarten kennen und entscheiden, was für welchen Anwendungsfall am besten geeignet ist.
- Sie verstehen die Bremstechnik mit ihren fahrzeugseitigen und betrieblichen Aspekten und beurteilen die Tauglichkeit verschiedener Bremsysteme.
- Sie lernen den grundsätzlichen Aufbau der Leittechnik kennen und verstehen die Funktionen der wichtigsten Komponenten.
- Aus den Anforderungen an moderne Schienenfahrzeuge spezifizieren und definieren sie geeignete Fahrzeugkonzepte.

Inhalt

1. Systemstruktur von Schienenfahrzeugen: Aufgaben und Einteilung, Hauptsysteme, Fahrzeugsystemtechnik
2. Wagenkasten: Funktionen, Anforderungen, Bauprinzipien, Bauweisen, Energieverzeherelemente, Kupplungen und Übergänge, Türen und Fenster
3. Fahrwerke: Kräfte am Rad, Radsatzführung, Lenkachsrahmen, Drehgestell, Jakobsdrehgestell, Aktive Fahrwerkskomponenten, Längskraftübertragung auf den Wagenkasten, Radsatzfolge
4. Antrieb: Prinzipielle Antriebsarten, Elektrische Leistungsübertragung (Hauptkomponenten, Asynchron-Fahrmotor, Wechselrichter, Einspeisung aus dem DC-Netz, Einspeisung aus dem AC-Netz, keine Netzeinspeisung, Mehrsystem-, Zweikraft- und Hybridfahrzeuge), Nichtelektrische Leistungsübertragung
5. Bremsen: Grundlagen, Wirkprinzipien von Bremsen (Radbremsen, Schienenbremsen, Blending), Bremssteuerung (Anforderungen und Betriebsarten, Druckluftbremse, Elektropneumatische Bremse, Notbremse, Parkbremse)
6. Fahrzeugleittechnik: Definition Fahrzeugleittechnik, Bussysteme & Komponenten, Netzwerkarchitekturen, Beispiele Steuerungen, zukünftige Entwicklungen
7. Fahrzeugkonzepte: Straßen- und Stadtbahnen, U-Bahnen, S-Bahnen, Regionaltriebzüge, Intercity-Züge, Hochgeschwindigkeitszüge, Doppelstockfahrzeuge, Lokomotiven, Güterwaggons

Anmerkungen

Eine Literaturliste steht den Studierenden auf der Ilias-Plattform zum Download zur Verfügung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden

Vor- und Nachbereitung: 21 Stunden

Prüfung und Prüfungsvorbereitung: 78 Stunden

Gesamtaufwand: 120 Stunden = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.192 Modul: Schlüsselqualifikationen [M-ETIT-103248]**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** **Überfachliche Qualifikationen (Wahlpflichtmodule)****Leistungspunkte**
4**Notenskala**
best./nicht best.**Turnus**
Jedes Semester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
4**Wahlinformationen**

Zur Selbstverbuchung abgelegter überfachlicher Qualifikationen von HoC, FORUM oder SPZ sind die Teilleistungen mit dem Titel "Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-..." passend zur Notenskala, benotet oder unbenotet, auszuwählen. Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Die Verbuchung erfolgt im Studierendenportal über den Menüpunkt „Prüfungsanmeldung und -abmeldung.“

Wahlpflichtblock Schlüsselqualifikation (Wahl: mindestens 1 Bestandteil sowie mind. 4 LP)			
T-MACH-105721	Das Arbeitsfeld des Ingenieurs	2 LP	Doppelbauer, Geimer
T-ETIT-111316	Einführung in die wissenschaftliche Methode (Seminar)	1 LP	Nahm
T-MACH-106460	Führung interdisziplinärer Teams	4 LP	Matthiesen
T-WIWI-100796	Industriebetriebswirtschaftslehre	3 LP	Fichtner
T-MACH-105442	Patente und Patentstrategien in innovativen Unternehmen	4 LP	Zacharias
T-MACH-106738	ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor	4 LP	Albers, Düser
T-ETIT-100814	Seminar Project Management for Engineers	3 LP	Noe
T-ETIT-108820	Seminar Projekt Management für Ingenieure	3 LP	Day, Noe
T-ETIT-111369	Seminar Strategieableitung für Ingenieure	3 LP	Arndt
T-ETIT-100754	Seminar Wir machen ein Patent	3 LP	Stork
T-ETIT-111923	Technikethik - ARs ReflecTlonis	2 LP	Kühler
T-ETIT-100797	TutorInnenprogramm - Start in die Lehre	2 LP	
T-ETIT-111526	Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet	2 LP	
T-ETIT-111527	Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet	2 LP	
T-ETIT-111528	Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet	2 LP	
T-ETIT-111530	Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet	2 LP	
T-ETIT-111531	Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet	2 LP	
T-ETIT-111532	Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet	2 LP	

Voraussetzungen

keine

M

7.193 Modul: Schwerpunkt: Integrierte Produktentwicklung [M-MACH-102626]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte 18	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 4
------------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105401	Integrierte Produktentwicklung	18 LP	Albers, Düser

Erfolgskontrolle(n)

siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Durch eigene praktische Erfahrungen anhand industrieller Entwicklungsaufgaben sind die Absolventinnen und Absolventen in der Lage, neue und unbekanntere Situationen bei der Entwicklung innovativer Produkte systematisch und methodengestützt erfolgreich zu meistern. Sie können Strategien des Entwicklungs- und Innovationsmanagements, der technischen Systemanalyse und der Teamführung situationsgerecht anwenden und anpassen. Dadurch sind sie befähigt, die Entwicklung innovativer Produkte in industriellen Entwicklungsteams unter Berücksichtigung gesellschaftlicher, wirtschaftlicher und ethischer Randbedingungen in herausragenden Positionen voranzutreiben.

Inhalt

Organisatorische Integration: Integriertes Produktentstehungsmodell, Core Team Management und Simultaneous Engineering, Informatorische Integration: Innovationsmanagement, Kostenmanagement, Qualitätsmanagement und Wissensmanagement

Persönliche Integration: Teamentwicklung und Mitarbeiterführung

Gastvorträge aus der Industrie

Anmerkungen

Die Teilnahme an der Lehrveranstaltung "Integrierte Produktentwicklung" bedingt die gleichzeitige Teilnahme an der Vorlesung(2145156), dem Workshop (2145157) und dem Produktentwicklungsprojekt (2145300).

Aus organisatorischen Gründen ist die Teilnehmerzahl für das Produktentwicklungsprojekt beschränkt. Daher wird ein Auswahlprozess stattfinden. Die Anmeldung zum Auswahlprozess erfolgt über ein Anmeldeformular, das jährlich von April bis Juli auf der Homepage des IPEK bereitgestellt wird. Anschließend wird die Auswahl selbst in persönlichen Auswahlgesprächen mit Prof. Albers getroffen.

Dabei gilt:

- Unter studienanginternem Studierenden wird nach durch Leistung (nicht bloß mit Fachsemestern) belegtem Studienfortschritt entschieden der u.a. auch in einem persönlichen Auswahlgespräch ermittelt wird. Die persönlichen Auswahlgespräche finden zusätzlich statt, um die Studierenden, vor der finalen Anmeldung zur Lehrveranstaltung, über das spezielle projektorientierte Format und den Zeitaufwand in Korrelation mit den ECTS-Punkten der Lehrveranstaltung aufmerksam zu machen.
- Bei gleichem Studienfortschritt nach Wartezeit
- Bei gleicher Wartezeit durch Los.
- Für studienangfremde Studierende wird äquivalent vorgegangen.

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand beträgt ca. 480 Zeitstunden, entsprechend 16 Leistungspunkten.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Workshop

Produktentwicklungsprojekt

M

7.194 Modul: Seamless Engineering [M-MACH-105725]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
9	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111401	Seamless Engineering	9 LP	Furmans, Sax

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art. Die Beschreibung der Prüfungsform findet sich in der Beschreibung der Teilleistung.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Nach erfolgreichem Abschluss der Lehrveranstaltung können die Absolventinnen und Absolventen die Anforderungen und Randbedingungen für typische mechatronische Systeme modellieren und parametrieren. Die Studierenden sind in der Lage alleine und im Team fachkundig mechatronische Systeme und deren Aufgaben zutreffend zu beschreiben. Zudem erlernen die Studierenden die Fähigkeit die passenden Vorgehensweisen, Prozesse, Methoden und Werkzeuge für die Entwicklung eines mechatronischen Systems auszuwählen.

Wichtige Kernkompetenzen in den Bereichen Kommunikation, Problemlösung und Selbstorganisation sind weitere essentielle Bestandteile des Workshops, der die Studierenden befähigt reflektiert selbständig und im Team zu arbeiten.

Inhalt

Dieses Modul soll den Studierenden die Entwicklung eines heterogenen integrierten mechatronischen Systems vermitteln. In der Vorlesung werden die Studierenden an einen systemorientierten, übergeordneten Ansatz zur Beschreibung, Beurteilung und Entwicklung eines mechatronischen Systems herangeführt.

Parallel dazu werden im praktischen Teil die gelehrteten Inhalte an industrienaher Hardware angewendet und vertieft. Die Studierenden erlernen die systematische Entwicklung in einer simulativen Umgebung sowie den Übergang von Simulation zu realer Hardware.

Um dies zu erreichen werden wichtige Komponenten der Softwareentwicklung im Robotikumfeld gelehrt. Hierzu zählen unter anderem Grundlagen der Programmierung (Python) sowie der Umgang mit dem Framework „Robot Operating System (ROS)“. Darüber hinaus erhalten die Studierenden Einblicke in den Umgang mit Sensorik und Aktorik, Bildverarbeitung, autonomer Navigation von Fahrerlosen Transportsystemen sowie Handhabungsrobotik.

Zusammensetzung der Modulnote

In die Modulnote gehen die Bewertung der Kolloquien und einer Abschlussprüfung ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Anmerkungen

Keine

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung und Übung: 45 h
2. Überfachliche Qualifikation: 45 h
3. Gruppenarbeit Entwicklungsprojekt: 130 h
4. Kolloquien und Abschlussveranstaltung: 30 h
5. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 20 h

Insgesamt: 270 = 9 LP

Empfehlungen

Keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Entwicklungsprojekt.

Literatur

Keine

M

7.195 Modul: Seminar Data-Mining in der Produktion [M-MACH-105477]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Gisela Lanza
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Industrieautomation \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 3	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-108737	Seminar Data-Mining in der Produktion	3 LP	Lanza

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- können verschiedene Methoden, Vorgehensweisen und Techniken der Produktionsdatenanalyse nennen, beschreiben und voneinander abgrenzen.
- können grundlegende Datenanalysen mit dem Data-Mining Tool KNIME durchführen.
- können die Ergebnisse der Datenanalysen im Produktionsumfeld analysieren und bewerten.
- sind in der Lage, geeignete Handlungsempfehlungen abzuleiten.
- sind in der Lage, das CRISP-DM Modell zu erläutern und anzuwenden.

Inhalt

Im Zeitalter von Industrie 4.0 entstehen durch die einhergehende Vernetzung von Produkten und Wertschöpfungsketten große Mengen an Produktionsdaten. Deren Analyse ermöglicht wertvolle Schlussfolgerungen auf die Produktion und damit einhergehende Effizienzsteigerungen in den Prozessen. Ziel des Moduls ist es, die Produktionsdatenanalyse als wichtigen Baustein zukünftiger Industrieprojekte kennen zu lernen. Die Studierenden lernen das Data-Mining Tool KNIME kennen und nutzen es für Analysen. Ein konkreter Anwendungsfall aus der Industrie mit realen Produktionsdaten ermöglicht das praxisnahe Arbeiten und bietet direkte Bezüge zu industriellen Anwendungen. Die Teilnehmer lernen ausgewählte Methoden des Data-Mining kennen und wenden diese auf die Produktionsdaten an. Dabei erfolgt die Arbeit innerhalb der Veranstaltung in Kleingruppen am Computer. Im Anschluss sind Präsentationen zu spezifischen Data Mining Methoden auszuarbeiten.

Anmerkungen

Die Teilnehmerzahl ist auf zwölf Studierende begrenzt. Termine und Fristen zur Veranstaltung werden unter <https://www.wbk.kit.edu/studium-und-lehre.php> bekanntgegeben.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 10 Stunden

Selbststudium: 80 Stunden

Lehr- und Lernformen

Seminar

M

7.196 Modul: Seminar Eingebettete Systeme [M-ETIT-100455]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker Prof. Dr.-Ing. Eric Sax Prof. Dr. Wilhelm Stork
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Semester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 1	Version 3
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100753	Seminar Eingebettete Systeme	4 LP	Becker, Sax, Stork

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Ausarbeitung, Reviews, sowie eines Vortrags. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Teilnehmenden des Seminars können sich eigenständig in ein gegebenes technisches Thema einarbeiten, alle relevanten Aspekte identifizieren und die Ergebnisse zusammenfassend darstellen. In diesem Rahmen können die Studierenden relevante Literatur im Sinne der Fragestellung identifizieren, Stärken und Schwächen bestehender Ansätze und Methoden beurteilen, sowie andere Arbeiten formal nach vorgegebenen Kriterien bewerten. Außerdem können sie neue Aspekte im Sinne der Fragestellung vorschlagen. Sie können die Ergebnisse einer Arbeit prägnant in Form eines kurzen Textes (etwa 6-seitige Ausarbeitung, i.d.R. auf Englisch verfasst) sowie einem etwa 15-minütigen Vortrag in Wort und Bild (Folien) präsentieren.

Inhalt

Im Seminar „Eingebettete Systeme“ wird durch die Studierenden unter Anleitung von wissenschaftlichen Mitarbeitenden ein gegebenes Thema aus dem Bereich der Informationsverarbeitung durch Literatur- und Internetrecherche aufgearbeitet und dann in einem kurzen Text (etwa 6-seitige Ausarbeitung, i.d.R. auf Englisch verfasst) sowie einem etwa 15-minütigen Vortrag in Wort und Bild (Folien) den anderen Seminarteilnehmern präsentiert. Die Studierenden geben sich im Rahmen eines Peer-Reviews gegenseitig Feedback und erleben dadurch einen Teil des wissenschaftlichen Veröffentlichungsprozesses.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Notenbildung ergibt sich aus der Ausarbeitung, dem gegenseitigen Review und dem Vortrag.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Selbstständige Einarbeitung in ein Thema: 50h
2. Erstellen eines wissenschaftlichen Artikels: 40h
3. Erstellen eines Peer-Reviews: 10h
4. Vorbereiten und Halten des Vortrags: 20h

Summe: 120h = 4 LP

M

7.197 Modul: Seminar für Bahnsystemtechnik [M-MACH-104197]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik

Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-108692	Seminar für Bahnsystemtechnik	3 LP	Cichon

Erfolgskontrolle(n)

Die Prüfung besteht aus einer schriftlichen Ausarbeitung (Seminararbeit) und einem Vortrag über die Ausarbeitung.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

- Die Studierenden werden sich des grundlegenden Zusammenhangs und der gegenseitigen Abhängigkeiten von Fahrzeugen, Infrastruktur und Betrieb in einem Bahnsystem bewusst.
- Sie entwickeln ein überblicksmäßiges Verständnis für die technischen Komponenten eines Bahnsystems, insbesondere der Fahrzeugtechnik.
- Sie sind in der Lage, die wesentlichen Elemente einer wissenschaftlichen Arbeitsweise einzusetzen und ihre Arbeitsergebnisse schriftlich und mündlich zu präsentieren.

Inhalt

1. Das System Bahn: Eisenbahn als System, Teilsysteme und Wechselwirkungen, Definitionen, Gesetze, Regelwerke, Bahn und Umwelt, wirtschaftliche Bedeutung der Eisenbahn
2. Betrieb: Transportaufgaben, Öffentlicher Personennahverkehr, Regionalverkehr, Fernverkehr, Güterverkehr, Betriebsplanung
3. Systemstruktur von Schienenfahrzeugen: Aufgaben und Einteilung, Hauptsysteme, Fahrzeugsystemtechnik
4. Wissenschaftliches Arbeiten: Strukturierung und Schreiben einer wissenschaftlichen Ausarbeitung, Literaturrecherche, Zeitplanung (Meilensteine), Selbstmanagement, Präsentationskenntnisse, Citavi als Literatur- und Wissensmanagementtool, Arbeiten mit Word- oder LateX-Vorlagen, Feedback geben/nehmen
5. Ihr erlerntes Wissen wenden die Studierenden durch die praktische Ausarbeitung einer Seminararbeit an. Hierzu erstellen sie weiterhin einen Vortrag, üben diesen mithilfe von Feedbackmethoden ein und tragen diesen vor einem Auditorium vor.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 h

Ausarbeitung der Seminararbeit: 65 h

Vortrag inkl. Vorbereitung: 4 h

Gesamtaufwand: 90 Stunden = 3 LP

Lehr- und Lernformen

Seminararbeit

M

7.198 Modul: Seminar Intelligente Industrieroboter [M-INFO-102212]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Björn Hein**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-104526	Seminar Intelligente Industrieroboter	3 LP	Hein

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Der Teilnehmer kann eine Thematik aus dem Bereich Industrie- und Servicerobotik selbständig erarbeiten, textuell kompakt zusammenstellen, in einem Vortrag einem Auditorium geeignet präsentieren und abschließend über diese Thematik Fragen beantworten.

Die Studierenden sind mit dem DFG-Kodex „Leitlinien zur Sicherung guter wissenschaftlicher Praxis“ vertraut und wenden diese Leitlinien erfolgreich bei der Erstellung Ihrer wissenschaftlichen Arbeit an.

Inhalt

Die zunehmende Verbreitung vielfältiger und günstiger Sensoren eröffnet immer mehr neue Anwendungsgebiete in der Robotik. So gesellen sich zur klassischen Industrierobotik zum Beispiel auch Mensch-Maschine-Interaktion, Dynamik-Simulation, Augmented Reality und vermehrt auch intelligente autonome Fahrzeuge. Im Seminar Intelligente Industrieroboter sollen diese aktuellen Gebiete ins-besondere auch im Hinblick auf die angewandten intelligenten Sensorauswertungstechniken untersucht werden. Hierzu werden folgende interessante Themen angeboten: Bildverarbeitung 2D/3D und Kraftsensorik für die Roboterhandhabung, Bewegungsplanungs-Verfahren, Umweltmodellgenerierung, Multimodales Nutzergerät, etc.

Es wird von jedem Teilnehmer erwartet, dass er sich selbständig in das gestellte Thema einarbeitet und ggf. auch weiterführende Literatur zu Rate zieht. Der die Veranstaltung abschließende Vortrag ist auf eine Dauer von etwa 20 min. beschränkt und sollte im Anschluss Gelegenheit zu einer Diskussion des vorgestellten Themas bieten. Über das Thema selbst ist eine schriftliche Ausarbeitung von ca. 15 Seiten zu erstellen.

Voraussetzung für die Note ist der Vortrag, die Ausarbeitung und die Teilnahme an den Vorträgen (Blockseminar).

Die Teilnehmerzahl ist auf max. 10 Studenten des Masterstudiengangs beschränkt. Interessenten melden sich bitte online an. Die Vorstellung und Verteilung der Themen findet in einer Vorbesprechung statt (Ort und Termin siehe Vorlesungsverzeichnis).

Arbeitsaufwand

(2 SWS + 1,5 x 2 SWS) x 15 + 15 h Vortragsvorbereitung = 90 h/30 = 3 ECTS

M

7.199 Modul: Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting [M-ETIT-103447]

Verantwortung: Prof. Dr. Bryce Sydney Richards
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-108344	Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting	3 LP	Richards

Erfolgskontrolle(n)

The examination consists of a written journal article and an oral presentation of the student's work, both given in English. The overall impression is rated.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

After completion of the seminar, students are able to independently familiarize themselves with a new research topic, recapitulate the corresponding literature and present the topic in the form of a review journal article as well as an oral overview presentation. Besides the exposure to new scientific research topics, the students will develop their know-how in scientific presentations and scientific writing in English which are key competences for their future (e.g. MSc thesis projects and research).

Inhalt

We are offering an advanced seminar on „Novel Concepts for Solar Energy Harvesting“ for students curious in latest research topics on devices, materials and physics of next generation solar energy harvesting. The students will get the opportunity to familiarize themselves with a state-of-the-art research topic of their choice under the guidance of a mentor and present the topic during the seminar. The students must attend the seminar regularly, present the research topic in a 30-min scientific talk and submit a short scientific paper (3-5 pages). The seminar addresses master students from electrical engineering, physics, mechanical engineering, material science, KSOP and related MSc programs.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade results of the assessment of the written paper and the oral presentation. Details will be given during the lecture.

Arbeitsaufwand

1. participation in the seminar lectures: 22,5 h
2. preparation of the seminar presentation: 50 h
3. preparation of the journal article: 47,5 h

Empfehlungen

Good knowledge of semiconductor components/optoelectronics is desirable.

M

7.200 Modul: Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen [M-INFO-106400]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-112922	Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen	3 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden kennen den Entwicklungsstand von Exoskeletten und Assistenzrobotern und aktuelle medizinische Anwendungen
- Die Studierenden können selbständig wissenschaftliche Literatur zu einem vorgegebenen Thema (in der Regel in englischer Sprache) recherchieren, verstehen, kritisch evaluieren und zusammenzufassen
- Die Studierenden sind in der Lage, eine wissenschaftliche Präsentation zu erstellen und vorzutragen, dabei den Kenntnisstand der anderen Seminarteilnehmer zu berücksichtigen, und detaillierte Fragen zum Thema zu beantworten
- Die Studierenden können Fragen zu wissenschaftlichen Vorträgen stellen und aktive Beiträge zu wissenschaftlichen Diskussionen liefern
- Die Studierenden sind in der Lage, mit Hilfe von Latex einen englischsprachigen wissenschaftlichen Text unter Einbezug der gelesenen Quellen zu erstellen.

Die Studierenden sind mit dem DFG-Kodex „Leitlinien zur Sicherung guter wissenschaftlicher Praxis“ vertraut und wenden diese Leitlinien erfolgreich bei der Erstellung Ihrer wissenschaftlichen Arbeit an.

Inhalt

Dieses Modul vermittelt einen Überblick über den aktuellen Stand der Forschung und den praktischen Einsatz von Assistenzrobotern und Exoskeletten in der Medizin, sowie die Potentiale dieser Technologien zur Verbesserung der Patientenversorgung und der Lebensqualität von Menschen mit und ohne körperlichen Beeinträchtigungen. Medizinische Assistenzroboter sind für verschiedene Aufgaben im Gesundheitswesen konzipiert, z. B. zur Unterstützung bei Operationen oder in der Pflege, zur Erinnerung an die Einnahme von Medikamenten und zur Überwachung der Vitalparameter von Patienten. Exoskelette dienen der Verbesserung der Mobilität und werden von Menschen direkt am Körper getragen werden, um ihre Muskelkraft zu unterstützen oder vollständig zu ersetzen. Eine Klasse von Exoskeletten unterstützt Menschen mit Mobilitätseinschränkungen beim Gehen, Stehen und bei anderen körperlichen Aktivitäten, damit sie ihre Unabhängigkeit wiedererlangen und an den Aktivitäten des täglichen Lebens teilnehmen können. Andere Arten von Exoskeletten werden von gesunden Menschen verwendet, um Verletzungen unter schwierigen Arbeitsbedingungen zu vermeiden. Mobilitätsassistentenroboter für geriatrische Patienten existieren auch in Form von Roboterrollatoren, die ihren Benutzern helfen sollen, stabil und sicher zu stehen, zu gehen und in ihrer Umgebung zu navigieren. Die Seminarthemen decken das Spektrum der verschiedenen Robotertypen und Anwendungen ab. Vorträge können auf deutsch oder englisch gehalten werden.

Anmerkungen

Es wird erwartet, dass Studierende an allen angekündigten Präsenztermine teilnehmen.

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für diese Veranstaltung beträgt ca. 90 Stunden:

- 20h – Präsenzveranstaltungen (Kickoff, Vorbereitungstreffen und Vortragsblöcke)
- 20h – Literaturrecherche
- 20h – Vorbereitung des Vortrags
- 30h - Erstellung der Ausarbeitung

Empfehlungen

Robotikkenntnisse (z.B. aus Vorlesung Robotik I und Fortsetzungen) sind hilfreich.

**7.201 Modul: Seminar: Energieinformatik [M-INFO-103153]**

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Unregelmäßig	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-106270	Seminar: Energieinformatik	4 LP	Hagenmeyer

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Der/die Studierende besitzt einen vertieften Einblick in Themenbereiche der Energieinformatik und hat grundlegende Kenntnisse in den Bereichen der Modellierung, Simulation und Algorithmen in Energienetzen. Ausgehend von einem vorgegebenen Thema kann er/sie mithilfe einer Literaturrecherche relevante Literatur identifizieren, auffinden, bewerten und schließlich auswerten. Er/sie kann das Thema in den Themenkomplex einordnen und in einen Gesamtzusammenhang bringen.

Er/sie ist in der Lage eine Seminararbeit (und später die Bachelor-/Masterarbeit) mit minimalem Einarbeitungsaufwand anzufertigen und dabei Formatvorgaben zu berücksichtigen, wie sie von allen Verlagen bei der Veröffentlichung von Dokumenten vorgegeben werden. Außerdem versteht er/sie das vorgegebene Thema in Form einer wissenschaftlichen Präsentation auszuarbeiten und kennt Techniken um die vorzustellenden Inhalte auditoriumsgerecht aufzuarbeiten und vorzutragen. Somit besitzt er/sie die Kenntnis wissenschaftliche Ergebnisse der Recherche in schriftlicher Form derart zu präsentieren, wie es in wissenschaftlichen Publikationen der Fall ist.

Die Studierenden sind mit dem DFG-Kodex „Leitlinien zur Sicherung guter wissenschaftlicher Praxis“ vertraut und wenden diese Leitlinien erfolgreich bei der Erstellung Ihrer wissenschaftlichen Arbeit an.

Inhalt

Energieinformatik ist eine junges Forschungsgebiet, welches verschiedene Bereiche ausserhalb der Informatik beinhaltet wie der Wirtschaftswissenschaft, Elektrotechnik und Rechtswissenschaften. Bedingt durch die Energiewende wird vermehrt Strom aus erneuerbaren Erzeugern in das Netz eingespeist. Der Trend hin zu dezentralen und volatilen Stromerzeugung führt jedoch schon heute zu Engpässen in Stromnetzen, da diese für ein bidirektionales Szenario nicht ausgelegt wurden. Mithilfe der Energieinformatik und der dazugehörigen Vernetzung der verschiedenen Kompetenzen soll eine intelligente Steuerung der Netzinfrastruktur—von Stromverbrauchern, -erzeugern, -speichern und Netzkomponenten—zu einer umweltfreundlichen, nachhaltigen, effizienten und verlässlichen Energieversorgung beitragen.

Daher sollen im Rahmen des Seminars „Seminar: Energieinformatik“, unterschiedliche Algorithmen, Simulationen und Modellierungen bzgl. ihrer Vor- und Nachteile in den verschiedenen Bereichen der Netzinfrastruktur untersucht werden.

In der Regel ist die Voraussetzung für das Bestehen des Moduls die Anfertigung einer schriftlichen Ausarbeitung von max. 15 Seiten sowie eine mündliche Präsentation von mindestens 30 Minuten Dauer.

Arbeitsaufwand

4 LP entspricht ca. 120 Stunden

- ca. 21 Std. Besuch des Seminars,
- ca. 45 Std. Analyse und Bearbeitung des Themas,
- ca. 27 Std. Vorbereitung und Erstellung der Präsentation, und
- ca. 27 Std. Schreiben der Ausarbeitung.

M

7.202 Modul: Seminar: Exoskelette & Motion Capture [M-INFO-106927]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch/Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-113892	Seminar: Exoskelette & Motion Capture	3 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Die Studierenden kennen den Entwicklungsstand von Exoskeletten und Assistenzrobotern und aktuelle medizinische Anwendungen.
- Die Studierenden kennen die wichtigsten Methoden und Geräte zur Messung menschlicher Bewegungen mit und ohne Unterstützung von Assistenzrobotern.
- Die Studierenden können selbständig wissenschaftliche Literatur zu einem vorgegebenen Thema (in der Regel in englischer Sprache) recherchieren, verstehen, kritisch evaluieren und zusammenzufassen.
- Die Studierenden sind in der Lage, eine wissenschaftliche Präsentation zu erstellen und vorzutragen, dabei den Kenntnisstand der anderen Seminarteilnehmer zu berücksichtigen, und detaillierte Fragen zum Thema zu beantworten.
- Die Studierenden können Fragen zu wissenschaftlichen Vorträgen stellen und aktive Beiträge zu wissenschaftlichen Diskussionen liefern.
- Die Studierenden sind in der Lage, mit Hilfe von Latex einen englischsprachigen wissenschaftlichen Text unter Einbezug der gelesenen Quellen zu erstellen.

Inhalt

Dieses Seminar vermittelt einerseits einen Einblick in den aktuellen Stand der Forschung und den praktischen Einsatz von Exoskeletten in der Medizin und ihr Potential, die Lebensqualität von Menschen mit und ohne körperliche Beeinträchtigungen zu erhöhen. Andererseits gibt es einen Überblick über verschiedene Motion Capture Technologien, als Geräte und Methoden zur menschlichen Bewegungsaufnahme, die eine wichtige Rolle bei Exoskeletten spielen aber viele andere Anwendungen haben.

Exoskelette – auch anziehbare Roboter genannt - dienen der Verbesserung der Mobilität und werden von Menschen direkt am Körper getragen, um ihre Muskelkraft zu unterstützen oder vollständig zu ersetzen. Eine Klasse von Exoskeletten unterstützt Menschen mit Mobilitätseinschränkungen beim Gehen, Stehen und bei anderen körperlichen Aktivitäten, damit sie ihre Unabhängigkeit wiedererlangen und an den Aktivitäten des täglichen Lebens teilnehmen können. Andere Arten von Exoskeletten werden von gesunden Menschen verwendet, um Verletzungen unter schwierigen Arbeitsbedingungen zu vermeiden.

Die Anwendungen von Motion Capture umfassen viele Disziplinen, in denen das Verhalten und Bewegungen von Menschen von Interesse sind, wie Sportwissenschaften, Biomechanik, Medizin, Psychologie etc., aber sie spielen auch eine wichtige Rolle in der Entstehung von animierten Filmen und Computerspielen. In der Robotik und insbesondere in der Entwicklung von Exoskeletten sind sie wichtig zur Analyse der Mensch-Roboter-Interaktion und der Verbesserung des Roboterdesigns und der Regelung. Es existieren verschiedene Motion Capture Technologien zur Aufnahme der Bewegungskinetik, der Bodenreaktionskräfte und der Muskelaktivitäten.

Die Seminarthemen decken das Spektrum der verschiedenen Exoskelett-Typen und Motion Capture-Technologien ab.

Ablauf:

In einer Veranstaltung in der ersten Semesterwoche werden das Thema des Seminars und die einzelnen Vortragsthemen im Detail vorgestellt und auf die Studierenden nach Präferenzen verteilt. Im weiteren Verlauf des Semesters führen die Studierenden unter Betreuung eine Literaturrecherche durch und fertigen einen Vortrag und eine entsprechende Ausarbeitung an. Da die wissenschaftliche Literatur meistens englisch ist, sollte auch die Ausarbeitung in englischer Sprache angefertigt werden. Vorträge können wahlweise auf englisch oder deutsch gehalten werden und finden in einer oder mehreren Blockveranstaltungen im letzten Semesterdrittel statt.

Anmerkungen

Limited number of participants

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für diese Veranstaltung beträgt ca. 90 Stunden:

20h – Präsenzveranstaltungen (Kickoff, Vorbereitungstreffen und Vortragsblöcke)

20h – Literaturrecherche

20h – Vorbereitung des Vortrags

30h – Erstellung der Ausarbeitung

Empfehlungen

Robotikkenntnisse (z.B. aus Vorlesung Robotik I und Fortsetzungen) sind hilfreich.

M

7.203 Modul: Sensoren [M-ETIT-100378]

Verantwortung: Dr. Wolfgang Menesklou
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-101911	Sensoren	3 LP	Menesklou

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 90 min.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen die grundlegenden Eigenschaften und Funktionen der wichtigsten industriell und kommerziell eingesetzten Sensoren (Temperatur, Druck, Gas, etc.). Sie haben ein grundlegendes Verständnis der physikalischen und chemischen Prozesse der Signalbildung und können dieses Wissen zur Problemanalyse, zum Entwurf und der Applikation von Sensoren einsetzen sowie auf andere Bereiche ihres Studiums übertragen. Sie sind in der Lage, mit Spezialisten verwandter Disziplinen auf dem Gebiet der Sensorik zu kommunizieren und können in der Gesellschaft aktiv zum Meinungsbildungsprozess in Bezug auf wissenschaftliche und technische Fragestellungen beitragen.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt die wichtigsten Grundlagen zum Verständnis marktüblicher Sensoren. Neben den Sensoreffekten werden auch Werkstoffaspekte und die technische Realisierung in Bauelementen, sowie die Applikation der Sensoren in elektrischen Schaltungen und Systemen erörtert. Behandelt werden: mechanische Sensoren, Temperatursensoren, optische Sensoren, magnetische Sensoren, Ultraschallsensoren, Gassensoren, chemische Sensoren.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor- und Nachbereitungszeit verrechnet.

Insgesamt: $90 \text{ h} = 3 \text{ LP}$

M

7.204 Modul: Signal Processing Lab [M-ETIT-106633]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sander Wahls
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Robotik \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte
6

Notenskala
Zehntelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Semester

Sprache
Englisch

Level
4

Version
1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113369	Signal Processing Lab	6 LP	Wahls

Erfolgskontrolle(n)

Success is assessed in the form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

After this module, students will have a sound basic knowledge of the main methods of signal processing as well as their areas of application, key parameters and the effects of parameter changes on the behavior of the methods. Students will be able to analyze given signal processing tasks in group work, develop solutions and document their results.

Inhalt

The Digital Signal Processing practical course currently comprises eight experiments designed to familiarize students with the fundamentals of signal processing, in particular some selected measurement methods such as correlation measurement technology and modal analysis as well as Kalman filtering and the fundamentals of image processing. The focus of the experiments to be completed with various programs and devices is to teach students the practical aspects of modern signal processing.

Note: The lecturer reserves the right to include experiments other than those listed here in this practical course without prior notice.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written examination.

Anmerkungen

A prerequisite for admission to the examination is the submission of protocols of all experiments. The quality of the protocols will be assessed; they must be acceptable for admission to the examination.

Attendance is compulsory during all practical sessions, including the introductory session. Admission to the examination will not be granted for even one unexcused absence.

Arbeitsaufwand

The workload results from attending the introductory event (1.5 h), 8 experimental sessions of 4 h each. In addition, the preparation of the experiments is estimated at 8x4 h and the writing of the protocols as well as the follow-up work at 8x4 h. Preparing for the exam and attending it takes about 60 hours. This results in a total workload of approx. 160 hours.

Empfehlungen

Knowledge of the contents of the modules "Signals and Systems", "Measurement Technology" and "Methods of Signal Processing" is strongly recommended.

M

7.205 Modul: Signal Processing Methods [M-ETIT-106899]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sander Wahls
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113837	Signal Processing Methods	6 LP	Wahls

Erfolgskontrolle(n)

Written exam, approx. 120 minutes.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students can

- choose appropriate estimation methods based on theoretical properties and practical considerations
- determine estimators for specific problems
- can weight the pros and cons of data decomposition methods; apply them to given problems; interpret the results
- understand the advantages and limitations of the considered time-frequency analysis methods
- interpret time-frequency representations
- choose appropriate analysis and synthesis windows/wavelets
- determine time-frequency transforms of given signals

Inhalt

This module introduces students to advanced signal processing methods that are widely employed in engineering. The three main topic areas are

1. Parameter estimation
2. Decomposition of data into components and modes
3. Time-frequency analysis

The following topics are treated:

- Best linear unbiased estimator
- Maximum likelihood estimation
- General Bayesian estimators
- Linear Bayesian estimators
- Principal component analysis
- Independent component analysis
- Dynamic and empirical mode decomposition
- Hilbert spaces and frames
- Short-time Fourier transform
- Wavelets
- Analytic signals
- Wigner-Ville-Distribution
- Huang-Hilbert transform

Illustrating examples from diverse application areas are discussed.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in lectures and tutorials: $15 \cdot 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
2. preparation / follow-up: $15 \cdot 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
3. preparation of and attendance in examination: 60 h

A total of 180 h = 6 CR

Empfehlungen

Familiarity with signals and systems (in particular, Fourier transforms) and probability theory at the Bachelor level is assumed.

M

7.206 Modul: Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators [M-ETIT-106675]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sander Wahls
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113428	Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators	6 LP	Wahls

Erfolgskontrolle(n)

The examination in this module consists of programming assessments and a graded written examination of 120 minutes.

The programming assignments are either pass or fail. They must be passed during the lecture period for admission to the written examination.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students

- understand the basic theory of linear operator on Hilbert spaces and can analyze simple operators analytically
- know the use cases for selected integrable partial differential equations (PDEs) and can apply them under non-ideal circumstances (small non-integrable terms)
- can determine the PDE corresponding to a given Lax-pair and check if the PDE is actually integrable (i.e. check if the Lax pair is “fake”)
- understand the theory of nonlinear Fourier analysis for selected PDEs and can compute nonlinear (inverse) Fourier transforms numerically and, in simple cases, analytically
- know and implement practical engineering applications of nonlinear Fourier transforms
- understand the theory of the Koopman operator including selected engineering applications
- compute Koopman spectra numerically using data-driven methods and use them in practical engineering applications

Inhalt

This module introduces students to signal processing methods that rely on nonlinear Fourier transforms and Koopman operators. These methods allow us to transform large classes of nonlinear systems such that they essentially behave like linear systems. They can also be used to decompose signals driven by such systems into physically meaningful nonlinear wave components (for example, solitons).

While these methods originated in mathematical physics, there has been a growing interest of exploiting their unique capabilities in engineering contexts. The goal of this module is to give engineering students a practical introduction to this area. It provides the necessary theoretical background, enables students to apply the methods in practice via computer assignments, and discusses recent research from the engineering literature.

The following topics will be discussed:

- Introduction to linear operators on Hilbert spaces
- Integrable model systems (Korteweg-de Vries equation, Nonlinear Schrödinger equation)
- Lax-integrable systems (representations of Lax pairs, fake Lax pairs, conserved quantities)
- Solution of integrable model systems using nonlinear Fourier transforms (inverse scattering method) and the unified transform method
- Physical interpretation of nonlinear Fourier spectra (in particular, solitons)
- Practical applications of nonlinear Fourier transforms
- Theoretical properties of Koopman operators
- Data-driven computation of Koopman operators (residual dynamic mode decomposition)
- Practical applications of Koopman operators

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the written exam.

Anmerkungen

Some tutorial sessions will be classically devoted to solving pen and paper problems, but in others students will be working on their practical computer assignments. For the latter, students have to bring their own laptops with Matlab installed. The solutions of the computer assignments must be submitted by the provided deadlines, which are typically one week after the corresponding tutorial has taken place.

Arbeitsaufwand

The workload includes:

1. attendance in lectures and tutorials: $15 \cdot 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
2. preparation / follow-up: $30 \cdot 3 \text{ h} = 60 \text{ h}$
3. finishing programming assignments: 30 h
4. preparation of and attendance in examination: 30 h

A total of 180 h = 6 CR

Empfehlungen

Familiarity with signals and systems at the Bachelor level (Fourier and Laplace transforms, linear systems, etc.) is assumed.

M

7.207 Modul: Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics [M-INFO-106504]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-113123	Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics	6 LP	Mombaur

Erfolgskontrolle(n)

See partial achievements (Teilleistung)

Voraussetzungen

See partial achievements (Teilleistung)

Qualifikationsziele

The students

- can explain advanced principles of modeling, optimization and control of dynamic processes, in particular mechanical systems and can apply them
 - can model, classify and analyze complex motions in robotics or biomechanics, and investigate specific properties such as stability.
 - can apply nonlinear optimization and optimal control methods and can compare and evaluate different mathematical approaches.
 - know how to use software tools based on C++ and Lua for modeling, simulation, optimization and visualization of humanoid and robotic systems
- are capable of solving optimal control problems numerically and to evaluate the quality of the solution.

Inhalt

The goal of this course is to give a practical introduction into simulation and optimization of motions in robotics and biomechanics. Simulation and optimization play an important role in generating and controlling motions in complex robotics systems and in predicting and analyzing motions of humans. Theory and methods will be covered, but the focus is on the use software tools for modeling, simulation, optimization and visualization of multibody systems. Topics covered include:

- Dynamic process modeling
- Transforming real world problems into mathematical models
- Modeling of complex robotics and biomechanics systems (e.g. humanoids), based on previous modeling knowledge
- Common template models for bipedal walking and running in robotics and biomechanics
- Simulation of mechanical / robotics systems (Integrators and Initial value problems)
- Boundary value problems
- Nonlinear optimization problems
- Optimal control problems
- Direct and indirect methods for optimal control problems, focus on direct methods, especially direct multiple shooting
- Stability of dynamical systems, stability in biomechanics and robotics

Anmerkungen

Limitation to 30 participants

Arbeitsaufwand

Estimated effort for this module is 180 hours:

60h - Lecture and exercises (2+2 SWS)

80h - Independent work (repetition of lecture contents, preparation of assignments)

40h - Exam preparation

M

7.208 Modul: Software Engineering [M-ETIT-100450]

Verantwortung: Dr. Clemens Reichmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	4

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-108347	Software Engineering	3 LP	Reichmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von ca. 25 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden kennen die Begriffe und Prozesse der systematischen Softwareentwicklung. Sie können die gängigen Methoden und Werkzeuge anwenden und beschreiben. Sie sind in der Lage verschiedene Lösungsansätze zu vergleichen und die jeweiligen Vor- und Nachteile zu beurteilen. Sie besitzen ein weitreichendes Verständnis der Modellierungssprache UML und können diese auf softwaretechnische Problemstellungen anwenden.

Inhalt

Aufbauend auf die Vorlesung Systems and Software Engineering (SSE) werden softwarespezifische Kenntnisse vertieft. Für die Kompetenzentwicklung der Studierenden wird ein vertieftes Verständnis über Notwendigkeit und Anwendung von Vorgehensweisen, Hilfsmitteln und Werkzeugen aus allen Bereichen der Softwareentwicklung angestrebt.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Präsenzzeit in Vorlesungen, Übungen: 22,5h
2. Vor-/Nachbereitung derselbigen: 22,5h
3. Klausurvorbereitung und Präsenz in selbiger.: 30h-45h

Empfehlungen

Kenntnisse aus Systems and Software Engineering (Lehrveranstaltung 2311605) sind hilfreich.

M

7.209 Modul: Software Radio [M-ETIT-100439]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
3	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 20 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden erwerben tiefer gehende Kenntnisse zur Mobilkommunikation, zu den dort benutzten Standards und zu aktuellen Entwicklungen auf den Gebieten Software Defined Radio, Cognitive Radio und cognitive Netze. Sie sind in der Lage, Funkssysteme zu verstehen und zu analysieren.

Inhalt

Die Vorlesung vermittelt tiefer gehende Kenntnisse zur Mobilkommunikation, zu den dort benutzten Standards und zu aktuellen Entwicklungen auf den Gebieten Software Defined Radio (SDR), Cognitive Radio (CR) und cognitive Netze (CN).

Im ersten Kapitel wird die Entwicklung von Mobilfunksystemen seit den fünfziger Jahren des zwanzigsten Jahrhunderts nachvollzogen. Vielfachzugriffsverfahren werden durch die Brille von SDRs betrachtet. Die Modellierung des Mobilfunkkanals im Rahmen verschiedener Standards wird diskutiert.

Das zweite Kapitel behandelt die Architektur von Software Radios, wobei insbesondere die Prinzipien des Superhet sowie des direkt mischenden Empfängers ausführlich dargestellt werden. Als besonders wichtige Komponente werden Analog-Digital-Wandler ausführlich diskutiert. Darüber hinaus werden, ausgehend von den Anwendungsszenarien Gemeinsamkeiten und Unterschiede von militärischen und zivilen SDRs herausgearbeitet.

Das dritte Kapitel ist den Bausteinen eines Radios gewidmet. Nach einer ausführlichen Diskussion der Eigenschaften des Mobilfunkkanals werden unterschiedliche Modulations- und Demodulationsverfahren vorgestellt. Danach werden Direct Sequence Spread Spectrum und Code Division Multiple Access behandelt. Nach einem kurzen Überblick zur Kanalverzerrung werden verschiedene wichtige Kanalcodierungsverfahren unter Gesichtspunkten der Vereinheitlichung ihrer Signalverarbeitung diskutiert. Die Quellencodierung wird am Beispiel von GSM dargestellt. Eine Übersicht zum RAKE-Empfänger und über Multi User Detektoren schließt das Kapitel ab.

Das vierte Kapitel stellt die gängigen Mobilfunkstandards ausführlich zusammen. Auf die Beschreibung der Standards der zweiten Generation (DECT, GSM, IS-136, IS-95) folgen Diskussionen der Standards der dritten Generation (cdma2000, UMTS) sowie der Wireless Local Area Network Standards (IEEE 802.x).

Die einem SDR bzw. einem CR zugrunde liegende Hardware ist Inhalt des fünften Kapitels. Hier werden die Eigenschaften von General Purpose Prozessoren (GPPs), digitalen Signalprozessoren (DSPs) und Field Programmable Gate Arrays (FPGAs) herausgearbeitet. Darüber hinaus werden Aspekte rekonfigurierbarer Hardware vorgestellt.

Im sechsten Kapitel wird der Aufbau eines SDRs erklärt, wobei insbesondere auf die benutzten Simulationstools sowie auf die Harmonisierung der Standards eingegangen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Vor-/Nachbereitung Vorlesung: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: in Vor-/Nachbereitung verrechnet
- Insgesamt: $90 \text{ h} = 3 \text{ LP}$

Empfehlungen

Vorheriger Besuch der Vorlesung „Nachrichtentechnik I“ wird empfohlen.

M

7.210 Modul: Solar Energy [M-ETIT-100524]

Verantwortung: Prof. Dr. Bryce Sydney Richards
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100774	Solar Energy	6 LP	Richards

Erfolgskontrolle(n)

Type of Examination: written exam

Duration of Examination: 120 Minutes

Modality of Exam: One written exam at the end of each semester.

Voraussetzungen

Students are not allowed to take „Photovoltaik“ (M-ETIT-100513) in addition to this one.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-100513 - Photovoltaik](#) darf nicht begonnen worden sein.

Qualifikationsziele

The students:

- understand the basic working principle of pn-junction solar cells,
- learn about the different kinds of solar cells (crystalline and amorphous silicon, CIGS, Cadmium telluride, organic, dye-sensitized solar cells, etc.),
- get an overview over upcoming third-generation photovoltaic concepts,
- receive information on photovoltaic modules and module fabrication,
- develop an understanding of solar cell integration and feeding the electrical power to the grid,
- get insight into solar concentration and tandem solar cells for highly efficient energy conversion,
- compare photovoltaic energy harvesting with solar thermal technologies
- understand the environmental impact of solar energy technologies.

Die Studentinnen und Studenten können in englischer Fachsprache sehr gut kommunizieren.

Inhalt**I. Introduction: The Sun****II. Semiconductor fundamentals****III. Solar cell working principle****IV. First Generation solar cells: silicon wafer based****V. Second Generation solar cells: thin films of amorphous silicon, copper indium gallium diselenide, cadmium telluride, organic photovoltaics and dye sensitized solar cells****V. Third Generation Photovoltaics: high-efficiency device concepts incl. tandem solar cells****VI. Modules and system integration****VII. Cell and module characterization techniques****VIII. Economics, energy pay-back time, environmental impact****IX. Other solar energy harvesting processes, incl. thermal and solar fuels****X. Excursion****Zusammensetzung der Modulnote**

The module grade is the grade of the written exam.

Arbeitsaufwand

Total 180 h, thereof 60h contact hours (45h lecture, 15h problems class), and 120h homework and self-studies

Empfehlungen

Knowledge of optoelectronics is a prerequisite, e.g. M-ETIT-100480 – Optoelektronik.

Literatur

P. Würfel: Physics of Solar Cells

V. Quaschnig: Renewable Energy Systems

C. Honsberg and S. Bowden, PV Education CD-ROM and website, <http://www.pveducation.org/pvcdrom>

M

7.211 Modul: Spaceborne Radar Remote Sensing [M-ETIT-103042]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-112857	Spaceborne Radar Remote Sensing - Exam	4 LP	Moreira, Prats
T-ETIT-112858	Spaceborne Radar Remote Sensing - Workshop	2 LP	Younis

Erfolgskontrolle(n)

The assessment takes place in the form of a written examination lasting 120 min. and in the form of reports (other types of examination). Those reports have to be submitted as part of the SAR computer workshop (approx. a total of five workshops). Details will be given during the lecture.

Voraussetzungen

"M-ETIT-100426 - Spaceborne SAR Remote Sensing" is not allowed to be started or to be completed.

Qualifikationsziele

The students obtain a sound knowledge on the fundamentals, theory and applications of spaceborne radar systems. They understand the principle and function of synthetic aperture radars (SAR). They are able to explain the theory, techniques, algorithms for data processing and system concepts as well as to report on several application examples.

Inhalt

The lecture is interdisciplinary and well suited for students interested in learning different aspects of the entire end-to-end system chain of spaceborne radar systems. Today, Synthetic Aperture Radar (SAR) systems are generating images of the Earth's surface with a resolution better than 1 meter. Due to their ability to produce high-resolution radar images independent of sunlight illumination and weather conditions, SAR systems have demonstrated their outstanding capabilities for numerous applications, ranging from environmental and climate monitoring, generation of three-dimensional maps, hazard and disaster monitoring as well as reconnaissance and security related applications. We have entered a new era of spaceborne and airborne SAR systems. New satellite systems like TerraSAR-X and TanDEM-X provide radar images with a resolution cell of more than a hundred times better than the one of conventional SAR systems. The lecture will cover all aspects of spaceborne radar systems including an overview of new technologies, applications and future developments.

Supporting the main lecture, exercise assignments are distributed to the students. The exercise solutions are presented and discussed in detail during lecture hall exercises. Further dedicated topics are explained to deepen the understanding of the main lecture contents.

The aim of the computer-workshop is to gain practical experience on radar systems using data and parameter simulations which are based on the evaluation of simplified models.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade results of the assessment of the exam (4 LP) and the reports (2 LP).

Anmerkungen

Further information can be found at the internet page of the IHE (<https://s.kit.edu/ihe-srrs>).

Arbeitsaufwand

Each credit point corresponds to approximately 25-30 hours of work (of the student). This is based on the average student who achieves an average performance. Workload (for a lecture)

Attendance time in lectures, exercises: 60 h

Present study time computer exercise: 40 h

Self-study time including exam preparation: 80 h

A total of 180 h = 6 LP

Empfehlungen

Signal processing and radar fundamentals.

Literatur

Lecture viewgraphs, reading material, and literature references can be found on ILIAS at <https://s.kit.edu/srrs>.

M

7.212 Modul: Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen [M-MACH-106468]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Mobile Arbeitsmaschinen
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 2
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111820	Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen-Vorleistung	0 LP	Becker, Geimer
T-MACH-111821	Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen	4 LP	Becker, Geimer

Erfolgskontrolle(n)

mündliche Prüfung

Voraussetzungen

Programmierkenntnisse

Qualifikationsziele

Die Studierenden lernen die theoretischen Grundlagen der Datenkommunikation sowie die Architektur von Steuerungssystemen in mobilen Arbeitsmaschinen kennen. Des Weiteren können sie Einflüsse und Rahmenbedingungen im Einsatz erfassen und daraus Anforderungen an Sensoren und Steuerungen praktischer und rechtlicher Natur ableiten. Die Studierenden lernen Methoden des maschinellen Lernens für Steuer- und Regelungsaufgaben in mobilen Arbeitsmaschinen sowie deren Aufbau und den Umgang mit Trainingsdaten kennen. Nach der Teilnahme an der Übung sind sie in der Lage, ein Steuerungssystem für eine Aufgabenstellung zu implementieren, zu trainieren und zu validieren.

Inhalt

- Grundlagen Sensorik, Steuerungen und Steuerungsarchitekturen in mobilen Arbeitsmaschinen
- Grundlagen und Funktionsweisen der Datenkommunikation in mobilen Arbeitsmaschinen (CAN-Bus, PROFIBUS, Ethernet, ...)
- Rechtlicher Grundlage und Rahmenbedingungen (SIL-Level, ...)
- Anforderungen an Sensoren beim Einsatz in mobilen Arbeitsmaschinen für unterschiedliche Steuerungsaufgaben
- Einführung in Methoden des maschinellen Lernens und deren Anwendung für die Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen
- Überblick über aktuelle Forschung und Entwicklungen im Bereich der Agrarrobotik
- Praktische Umsetzung des Vorlesungsinhalts durch die Bearbeitung einer Aufgabe in der zugehörigen Übung
- Die Ergebnisse der Aufgabe werden in einem kurzen Bericht als Vorleistung für die Prüfung zusammengefasst.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote entspricht der Note der mündlichen Prüfung aus der Teilleistung T-MACH-111821 "Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen".

Anmerkungen

Es werden Grundkenntnisse der Elektrotechnik und Informatik empfohlen. Erste Programmierkenntnisse, bevorzugt in Python, sind notwendig. Die Anzahl der Teilnehmenden ist begrenzt, da Hardware für die Übung bereitgestellt wird. Eine vorherige Anmeldung ist erforderlich, die Details werden auf den Webseiten des Instituts für Fahrzeugsystemtechnik / Institutsteil Mobile Arbeitsmaschinen angekündigt. Bei hohen Anmeldezahlen die die Kapazitäten übersteigen findet eine Auswahl unter allen Interessenten nach Qualifikation statt.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 60h, Selbststudium: 60h

M

7.213 Modul: Steuerungstechnik [M-MACH-105348]

- Verantwortung:** Hon.-Prof. Dr. Christoph Gönzheimer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105185	Steuerungstechnik	4 LP	Gönzheimer

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (60 min)

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden ...

- sind fähig, die in der Industrie vorkommenden elektrischen Steuerungen wie SPS, CNC und RC zu nennen und deren Funktions- und Arbeitsweise zu erläutern.
- können grundlegende Verfahren der Signalverarbeitung erklären. Hierzu zählen einige Codierungs- und Fehlersicherungsverfahren sowie die Analog-/Digital- Wandlung.
- sind in der Lage, eine Steuerung inklusive der benötigten Aktorik und Sensorik für eine gegebene industrielle Anwendung, insbesondere im Anlagen- und Werkzeugmaschinenbau, auszuwählen und zu dimensionieren. Sie können dabei sowohl technische als auch wirtschaftliche Aspekte in der Auswahl der Komponenten und bei der Steuerungshierarchie berücksichtigen.
- können die Vorgehensweise zur Projektierung und Programmierung einer Speicherprogrammierbaren Steuerung des Typs Siemens Simatic S7 beschreiben und dabei verschiedene Programmiersprachen der IEC 1131 verdeutlichen.

Inhalt

Das Modul Steuerungstechnik gibt einen ganzheitlichen Überblick über den Einsatz steuerungstechnischer Komponenten in der industriellen Produktion.

Der erste Teil des Moduls befasst sich mit den Grundlagen der Signalverarbeitung und mit Steuerungsperipherie in Form von Sensoren und Aktoren, die in Produktionsanlagen für die Detektion und Beeinflussung von Prozesszuständen benötigt werden. Der zweite Teil beschäftigt sich mit der Funktions-/Arbeitsweise elektrischer Steuerungen im Produktionsumfeld. Gegenstand der Betrachtung sind hier insbesondere die speicherprogrammierbare Steuerung, die CNC-Steuerung und die Robotersteuerung.

Den Abschluss des Moduls bildet das Thema Vernetzung und Dezentralisierung mithilfe von Bussystemen.

Das Modul ist stark praxisorientiert und mit zahlreichen Beispielen aus der Produktionslandschaft unterschiedlicher Branchen versehen.

Die Themen im Einzelnen sind:

- Signalverarbeitung
- Steuerungsperipherie
- Speicherprogrammierbare Steuerungen
- NC-Steuerungen
- Steuerungen für Industrieroboter
- Verteilte/vernetzte Steuerungssysteme
- Feldbussysteme
- Trends im Bereich der Steuerungstechnik

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 21 Stunden

Selbststudium: 99 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

M

7.214 Modul: Stochastische Informationsverarbeitung [M-INFO-100829]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte 6	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101366	Stochastische Informationsverarbeitung	6 LP	Hanebeck

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

Qualifikationsziel: Studierende können ein gegebenes nichtlineares dynamisches Modell probabilistisch beschreiben und die Gleichungen zur Bayes-Inferenz aufstellen. Sie können, sofern keine analytische Lösung existiert, die Stärke der Nichtlinearität einschätzen und ein dafür geeignetes praktisches Filter zur Echtzeit-Zustandsschätzung auswählen und implementieren.

Lernziel: Studierende kennen dynamische Zustandsmodelle und Verfahren, den Zustand rekursiv zu schätzen. Vor- und Nachteile der verschiedenen praktischen Filter können problemorientiert eingeschätzt werden.

Inhalt

Die SI vermittelt die fundamentalen und formalen Grundlagen der Zustandsschätzung rund um Prädiktion und Filterung. Zunächst werden für nichtlineare wertediskrete Systeme sowie lineare wertekontinuierliche Systeme einfache und praktisch anwendbare Schätzer hergeleitet. Dies entspricht dem Wonham-Filter und dem bekannten Kalman-Filter.

In praktischen Anwendungen (Robotik, Inertialnavigation, Tracking, Meteorologie etc.) ist jedoch das nichtlineare wertekontinuierliche System von größtem Interesse. Dieses liegt daher im weiteren Verlauf der Vorlesung im Fokus. Es wird aufgezeigt, warum die auftretenden Integrale i.A. weder analytisch noch numerisch mit beliebiger Genauigkeit lösbar sind und welche approximativen Algorithmen sich stattdessen etabliert haben. Behandelt werden u.a. die Taylor-Linearisierung des Extended Kalman Filter (EKF), die Sample-basierte stochastische Linearisierung des Unscented Kalman Filter (UKF), das Ensemble Kalman Filter (EnKF), sowie grundlegende Particle Filter.

Anmerkungen

Als theoretische Grundlagenvorlesung stellt "Stochastische Informationssysteme" einen optimalen Einstieg in die Vorlesungen des ISAS dar. Umgekehrt können Vorkenntnisse aus "Lokalisierung mobiler Agenten" (LMA) [LV-Nr. 24613] und "Informationsverarbeitung in Sensornetzwerken" (IIS) [LV-Nr. 24102], aber je nach Lerntyp trotzdem hilfreich sein – dort werden mehr konkrete Anwendungen beleuchtet. Sämtliche Inhalte werden in allen unseren Vorlesungen grundsätzlich von Anfang an hergeleitet und ausführlich erklärt; es ist also möglich in SI, LMA oder IIS einzusteigen.

Arbeitsaufwand

[1,5 h Vorlesung + 1,5 h Übung (3 SWS)] x 15
 + [4,5 h Nachbereitung Vorlesung + 3,5 h Vorbereitung Übung] x 15
 + 15 h Klausurvorbereitung
 = 180 h $\hat{=}$ 6 ECTS

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen aus der Wahrscheinlichkeitstheorie sind hilfreich.

M

7.215 Modul: Student Innovation Lab [M-ETIT-105073]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
 Prof. Dr. Werner Nahm
 Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
 Prof. Dr. Wilhelm Stork
 Prof. Dr. Orestis Terzidis
 Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach**

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
15	Zehntelnoten	Jedes Semester	2 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-110291	Innovation Lab	9 LP	Hohmann, Nahm, Sax, Stork, Zwick
T-WIWI-102864	Entrepreneurship	3 LP	Terzidis
T-WIWI-110166	SIL Entrepreneurship Projekt	3 LP	Terzidis

Erfolgskontrolle(n)

This module consists of an approx. 60-minute written exam on the contents of the Entrepreneurship lectures, as well as 5 other types of exams on the contents of the seminar Entrepreneurship and Innovation Lab in the form of term papers and presentations. All exams results are graded.

In addition, smaller, ungraded term papers are due during the course to monitor progress.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Personal competence

- Reflection faculty:
The students are able to analyze, evaluate and develop an alternative for action for certain elements of action in social interaction
- Decision-making ability:
The students are able to prepare a decision template in time and to provide the necessary arguments for alternative decisions and therefore are able to decide in time.
- Interdisciplinary teamwork
Students are able to detect their limits of competence in one domain and to adjust to a the non-specialist domain. The students are able to detect a lack in competence and to compensate this lack via competences of other team members. The students are able to communicate their domain-specific knowledge and develop a basic understanding of other domains.
- Value-based action:
The students are able to use selected psychological tools to determine their own values. They are able to match these values with team members and reflect if their offer fits these values.

Social competence

- Ability to cooperate:
The students are able to analyze and judge their cooperative behavior in a group.
- Communication competence:
The students are able to present their information in persuasive, focused and target group oriented way.
- Ability to deal with conflicts:
The students are able to detect conflicts in advance, analyze them and name solution concepts.

Innovation and entrepreneurship competence

- Agile product development:
The students are able to apply methods of agile product development e.g. Scrum.
- Methodical innovation retrieval:
The students are able to conduct processes for user- and technology-centered innovation to develop sustainable value propositions for certain target groups (e.g. Design Thinking (DT), Technology Application Selection (TAS)-process).
- Orientation on management of new technology-based firms (NTBF):
The students are able to name central concepts of intellectual property and legal structures. The students are able to name the most important tasks of entrepreneurial leadership. They are able to name the most common form of business modeling and to setup a business plan. The students know important approaches to establish an organization. The students are able to determine the ownership structure in an investment situation. The students are able to name marketing concepts and setup a business model.
- Generate investment readiness:
The students are able to setup rudimentary revenue and cost plan. Furthermore, they are able to establish a project plan for a company in order to derive an investment plan. The students are able to present their business proposal to investors and develop empathy for the investors.
- Competence to develop a business model:
The students are able to apply respective tools for business modeling e.g. Business Model Canvas. The students are able to develop and assess alternative business models.
- Risk handling:
The students are able to name basic risks w.r.t. requirements, technical limitations and profitability. The students are able to apply methods of customer interaction for evaluation of requirements and willingness to pay. The students are able to setup a rudimentary competitors analyze. The students are able to name and identify risks and present potential reactions.

Systemic technical competence

- Problem solution competence:
The students are able to analyze, assess and structurally solve a technical problem.
- Agile methodology of system development:
The students are able to name and apply different system development processes.
- Validation in volatile environment:
The students are able to conduct technical and economical validation under volatile constraints. For this, they are able to name the constraints and interpret the results of the validation.
- Functional decomposition:
The students are able to identify, interpret and derive functional requirements from complex customer needs.
- Architecture development:
The students are able to recognize coherences from the functional requirements and derive a suitable system architecture.

Inhalt

This module strives to combine technical, social and personal competences from the technical and entrepreneurial domain. The objective is to prepare students as best as possible for entrepreneurial activity within or outside of an established organization. Our teaching methods are research-based with a practical orientation.

The lecture Entrepreneurship as the essential component offers the theoretical basis and provides insight in important theoretical concepts and empirical evidence. Currently released case studies and practical experiences of successful founders support the theoretical and empirical content. In order to run a company for the long term additional knowledge is important. That's why the lecture also teaches basic principles for opportunity recognition, business modeling, an introduction to entrepreneurial marketing and leadership. Customer-based design methods from the lean startup approach as well as methods of technology-centered innovation are presented. Future founders have to be able to develop and handle resources such as financial and human capital, infrastructure and intellectual property. Further aspects tackle the establishment of an organization and funding of the own project.

The knowledge taught in the lecture Entrepreneurship will be applied in an application-oriented seminar and the labs. Hence we use an action learning approach to extend the taught knowledge by practical skills and reflection capabilities. In an team of five, the students will experience their way from the ideation process to the final pitch in front of investors.

The students are able to choose between the following options concerning the labs:

- The Automation Innovation Lab offers drones as an innovation platform for cooperative swarm solutions.
- The Industry 4.0 Innovation Lab enables innovation in the context of the next industrial revolution via mobile robot platforms.
- In the Interconnected Intelligent Systems Lab innovations in the context of Assisted Living and Smart Housing are enabled by providing a rich assembly set of mobile robots, actuators and sensors.
- The Computer Vision for Health Lab offers a selection of state-of-the-art imaging devices and powerful computing hardware for innovative image-based applications for medicine and healthcare.

The module also presents methods of agile system development (Scrum) along with associated validation methods as well as methods for functional prototyping. Gate plans are used within the module to determine the progress of the project. Methods for single person work and teamwork are presented and applied. Additionally group-specific knowledge of the different roles of team members, solutions to conflict situations and interdisciplinary teams are presented.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade consists of the written exam of the Lecture Entrepreneurship (40%), of the submissions and presentation of the Innovation Lab (40%) and of the submissions and presentation of the SIL Entrepreneurship Project (20%).

Anmerkungen

An application is required to participate in this module. Information about the application: www.kit-student-innovation-lab.de.

Arbeitsaufwand

Lecture Entrepreneurship: 32h attendance time, 48h preparation and follow-up time, 10h preparation time for assessment

Seminar Entrepreneurship: 34h attendance time, 3h preparation and follow-up time, 53h preparation time for assessment.

Innovation Lab: 8h attendance time, 213h preparation and follow-up time, 49h preparation time for assessment.

This results in a total of 450 hours and a total of 15 LPs for both semesters ($15 \cdot 30 / 2 = 225$).

Empfehlungen

It is recommended to attend the lecture Entrepreneurship at the same time as the seminar Entrepreneurship Project and the Innovation Lab in the winter semester.

Lehr- und Lernformen**Related courses:**

Lecture Entrepreneurship

Seminar Entrepreneurship Project

Innovation Labs

Please note that the courses must be booked in parallel.

Related exams:

Written exams covering the content of lecture Entrepreneurship

Presentation of the Value Profile (seminar Entrepreneurship)

Submission of the Business Plan (seminar Entrepreneurship)

Submission of a Technical Report with requirements list and system architecture (Innovation Lab)

Submission of the reflection of the Gate Plans (Innovation Lab)

Presentation of the High-fidelity (Innovation Lab)

M

7.216 Modul: Superconducting Magnet Technology [M-ETIT-106684]

Verantwortung: Prof. Dr. Tabea Arndt
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113440	Superconducting Magnet Technology	4 LP	Arndt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of an oral exam (abt. 30 minutes).

Two timeslots (weeks) for examination dates will be announced (usually near end of lecture period & end of semester)

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students have a solid knowledge of architecture and design aspects of applications in magnets, windings and coils in power engineering.
- For the most important magnet applications the students can apply the state of the art, choose between options and can reflect the main benefits.
- The students have a clear understanding of opportunities, benefits and limitations of superconducting windings and magnets.
- The students are able to perform the required design calculations and to solve fundamental design questions independently.

Inhalt

As the materials become increasingly mature and powerful, using superconductivity in a variety of applications of electrical engineering is of rising interest and benefit, too. This module is focuses on Superconducting Magnet Technology:

Windings, coils and magnets may be used as a device by itself (providing high magnetic fields e.g. in MRI, NMR, accelerators, industry magnets, etc.) or as components for Power Systems.

This section will cover the following aspects:

- Unique selling points of superconducting windings.
- Basic approaches and tools to design superconducting windings.
- Discussion of winding architectures
- Criteria to design the appropriate operating temperatures, materials, conductors, cooling technology for the electromagnetic purpose.
- Limits and opportunities when preparing and operating superconducting windings.
- Measures for safe operation of superconducting magnets.
- High-Field Magnets
- Magnets for Fusion Technology
- 3D topologies (e.g. in dipole magnets or motors/ generators)
- New options potentially offered by widespread use of hydrogen.
- New winding topologies

In the exercises, selected magnets will be designed and calculated analytically and with some computational tools (e.g. dipole magnets and compact, cryogen free HTS-magnets)

The lecturer may change the details of the content without further notice. Materials will be offered on ILIAS.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

1. attendance in lectures and exercises: $15 \cdot 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$
2. preparation / follow-up: $15 \cdot 3 \text{ h} = 45 \text{ h}$
3. preparation of and attendance in examination: 30 h

A total of 120 h = 4 CR

Empfehlungen

Having knowledge in "Superconducting Materials" is beneficial, but not mandatory.

M

7.217 Modul: Superconducting Power Systems [M-ETIT-106683]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mathias Noe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-113439	Superconducting Power Systems	4 LP	Noe

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of an oral exam (abt. 45 minutes).

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

- The students have a solid knowledge of architecture and design aspects of applications in windings and energy technology devices.
- For the most important power system applications the students can apply the state of the art and can reflect the main benefits.
- The students have a clear understanding of opportunities, benefits and limitations of superconducting components and devices.
- The students are able to perform the required design calculations and to solve fundamental design questions independently.

Inhalt

As the materials become increasingly mature and powerful, using superconductivity in a variety of applications of electrical engineering is of rising interest and benefit, too. This module focuses on Superconducting Power Systems.

It will provide an overview of the state of the art, will give an insight into the basic setup, the design, the characteristic parameters and the specific operation behaviour of the following applications:

- Power Transmission Cables and Lines
- Motors and Generators
- Transformers
- Fault Current Limiters
- Magnetic Energy Storage
- Basics of Cryo Technology

For each application a design example is shown and the focus is given on the conceptual design of each application.

The lecturers may change the details of the content without further announcement.

Materials will be offered on ILIAS.

Zusammensetzung der Modulnote

The module grade is the grade of the oral exam.

Arbeitsaufwand

1. attendance in lectures and exercises: 15*3 h = 45 h
2. preparation / follow-up: 15*3 h = 45 h
3. preparation of and attendance in examination: 30 h

A total of 120 h = 4 CR

Empfehlungen

Having knowledge in „Superconducting Materials“ is beneficial.

Successful participation in „Superconductivity for Engineers“

M

7.218 Modul: Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik [M-MACH-105315]

Verantwortung: apl. Prof. Dr. Ulrich Gengenbach
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105555	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik	4 LP	Gengenbach

Erfolgskontrolle(n)

Eine Erfolgskontrolle muss stattfinden und kann schriftlich, mündlich oder anderer Art sein.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden eignen sich grundlegende Kenntnisse der Herausforderungen von Systemintegrationstechnologien aus Maschinenbau, Feinwerktechnik und Elektronik an.

Inhalt

- Einführung in die Systemintegration (Grundlagen)
- Kurzeinführung MEMS-Prozesse
- Festkörpergelenke
- Oberflächen und Plasmaverfahren für die Oberflächenbehandlung
- Technisches Kleben
- Aufbau- und Verbindungstechnik in der Elektronik
- Molded Interconnect devices (MID)
- Funktionelles Drucken
- Low temperature cofired ceramics in der Systemintegration
- 3D-Integration in der Halbleitertechnik

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand beträgt ca. 120 Zeitstunden, entsprechend 4 Leistungspunkten.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- Risse, Fertigungsverfahren der Mechatronik, Feinwerk- und Präzisionsgerätetechnik, Vieweg+Teubner Verlag, Wiesbaden, 2012
- Madou, Fundamentals of microfabrication and nanotechnology, CRC Press Boca Raton, 2012
- Habenicht, Kleben Grundlagen, Technologien, Anwendungen, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2009
- J. Franke, Räumliche elektronische Baugruppen (3D-MID), Carl Hanser-Verlag München, 2013

M

7.219 Modul: Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2 [M-MACH-105316]

Verantwortung: apl. Prof. Dr. Ulrich Gengenbach

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau

Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Mikrosystemtechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-110272	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2	4 LP	Gengenbach

Erfolgskontrolle(n)

Eine Erfolgskontrolle muss stattfinden und kann schriftlich, mündlich oder anderer Art sein.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden eignen sich Kenntnisse neuer System-integrationstechnologien und ihrer Anwendung in mikrooptischen und mikrofluidischen Systemen an.

Inhalt

Einführung in die Systemintegration (neue Verfahren und Anwendungen)

Montage hybrider Mikrosysteme

Packaging Verfahren

Anwendungen:

- Mikroverfahrenstechnik
- Lab-on-Chip-Systeme
- Mikrooptische Systeme
- Silicon Photonics

Neue Integrationsverfahren:

- Direct Laser Writing
- Self Assembly

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand beträgt ca. 120 Zeitstunden, entsprechend 4 Leistungspunkten.

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

- N.-T. Nguyen, Fundamentals and Applications of Microfluidics, Artech House
- G. T. Reed, Silicon Photonics: An Introduction, Wiley

M

7.220 Modul: Systems and Software Engineering [M-ETIT-100537]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100675	Systems and Software Engineering	5 LP	Sax

Erfolgskontrolle(n)

Written exam, approximately 90 minutes.

Students are given the opportunity to earn a grade bonus through separate task assignments. If the grade of the written exam is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by a maximum of one grade level (0.3 or 0.4). The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the lecture. Bonus points do not expire and remain valid for exams taken at a later date.

Voraussetzungen

none

Qualifikationsziele

Students are able to analyse and explain the functional principles and applications of embedded systems.

- Students are able to evaluate and apply maturity models as well as Software Development Life Cycle models including the waterfall model, V-model, prototyping model, agile models, and DevOps.
- Students are able to apply various creativity techniques to develop innovative solutions to problems. They will be able to derive and analyse requirements.
- Students are familiar with diagram formats software modelling languages; they can evaluate and create these based on problem descriptions of an application area. They will be able to create and evaluate functional, data-oriented, algorithmic, state-oriented, and object-oriented views.
- Students are able to understand and apply various aspects of the realization of embedded systems. They will be able to consider implementation alternatives: hardware, co-design and scheduling aspects.
- Students are familiar with the various testing phases in a project and can explain them. They can assess the reliability of a system and understand the concept of functional safety.

Inhalt

The focus of the course is on processes and methods for the design of systems composed of electrical, electronic and electronically programmable systems that contain software, hardware and mechanical components. The desired competencies of the course include the knowledge and goal-oriented use of modeling techniques, design processes, description and representation tools as well as specification languages that correspond to the current state of the art.

Zusammensetzung der Modulnote

The grade is determined by the written exam and the bonus points.

Anmerkungen

Will be changed to 6 CR in winter term 25/26.

Arbeitsaufwand

For each Credit Point (CP), 30h of work is scheduled. The resulting 150h are distributed as follows:

- 15 weeks of 1.5h attendance in lecture and 2h preparation and follow-up per week = 52.5h
- 15 weeks of 1.5h attendance in each exercise and at least 2h preparation (includes processing of exercise sheets and the processing of tasks for the acquisition of bonus points) per week = 52.5h
- Preparation for the exam = 45h

Empfehlungen

Knowledge in Digital Technology and Information and Automation Technology (e.g. module M-ETIT-102102 and M-ETIT-106336)

M

7.221 Modul: Technische Mechanik [M-MACH-103205]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Thomas Böhlke Prof. Dr.-Ing. Wolfgang Seemann
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von:	Allgemeine Mechatronik

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Semester	1 Semester	Deutsch	4	6

Technische Mechanik (Wahl: zwischen 5 und 6 LP)			
T-MACH-105209	Einführung in die Mehrkörperdynamik	5 LP	Fidlin
T-MACH-105274	Technische Mechanik IV	5 LP	Proppe
T-MACH-112987	Rechnergestützte Kontinuumsmechanik	4 LP	Böhlke
T-MACH-112996	Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik <i>Diese Teilleistung fließt an dieser Stelle nicht in die Notenberechnung des Moduls ein.</i>	1 LP	Böhlke

Erfolgskontrolle(n)

Eine Erfolgskontrolle findet in den wählbaren Teilleistungen statt, entweder als Prüfungsleistung schriftlicher oder mündlicher Art. Details siehe wählbare Teilleistungen

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Einführung in die Mehrkörperdynamik: Nach Abschluss dieses Moduls können die Absolventinnen und Absolventen die Kinematik des einzelnen starren Körpers unter Verwendung von Drehmatrizen, Winkelgeschwindigkeiten und entsprechenden Ableitungen in verschiedenen Bezugssystemen beschreiben. Sie können holonome und nichtholonome Bindungsgleichungen für geschlossene kinematische Ketten angeben. Darüber hinaus können die Absolventinnen und Absolventen, Newton-Eulersche und ie Lagrange'schen Gleichungen herleiten sowie das Prinzip von d'Alembert und das Prinzip der virtuellen Leistung anwenden. Schließlich können sie die Struktur der Bewegungsgleichungen analysieren.

Technische Mechanik IV: Die Absolventinnen und Absolventen können die Kinematik für Bewegungen von Punkten und Systemen untersuchen. Basierend auf den Newton-Eulerschen Axiomen können sie die Bewegungsgleichungen herleiten. Neben klassischen synthetischen Methoden können die Absolventinnen und Absolventen analytische Verfahren mit Energieausdrücken als Ausgangspunkt effizient anwenden.

Mathematische Methoden der Kontinuumsmechanik: Nach Abschluss des Moduls können die Absolventinnen und Absolventen die wesentlichen Operationen der Tensoralgebra und der Tensoranalysis sowohl für Tensoren zweiter als auch für Tensoren höherer Stufe durchführen, in schiefwinkligen und krummlinigen Koordinatensysteme. Sie können diese Operationen dann bei der Beschreibung infinitesimaler und finiter Deformationen kontinuumsmechanischer Systeme anwenden. Darüber hinaus können die Absolventinnen und Absolventen das Transporttheorem sowie die Bilanzgleichungen für kontinuumsmechanische Systeme angeben und Materialgleichungen verwenden.

Inhalt

Einführung in die Mehrkörperdynamik: Mehrkörpersysteme und ihre technische Bedeutung, Kinematik des einzelnen starren Körpers, Drehmatrizen, Winkelgeschwindigkeiten, Ableitungen in verschiedenen Bezugssystemen, Relativmechanik, holonome und nichtholonome Bindungsgleichungen für geschlossene kinematische Ketten, Newton-Eulersche Gleichungen, Prinzip von d'Alembert, Prinzip der virtuellen Leistung, Lagrangesche Gleichungen, Kanescher Formalismus, Struktur der Bewegungsgleichungen

Technische Mechanik IV: Kinematik des starren Körpers bei räumlicher Bewegung, Euler Winkel, Winkelgeschwindigkeit des starren Körpers bei Verwendung von Euler Winkeln, Eulersche Kreiselgleichungen, Trägheitstensor, kinetische Energie des starren Körpers, kräfte- und nicht kräftefreie Kreisel, Bewegung von Starrkörpersystemen, Prinzip von d'Alembert, Lagrangesche Gleichungen erster und zweiter Art, verallgemeinerte Koordinaten, freie und erzwungene Schwingungen von Einfreiheitsgradsystemen, Frequenzgangrechnung, Mehrfreiheitsgradschwinger, Tilgung

Mathematische Methoden der Kontinuumsmechanik: Tensoralgebra: Vektoren; Basistransformation; dyadisches Produkt, Tensoren 2. Stufe und ihre Eigenschaften, Eigenwertproblem, Theorem von Cayley-Hamilton, Invarianten, Tensoren höherer Stufe, Tensoranalysis: Tensoralgebra und -analysis in schiefwinkligen und krummlinigen Koordinatensystemen, Differentiation von Tensorfunktionen. Anwendungen der Tensorrechnung in der Kontinuumsmechanik: Kinematik infinitesimaler und finiter Deformationen, Transporttheorem, Bilanzgleichungen, Spannungstensor, Materialgleichungen, Anfangs-Randwertprobleme

Arbeitsaufwand

Einführung in die Mehrkörperdynamik: Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$, Vor-und Nachbereitung Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$, Prüfungsvorbereitung und Präsenz in derselben: 90 h

Technische Mechanik IV: Präsenzzeit Vorlesung und Übung: $15 * 2 \text{ h} + 15 * 2 \text{ h} = 60 \text{ h}$, Vor-und Nachbereitung Vorlesung und Übung: $15 * 2 \text{ h} + 15 * 2 \text{ h} = 60 \text{ h}$, Prüfungsvorbereitung und Präsenz in derselben: 30 h

Mathematische Methoden der Kontinuumsmechanik: Präsenzzeit Vorlesung und Übung: $15 * 2 \text{ h} + 8 * 2 \text{ h} = 46 \text{ h}$, Vor-und Nachbereitung Vorlesung und Übung $15 * 2 \text{ h} + 8 * 2 \text{ h} = 46 \text{ h}$, Prüfungsvorbereitung und Präsenz in derselben: 58 h

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Rechnerübungen, Sprechstunden

M

7.222 Modul: Technische Optik [M-ETIT-100538]

Verantwortung: Prof. Dr. Cornelius Neumann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100804	Technische Optik	5 LP	Neumann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden lernen die Grundlagen der abbildenden und nichtabbildenden Optik, sowie deren Anwendungen an Beispielen der optischen Beobachtungs- & Messmethoden, Datenspeicherung, Mikro & Nanooptik, sowie die Herstellungsmethoden für optische Komponenten. Die Veranstaltung erlaubt es den Studierenden einen Überblick bezüglich der vielfachen Anwendungsmöglichkeiten der optischen Technologie zu erwerben.

Sie sind fähig das erlernte Wissen auf die Auslegung verschiedener Optiksysteeme anzuwenden und hierzu eigenständige Konzepte zu entwickeln.

Sie wissen anhand der erlernten Beispiele um den sozialen und gesellschaftlichen Einfluss neuartiger optischer Technologien und sind in der Lage die Wirkungen neuer Entwicklungen in Forschung und industriellen Anwendungen abzuschätzen.

Inhalt

Die technische Optik behandelt die wesentlichen physikalischen Grundlagen der Optik, sowie eine Vielzahl von technischen Anwendungen optischer Systeme. Dies reicht von Anwendungen im Automobil, Medizin, Messtechnik, Druck, optische Datenspeicherung, bis zu Mikro-/Nanooptik und Herstellungsverfahren für Kunststoff- und Glasoptiken.

Behandelt werden die folgenden Kapitel:

Motivation

Grundlagen

Reflexion & Brechung

Absorption

Spiegel

Prismen & Linsen

Anwendungen: Prismenstab, Fresnellinse, Teleskop, Kamera

Beugung & Interferenz

Anwendung: Mikroskop

Paraxiale Strahlmatrizen

Anwendung: Fokussierung von Strahlen

Anwendung: Entfernung- & Winkelmessung

Optik in der Datenspeicherung

Mikro- und Nanooptik

Herstellung von Optik

Der Dozent behält sich vor, im Rahmen der aktuellen Vorlesung ohne besondere Ankündigung vom hier angegebenen Inhalt abzuweichen.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 3. Präsenzzeit Übung: $15 * 2 = 30 \text{ h}$
 4. Vor- und Nachbereitungszeit Übung: $15 * 2 \text{ h} = 30 \text{ h}$
 5. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 30 h
- Insgesamt: 150 h = 5 LP

Empfehlungen

Vorhergehender Besuch der Vorlesung Lichttechnik.

M

7.223 Modul: Technisches Design in der Produktentwicklung [M-MACH-105318]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105361	Technisches Design in der Produktentwicklung	4 LP	Albers, Matthiesen, Schmid

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 1h

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden:

- erwerben und besitzen fundierte Designkenntnisse für den Einsatz an der Schnittstelle zwischen Ingenieur und Designer.
- beherrschen alle relevanten Mensch-Produkt-Anforderungen, wie z.B. demografische/geografische und psychografische Merkmale, relevante Wahrnehmungsarten, typische Erkennungsinhalte sowie ergonomische Grundlagen.
- beherrschen die Vorgehensweise zur Gestaltung eines Produkts, Produktprogramms bzw. Produktsystems vom Aufbau, über Form-, Farb- und Grafikgestaltung innerhalb der Phasen des Designprozesses.
- beherrschen die Funktions- und Tragwerkgestaltung sowie die wichtige Mensch-Maschine-Schnittstelle der Interfacegestaltung, haben Kenntnis über die wesentlichen Parameter eines guten Corporate Designs.

Inhalt

Wertrelevante Parameter des Technischen Design

Grundlagen Interface-Design

Makroergonomie: Planung- u. Konzeptphase

Mikroergonomie: Konzept- u. Entwurfsphase

Mikroergonomie: Ausarbeitungsphase

Best Practice

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote setzt sich zusammen aus:

1. Note der schriftlichen Prüfung (100%)

Anmerkungen

Die Studierenden werden nach dem Besuch des Moduls das Wissen über die wesentlichen Grundlagen des technisch orientierten Designs besitzen, als integraler Bestandteil der methodischen Produktentwicklung.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: 21 h

2. Vor- und Nachbereitung Vorlesung und Klausurvorbereitung: 99 h

Insgesamt 120 h = 4 LP

Lehr- und Lernformen**Vorlesung.****Medien:**

- Beamer
- Modelle

Literatur

Markus Schmid, Thomas Maier

Technisches Interface Design

Anforderungen, Bewertung, Gestaltung.

Springer Vieweg Verlag (<http://www.springer.com/de/book/9783662549476>)

Hardcover ISBN: 978-3-662-54947-6 / eBook ISBN: 978-3-662-54948-3

2017

Hartmut Seeger

Design technischer Produkte, Produktprogramme und -systeme

Industrial Design Engineering.

2., bearb. und erweiterte Auflage.

Springer-Verlag GmbH (<http://www.springer.com/de/book/9783540236535>)

ISBN: 3540236538

September 2005 - gebunden - 396 Seiten

M

7.224 Modul: Thermische Solarenergie [M-MACH-102388]

- Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Ron Dagan
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Thermofluidik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik \(Ergänzungsmodule\)](#)
[Interdisziplinäres Fach](#)
[Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105225	Thermische Solarenergie	4 LP	Dagan

Erfolgskontrolle(n)

Eine Erfolgskontrolle muss stattfinden, Prüfung mündlich ca. 30 Minuten

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Aufbauend auf der Vermittlung der physikalischen Grundlagen der solaren Einstrahlung, der Wärmeabstrahlung, der Optik und der Thermohydraulik ist der Studierende* am Ende der Vorlesung in der Lage

- gezielt solarthermische Komponenten wie Spiegel, Gläser, selektive Absorber und Isolationsmaterialien auszuwählen, entsprechende Fertigungsverfahren zu identifizieren und deren Leistungsfähigkeit zu ermitteln und beurteilen,
- unterschiedliche Kollektortypen zu erkennen, und potenzielle Anwendungsbereiche anzugeben,
- den Gesamtverbund eines solarthermischen Kollektors hinsichtlich seiner Leistungsfähigkeit charakterisieren und aus der Kollektorkennlinie deren Eignung hinsichtlich optimaler Nutzungsarten abzuleiten,
- Kollektoren in ein technisches Gesamtsystem für Wärme (Haushalt, Prozesswärme, Wärmespeichernetze) bzw. Stromerzeugung (Kraftwerk) einzubinden, den Systemwirkungsgrad zu berechnen sowie die Grundlagen einer Optimierung selbstständig zu erarbeiten,
- adäquate Speichertypen zur zeitlichen Trennung von Erzeugung und Verbrauch zu identifizieren, diese angemessen zu dimensionieren und in ein Systemkonzept zu integrieren,
- solarthermische Systeme in der Gesamtheit (Kapazität, Abschätzung der Systemdynamik, Ansprechverhalten, Wirkungsgrade) technisch beurteilen zu können und kennen Optionen zur Integration in Netzverbände (Wärme, Kälte, Strom).

Inhalt

Grundlagen der thermischen Solarenergie von der solaren Einstrahlung (Orts- und Zeiteinfluss, Modifikationen in der Atmosphäre) und deren Umsetzung in einem Kollektor bis hin Integration in ein technisches Gesamtsystem. Im Detail:

1. *Einführung* in den Energiebedarf und Evaluation des Einsatzpotenzials der Solarthermie.
2. *Primärenergieträger SONNE*: Sonne, Solarkonstante, solare Strahlung (Streuung, Absorption in der Atmosphäre, direkte-diffuse Strahlung, Winkeleinflüsse, Strahlungsbilanz).
3. *Solarkollektoren*: prinzipieller Aufbau eines Kollektors, Grundlagen der Ermittlung des Wirkungsgrads, Bedeutung der Konzentration und ihre Begrenzungen, solarthermische Kollektortypen (Bauformen, Wirkungsgrad, Systemtechnik).
4. *Passive Mechanismen der Solarthermie*: Wärmeleitung in Festkörpern und Gasen, Strahlungswärmetransport in transparenten und opaken Körpern. Designanforderungen und physikalische Grundlagen solarthermischer Gläser, Spiegel und selektiver Absorber. Gezielte Auswahl von Materialien- und Herstellungsverfahren.
5. *Impuls- und Wärmetransport*: Grundgleichungen des ein- u. mehrphasigen Transports, Grundgedanken lokaler und systemtechnische Berechnungsverfahren, Stabilitätsgrenzen.

Optional

6. *Solarthermische Niedertemperatursysteme*: Kollektorvarianten, Methoden zur Systemsimulation, Planung und Dimensionierung von Anlagen, systemtechnischer Anlagenaufbau und Stillstandsszenarien und deren Handhabung.
7. *Solarthermische Hochtemperatursysteme*: Solarthermische Kraftwerke (Klassifizierung Systemkomponenten, Verlustmechanismen, Aufwindkraftwerke), Kopplung Kollektor Energieerzeugungsprozess.

Am Ende

8. *Thermische Energiespeicher*: Begriffserläuterungen (Energieinhalte, Speicherformen und -materialien, Potenziale...), Speicherkonzepte (Systemaufbau, Auslegungsverhältnis), Systemintegration.
9. *Solare Klimatisierung*: Kühlleistungsbestimmung, Raumklima, solare Kühlverfahren und Bewertung der Klimatisierung.

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit Vorlesung: 30 Stunden

Vor- und Nachbereitung 60 Stunden (incl.ergänzender Recherchen)

Prüfungsvorbereitung 30 Stunden

Empfehlungen

wünschenswert sind sichere Grundkenntnisse der Physik in Optik sowie Thermodynamik

Grundlagen der Wärme-Stoffübertragung, der Werkstoffkunde, Energietechnik und Strömungsmechanik

Lehr- und Lernformen

Präsentation ergänzt durch Ausdrucke

Literatur

Bereitstellung des Studienmaterials in gedruckter und elektronischer Form.

Stieglitz & Heinzl; Thermische Solarenergie - Grundlagen - Technologie - Anwendungen. Springer Vieweg Verlag. 711 Seiten. ISBN 978-3-642-29474-7

M

7.225 Modul: Ubiquitäre Informationstechnologien [M-INFO-100789]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Beigl
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)

Leistungspunkte 5	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101326	Ubiquitäre Informationstechnologien	5 LP	Beigl

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung

Qualifikationsziele

Ziel der Vorlesung ist es, Kenntnisse über Grundlagen und weitergehende Methoden und Techniken des Ubiquitous Computing zu vermitteln. Nach Abschluss der Vorlesung können die Studierenden

- das erlernte Wissen über existierende Ubiquitous Computing Systeme wiedergeben und erörtern.
- die allgemeinen Kenntnisse zu Ubiquitären Systemen bewerten und Aussagen und Gesetzmäßigkeiten auf Sonderfälle übertragen.
- unterschiedliche Methoden zu Design-Prozessen und Nutzerstudien bewerten und beurteilen sowie geeignete Methoden für die Entwicklung neuer Lösungen auswählen.
- selbst neue ubiquitäre Systeme für den Einsatz in Alltags- oder industriellen Prozessumgebungen erfinden, planen, entwerfen und bewerten sowie Aufwände und technische Implikationen bemessen.

Inhalt

Die Vorlesung gibt einen Überblick über Historie und lehrt die Konzepte, Theorien und Methoden der Ubiquitären Informationstechnologie (Ubiquitous Computing). Anhand des Appliance-Konzepts werden dann in der Übung von den Studierenden eigene Appliances entworfen, die Konstruktion geplant und dann entwickelt. Die notwendigen technischen und methodischen Grundlagen wie Hardware für Ubiquitäre Systeme, Software für Ubiquitäre Systeme, Prinzipien der Kontextererkennung für Ubiquitäre Systeme, Vernetzung Ubiquitärer Systeme und Entwurf von Ubiquitären Systemen und insbesondere Information Appliances werden thematisiert. In Ubiquitous Computing entwickelte Methoden des Entwurfs und Testens für Mensch-Maschine Interaktion und Mensch-Maschine Schnittstellen werden ausführlich erklärt. Es findet auch eine Einführung in die wirtschaftlichen Aspekte eines Ubiquitären Systems statt.

Im Übungsteil der Vorlesung wird durch praktische Anwendung der Wissensgrundlage der Vorlesung das Verständnis in Ubiquitäre Systeme vertieft. Die Studierenden entwerfen und entwickeln dazu eine eigene Appliance und testen diese. Ziel ist es die Schritte hin zu einer prototypischen und eventuell marktfähigen Appliance durchlaufen zu haben.

Arbeitsaufwand

Der Gesamtarbeitsaufwand für diese Lerneinheit beträgt ca. 150 Stunden (5.0 Credits).

Aktivität**Arbeitsaufwand****Präsenzzeit: Besuch der Vorlesung**

15 x 90 min

22 h 30 min

Präsenzzeit: Besuch der Übung

15 x 45 min

11 h 15 min

Vor- / Nachbereitung der Vorlesung und Übung

15 x 90 min

22 h 30 min

Selbstentwickeltes Konzept für eine Information Appliance entwickeln

33 h 45 min

Foliensatz 2x durchgehen

2 x 12 h

24 h 00 min

Prüfung vorbereiten

36 h 00 min

SUMME

150 h 00 min

Arbeitsaufwand für die Lerneinheit „Ubiquitäre Informationstechnologien“

M

7.226 Modul: Unscharfe Mengen [M-INFO-100839]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [Interdisziplinäres Fach](#)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
6	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-INFO-101376	Unscharfe Mengen	6 LP	Hanebeck

Erfolgskontrolle(n)

Siehe Teilleistung.

Voraussetzungen

Siehe Teilleistung.

Qualifikationsziele

- Der Studierende soll im Rahmen der Veranstaltung die Darstellung und Verarbeitung von unscharfem Wissen in Rechnersystemen erlernen. Er soll in der Lage sein, ausgehend von natürlichsprachlichen Regeln und Wissen komplexe Systeme mittels unscharfer Mengen zu beschreiben.
- Neben dem Rechnen mit unscharfen Zahlen sowie logischen Operationen soll ein umfassender Überblick über die Regelanwendung auf unscharfe Mengen gegeben werden.

Inhalt

In diesem Modul wird die Theorie und die praktische Anwendung von unscharfen Mengen grundlegend vermittelt. In der Veranstaltung werden die Bereiche der unscharfen Arithmetik, der unscharfen Logik, der unscharfen Relationen und das unscharfe Schließen behandelt. Die Darstellung und die Eigenschaften von unscharfen Mengen bilden die theoretische Grundlage, worauf aufbauend arithmetische und logische Operationen axiomatisch hergeleitet und untersucht werden. Hier wird ebenfalls gezeigt, wie sich beliebige Abbildungen und Relationen auf unscharfe Mengen übertragen lassen. Das unscharfe Schließen als Anwendung des Logik-Teils zeigt verschiedene Möglichkeiten der Umsetzung von regelbasierten Systemen auf unscharfe Mengen. Im abschließenden Teil der Vorlesung wird die unscharfe Regelung als Anwendung betrachtet.

Arbeitsaufwand

180 Stunden

Empfehlungen

Siehe Teilleistung.

M

7.227 Modul: Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials [M-MACH-107013]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Frank Henning**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Leichtbau**Bestandteil von:** **Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Ergänzungsmodule)** (EV zwischen 01.04.2025 und 01.04.2025)
Interdisziplinäres Fach (EV zwischen 01.04.2025 und 01.04.2025)

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Englisch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-114010	Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials	4 LP	Henning

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 90 min

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage das Thema Leichtbau als Umsetzung einer Entwicklungsstrategie zu begreifen, die darauf ausgerichtet ist, die geforderte Funktion durch ein System minimaler Masse über die Produktlebenszeit hinweg zu realisieren. Die Studierenden verstehen, dass insbesondere im Kontext zunehmender Hybridisierungsbestrebungen der Leichtbau ein komplexes Optimierungsproblem mit vielschichtigen Randbedingungen aus unterschiedlichen Bereichen darstellt. Sie verstehen dass zur Lösung dieses Optimierungsproblems die Kompetenzen aus den Bereichen Methoden, Werkstoffe und Produktion gebündelt und verknüpft werden müssen.

Sie können nachvollziehen, dass dies besonders bei anisotropen Werkstoffen, deren Eigenschaften maßgeblich vom Fertigungsprozess beeinflusst werden, für die industrielle Nutzung essentiell ist.

Die Studierenden kennen die gängigen Leichtbaustrategien, Ingenieurstechnische Leichtbauweisen sowie die gängige Karosseriebauweisen. Sie lernen die im Fahrzeugleichtbau verwendeten metallischen Leichtbauwerkstoffe kennen und können die Zusammenhänge aus verwendetem Werkstoff zur anzuwendenden Karosseriebauweise bilden.

InhaltLeichtbaustrategien

- Stoffleichtbau
- Formleichtbau
- Konzeptleichtbau
- Multi-Material-Design

Ingenieurstechnische Bauweisen

- Differentialbauweise
- Integralbauweise
- Sandwichbauweise
- Modulbauweise
- Bionik

Karosseriebauweisen

- Schalenbauweise
- Space Frame
- Gitterrohrrahmen
- Monocoque

Metallische Leichtbauwerkstoffe

- Hoch- und Höchstfeste Stähle
- Aluminiumlegierungen
- Magnesiumlegierungen
- Titanlegierungen

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote setzt sich zusammen aus:

1. Note der Prüfung (100%)

Arbeitsaufwand

Jeder Leistungspunkt (Credit Point) entspricht ca. 25-30h Arbeitsaufwand (des Studierenden). Hierbei ist vom durchschnittlichen Studierenden auszugehen, der eine durchschnittliche Leistung erreicht. Unter den Arbeitsaufwand fallen:

1. Präsenzzeit Vorlesung: 21 h
2. Klausurvorbereitung und Präsenz in Prüfung: 99 h

Insgesamt: 120 h = 4 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung

Literatur

[1] E. Moeller, *Handbuch Konstruktionswerkstoffe : Auswahl, Eigenschaften, Anwendung*. München: Hanser, 2008.

[2] H.-J. Bargel, et al., *Werkstoffkunde*, 10., bearb. Aufl. ed. Berlin: Springer, 2008.

[3] C. Kammer, *Aluminium-Taschenbuch : Grundlagen und Werkstoffe*, 16. Aufl. ed. Düsseldorf: Aluminium-Verl., 2002.

[4] K. U. Kainer, "Magnesium - Eigenschaften, Anwendungen, Potentiale ", Weinheim [u.a.], 2000, pp. VIII, 320 S.

[5] A. Beck and H. Altwicker, *Magnesium und seine Legierungen*, 2. Aufl., Nachdr. d. Ausg. 1939 ed. Berlin: Springer, 2001.

[6] M. Peters, *Titan und Titanlegierungen*, [3., völlig neu bearb. Aufl.] ed. Weinheim [u.a.]: Wiley-VCH, 2002.

[7] H. Domininghaus and P. Elsner, *Kunststoffe : Eigenschaften und Anwendungen; 240 Tab*, 7., neu bearb. u. erw. Aufl. ed. Berlin: Springer, 2008.

M

7.228 Modul: Verteilte ereignisdiskrete Systeme [M-ETIT-100361]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik \(Pflichtbestandteil\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Sommersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-ETIT-100960	Verteilte ereignisdiskrete Systeme	4 LP	Heizmann

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Mit Abschluss des Moduls besitzen die Studierenden grundlegende Kenntnisse auf dem Gebiet der ereignisdiskreten Systeme. Sie haben mit der Markov-Theorie Wissen über die wesentlichen theoretischen Grundlagen erlangt, können ereignisdiskrete Problemstellungen erkennen und diese mithilfe der Theorie der Warteschlangensysteme und der Max-Plus-Algebra lösen.

Inhalt

Das Modul behandelt die Grundlagen zur Beschreibung und Analyse ereignisdiskreter Systeme. Der Inhalt der Vorlesung setzt sich aus folgenden Themengebieten zusammen: Markov-Theorie, Warteschlangensysteme und Max-Plus-Algebra.

Zusammensetzung der Modulnote

Notenbildung ergibt sich aus der schriftlichen Prüfung

Arbeitsaufwand

Die Vorbereitung (0,5 h), der Besuch (1,5 h) und die Nachbereitung (1 h) der wöchentlichen Vorlesung und der 14-täglichen Übung sowie die Vorbereitung (40-50 h) und Teilnahme (2 h) an der Klausur ergibt insgesamt einen Arbeitsaufwand von 110-120 h.

Empfehlungen

Die Kenntnis der Inhalte der Module „Wahrscheinlichkeitstheorie“, „Signale und Systeme“ und „Messtechnik“ wird dringend empfohlen.

M

7.229 Modul: Virtual Engineering A [M-MACH-101283]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Ergänzungsmodule\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
9	Zehntelnoten	Jedes Semester	2 Semester	Deutsch	4	7

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102123	Virtual Engineering I	4 LP	Ovtcharova
Virtual Engineering A (Wahl: mind. 5 LP)			
T-MACH-102185	CAD-Praktikum CATIA	2 LP	Ovtcharova
T-MACH-105312	CATIA für Fortgeschrittene	4 LP	Ovtcharova
T-MACH-102209	Information Engineering	3 LP	Meyer, Ovtcharova
T-MACH-106743	IoT Plattform für Ingenieursanwendungen	4 LP	Ovtcharova
T-MACH-113669	Hot Research Topics in AI for Engineering Applications	4 LP	Meyer
T-MACH-102181	PLM für mechatronische Produktentwicklung	4 LP	Eigner
T-MACH-106740	Virtual Engineering Praktikum	4 LP	Ovtcharova

Erfolgskontrolle(n)

Die Modulprüfung erfolgt in Form von Teilmodulprüfungen (nach §4 (2), 1-3 SPO) im Umfang von insgesamt mindestens 9 LP. Die Erfolgskontrolle wird bei jeder Teilleistung dieses Moduls beschrieben.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Der/ die Studierende

- besitzt grundlegende Kenntnisse über die industrielle Anwendung der Informationstechnologie im Gebiet der Produktentstehung,
- versteht die gegenwärtige und zukünftige Nutzung von Informationssystemen im Produktentstehungsprozess im Kontext des Product Lifecycle Managements und des Virtual Engineering,
- ist in der Lage, gängige Cax- und PLM-Systeme im Produktentstehungsprozess einzusetzen.
- begreift die Notwendigkeit und die Bedeutung vernetzter IT-Systemen und deren Methoden für eine erfolgreiche Produktentwicklung.

Inhalt

Das Modul Virtual Engineering A liefert einen Überblick über den Produktentwicklungsprozess, angefangen von den Anforderungen bis zur Überprüfung der Baubarkeit eines Produkts und einer virtuellen Inbetriebnahme innerhalb der Digitalen Fabrik. Die im Modul enthaltenen Gastvorlesungen ergänzen den Stoff durch die Darstellung aktueller Produktentwicklungsprozesse.

Arbeitsaufwand

- Präsenzzeit: 140 Stunden
- Vor- /Nachbereitung: 20 Stunden
- Prüfung und Prüfungsvorbereitung: 110 Stunden

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung

M

7.230 Modul: Virtual Engineering Praktikum [M-MACH-105475]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [Vertiefungsfach ab 01.10.2020](#) / [Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme \(Praktika\)](#)
 Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-106740	Virtual Engineering Praktikum	4 LP	Ovtcharova

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art.

Voraussetzungen

Keine

Qualifikationsziele

Studierende sind in der Lage im Team eine komplexe Aufgabenstellung mit Hilfe von VR/MR/AR Hardware und Software zu konzipieren und um zu setzen.

Inhalt

VR/AR/MR-Grundlagen (Hardware, Software), -Werkzeuge und Anwendungen

Zusammensetzung der Modulnote

Prüfungsleistung anderer Art

Arbeitsaufwand

120 Stunden

Lehr- und Lernformen

Projektarbeit im Team

M

7.231 Modul: Virtuelle Ingenieursanwendungen 1 [M-MACH-105293]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen](#)

Leistungspunkte 4	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Dauer 1 Semester	Sprache Englisch	Level 4	Version 1
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	----------------------------	----------------------------	-------------------	---------------------

Pflichtbestandteile			
T-MACH-102123	Virtual Engineering I	4 LP	Ovtcharova

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, benotet, 90 Min.

Qualifikationsziele

Nach erfolgreichem Besuch der Lehrveranstaltung können Studierende:

- komplexe Systeme mit den Methoden des Virtual Engineerings konzeptionieren und die Produktentstehung in unterschiedlichen Domänen weiterführen.
- die Modellierung des digitalen Produktes im Hinblick auf die Planung, Konstruktion, Fertigung, Montage und Wartung durchführen.
- Validierungssysteme zur Absicherung von Produkt und Produktion exemplarisch einsetzen.
- KI-Methoden entlang der Produktentstehung beschreiben.

Inhalt

- Konzeption eines Produktes (Systemansätze, Anforderungen, Definitionen, Struktur)
- Erzeugung Domänenspezifischer Produktdaten (CAD, ECAD, Software, ...) und KI-Methoden
- Validierung von Produkteigenschaften und Produktionsprozessen durch Simulation
- Digitaler Zwilling zur Optimierung von Produkten und Prozessen unter Einsatz von KI-Methoden

Zusammensetzung der Modulnote

Prüfungsergebnis "Virtuelle Ingenieursanwendung 1" 100%

Arbeitsaufwand

120 Stunden

Empfehlungen

Keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesung und Übungen

Literatur

Vorlesungsfolien



7.232 Modul: Wärme- und Stoffübertragung [M-MACH-102717]

Verantwortung:	Prof. Dr. Ulrich Maas
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Thermodynamik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Energietechnik (Ergänzungsmodule) Interdisziplinäres Fach Zusatzleistungen

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
4	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile		
T-MACH-105292	Wärme- und Stoffübertragung	4 LP Maas, Yu

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich, benotet; Dauer ca. 3h

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden werden über Kenntnisse der grundlegenden Vorgänge, Gesetzmäßigkeiten und dimensionsanalytisch begründeten Berechnungsmethoden der Wärme- und Stoffübertragung verfügen. Sie können damit Anwendungssysteme mit industrieller Bedeutung in dem Bereich Maschinenbau, Energie- und Verfahrenstechnik analysieren und ableiten.

Inhalt

Die Vorlesung gibt einen Überblick über stationäre und instationäre Wärmeleitungsphänomene in homogenen und Verbund-Körpern; Platten, Rohrschalen und Kugelschalen. Es werden molekulare Diffusion in Gasen sowie die Analogie der Stoffdiffusion zur Wärmeleitung behandelt. Die Vorlesung vermittelt einen Überblick über konvektiven, erzwungenen Wärmeübergang in durchströmten Rohren/Kanälen sowie bei überströmten Platten und umströmten Profilen. Darüber hinaus, vermittelt das Modul das Wissen über die Stoff-/Wärmeübergangs-Analogie und behandelt den mehrphasigen, konvektiven Wärmeübergang (Kondensation, Verdampfung), sowie die konvektive Stoffübertragung. Dieses Modul soll Studierenden die theoretischen und praktischen Aspekte des Strahlungswärmetransports von Festkörpern und Gasen vermitteln. Innerhalb von Übungen werden die Inhalte der Vorlesung vertieft und auf konkrete Problem- und Aufgabenstellungen angewandt.

Zusammensetzung der Modulnote

Note der schriftlichen Prüfung (100%)

Arbeitsaufwand

Präsenzzeit: 30 h

Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: 30 h

Präsenzzeit Übung: 30 h

Selbststudium: 30 h

Empfehlungen

keine

Lehr- und Lernformen

Vorlesungen

Übungen

Literatur

- Maas ; Vorlesungsskript "Wärme- und Stoffübertragung"
- Baehr, H.-D., Stephan, K.: "Wärme- und Stoffübertragung" , Springer Verlag, 1993
- Incropera, F., DeWitt, F.: "Fundamentals of Heat and Mass Transfer" , John Wiley & Sons, 1996
- Bird, R., Stewart, W., Lightfoot, E.: "Transport Phenomena" , John Wiley & Sons, 1960

M

7.233 Modul: Werkstoffe [M-ETIT-102734]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [Allgemeine Mechatronik](#)

Leistungspunkte 5	Notenskala Zehntelnoten	Turnus Jedes Semester	Dauer 1 Semester	Sprache Deutsch	Level 4	Version 3
-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------	----------------------------	---------------------------	-------------------	---------------------

Werkstoffe (Wahl: 1 Bestandteil)			
T-MACH-100531	Systematische Werkstoffauswahl	5 LP	Dietrich, Schulze
T-MACH-105535	Faserverstärkte Kunststoffe - Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung	5 LP	Henning
T-ETIT-109292	Bauelemente der Elektrotechnik	6 LP	Kempf

Erfolgskontrolle(n)
siehe ausgewählte Teilleistung

Voraussetzungen

Nur eine der drei in dem Modul "M-ETIT-102734 - Werkstoffe" enthaltenen Teilleistungen ist erlaubt: "T-ETIT-109292 - Bauelemente der Elektrotechnik" oder "T-MACH-100531 - Systematische Werkstoffauswahl" oder "T-MACH-105535 - Faserverstärkte Kunststoffe ..."

Qualifikationsziele

Die Absolventinnen und Absolventen kennen die typischen Werkstoffe und Bauelemente im Bereich der Mechatronik. Sie können die für einen bestimmten Zweck am besten geeigneten Werkstoffe auswählen und kennen die technischen Grenzen der Einsatzbereiche dieser Werkstoffe.

Inhalt**Faserverstärkte Kunststoffe - Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung**

Die Teilleistung behandelt die Wirkprinzipien eines faserverstärkten Kunststoffs, die unterschiedlichen polymeren Matrix- und Faserwerkstoffe sowie deren Eigenschaften und Anwendungsgebiete. Neben den Einzelwerkstoffen des Verbundmaterials werden auch textile Halbzeuge sowie imprägnierte Halbzeuge in Kombination aus Faser- und Matrixmaterial behandelt. Den Studierenden wird das Prinzip der Verstärkungswirkung von Fasern in einer umgebenden Matrix sowie die Aufgaben der einzelnen Komponenten des Verbundwerkstoffs vermittelt. Es werden der Einfluss des Faservolumenanteils und der Faserlängen (Kurzfasern-, Langfaser- und Endlosfaserverstärkung) auf die mechanischen Eigenschaften und die Leistungsfähigkeit eines Polymermatrixverbundes erläutert. Darüber hinaus beinhaltet die Teilleistung die wichtigsten industriellen Herstellprozesse für diskontinuierlich und kontinuierlich verstärkte Polymermatrixverbundwerkstoffe anhand von Beispielen aus der Industrie.

Inhalt:

Physikalische Zusammenhänge der Faserverstärkung

- Paradoxa der FVW

Anwendungen und Beispiele

- Automobilbau

- Transportation

- Energie- und Bauwesen

- Sportgeräte und Hobby

Matrixwerkstoffe

- Aufgaben der Matrix im Faserverbundwerkstoff

- Grundlagen Kunststoffe

- Duomere

- Thermoplaste

Verstärkungsfasern und ihre Eigenschaften

- Aufgaben im FVW, Einfluss der Fasern

- Glasfasern

- Kohlenstofffasern

- Aramidfasern

- Naturfasern

Halbzeuge/Prepregs

Verarbeitungsverfahren

Recycling von Verbundstoffen

Bauelemente der Elektrotechnik

- Überblick über den physikalischen Hintergrund

- Aufbau und die Funktionsweise passiver und aktiver Bauelemente der Elektrotechnik

- Zusammenfassung wesentlicher Resultate der in der Vorlesung „Optik und Festkörperelektronik“ diskutierten Bauelemente auf der Grundlage von metallischen, nicht-metallischen und dielektrischen Werkstoffen

- Diskussion der physikalischen Grundlagen magnetischer und supraleitender Werkstoffe sowie den daraus abgeleiteten passiven Bauelementen der Elektrotechnik

- Wiederholung der physikalischen Grundlagen von Halbleiterbauelementen (pn-Übergang, HalbleiterGrenzschichten etc)

- Diskussion der Funktionsweise aktiver Bauelemente der Elektrotechnik insbesondere Bipolartransistoren

- Behandlung von Feldeffekttransistoren (JFET, MOSFET, HEMT, MODFET)

- Behandlung von Leistungshalbleiterbauelemente (Leistungsdioden, IGBT, Thyristor, Triac, Leistungs-MOSFET)

- Überblick über aktive, supraleitende Bauelemente (Josephson-Kontakt, SQUID) und deren schaltungstechnischen Anwendungen

Systematische Werkstoffauswahl

Die wichtigsten Aspekte und Kriterien der Werkstoffauswahl werden behandelt und Leitlinien für eine systematische Vorgehensweise beim Auswahlprozess erarbeitet. Dabei werden u.a. folgende Themen angesprochen:

- Informationen und Einleitung

- Erforderliche Grundlagen der Werkstoffkunde

- Ausgewählte Methoden / Herangehensweisen der Werkstoffauswahl

- Beispiele für Materialindices und Werkstoffeigenschaftsschaubilder

- Zielkonflikt und Formfaktoren

- Verbundwerkstoffe und Werkstoffverbunde

- Hochtemperaturwerkstoffe

- Berücksichtigung von Fertigungseinflüssen

- Werkstoffauswahl für eine bestehende Produktionslinie

- Fehlerhafter Werkstoffauswahl und abzuleitende Konsequenzen
- Zusammenfassung und Fragerunde

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der Prüfung zu der einen aus dem Modul gewählten Teilleistung.

Anmerkungen

Die drei im Modul "M-ETIT-102734 - Werkstoffe" enthaltenen Teilleistungen schliessen einander aus.

Vorlesung „Passive Bauelemente“ wird letztmalig im Wintersemester 2020/21 angeboten. Ersatz wird "Bauelemente der Elektrotechnik" sein.

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung: $15 * 4 \text{ h} = 60 \text{ h}$
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz: 30 h
- Insgesamt: 150 h = 5 LP

M

7.234 Modul: Werkstoffe für den Leichtbau [M-MACH-102727]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Wilfried Liebig**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Werkstoffkunde

Bestandteil von: **Interdisziplinäres Fach****Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Zehntelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Dauer**
1 Semester**Sprache**
Deutsch**Level**
4**Version**
1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-105211	Werkstoffe für den Leichtbau	4 LP	Liebig

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung, ca. 25 Minuten

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden sind in der Lage verschiedene Leichtbauwerkstoffe zu benennen und deren Zusammensetzungen, Eigenschaften und Einsatzgebiete zu beschreiben. Sie können die für Leichtbauwerkstoffen wesentlichen werkstoffkundlichen Mechanismen zur Festigkeitssteigerung von Leichtbauwerkstoffen beschreiben und können diese anwendungsorientiert übertragen. Die Studierenden können einfache mechanische Modelle von Verbundwerkstoffen anwenden und können Unterschiede im mechanischen Verhalten in Abhängigkeit von Zusammensetzung und Aufbau aufzeigen. Die Studierenden können das Prinzip hybrider Werkstoffkonzepte erläutern und können deren Vorteile im Vergleich von Vollwerkstoffen bewerten. Die Studierenden können Sonderwerkstoffe des Leichtbaus benennen und die Unterschiede zu konventionellen Leichtbauwerkstoffen aufzeigen. Die Studierenden sind in der Lage, Anwendungen für die einzelnen Werkstoffe aufzuzeigen und deren Einsatz abzuwägen.

Inhalt

Einführung

Konstruktive, fertigungstechnische und werkstoffkundliche Aspekte des Leichtbaus

Aluminiumbasislegierungen
Aluminiumknetlegierungen
Aluminiumgusslegierungen

Magnesiumbasislegierungen
Magnesiumknetlegierungen
Magnesiumgusslegierungen

Titanbasislegierungen
Titanknetlegierungen
Titangusslegierungen

Hochfeste Stähle
Hochfeste Baustähle
Vergütungsstähle und aushärtbare Stähle

Verbundwerkstoffe, insbesondere mit polymerer Matrix
Matrizen
Verstärkungselemente

Arbeitsaufwand

Der Arbeitsaufwand für die Vorlesung „Konstruieren mit Polymerwerkstoffen“ beträgt pro Semester 120 h und besteht aus Präsenz in den Vorlesungen (21 h), Vor- und Nachbearbeitungszeit zuhause (50 h) und Prüfungsvorbereitungszeit (49 h).

M

7.235 Modul: Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik [M-MACH-105107]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Ergänzungsmodule) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Pflichtbestandteil) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
8	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	2

Pflichtbestandteile			
T-MACH-110962	Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme	8 LP	Fleischer

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (40 Minuten)

Qualifikationsziele

Die Studierenden

- sind in der Lage, den Einsatz und die Verwendung von Werkzeugmaschinen und hochpräzisen Fertigungssystemen zu beurteilen und diese hinsichtlich ihrer Eigenschaften sowie ihres Aufbaus zu unterscheiden.
- können die wesentlichen Elemente von Werkzeugmaschinen und hochpräzisen Fertigungssystemen (Gestell, Hauptspindel, Vorschubachsen, Periphere Einrichtungen, Steuerung und Regelung) beschreiben und erörtern.
- sind in der Lage, die wesentlichen Komponenten von Werkzeugmaschinen und hochpräzisen Fertigungssystemen auszuwählen und auszulegen.
- sind befähigt, Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme nach technischen und wirtschaftlichen Kriterien auszuwählen und zu beurteilen.

Inhalt

Das Modul gibt einen Überblick über den Aufbau, den Einsatz sowie die Verwendung von Werkzeugmaschinen und hochpräzisen Fertigungssystemen. Im Rahmen des Moduls wird ein fundiertes und praxisorientiertes Wissen für die Auswahl, Auslegung und Beurteilung von Werkzeugmaschinen und hochpräzisen Fertigungssystemen vermittelt. Zunächst werden die wesentlichen Komponenten der Systeme systematisch erläutert und deren Auslegungsprinzipien sowie die ganzheitliche Systemauslegung erörtert. Im Anschluss daran werden der Einsatz und die Verwendung von Werkzeugmaschinen und hochpräzisen Fertigungssystemen anhand von Beispielmachines aufgezeigt. Anhand von Beispielen aus der aktuellen Forschung und der industriellen Anwendung werden neuste Entwicklungen thematisiert, insbesondere bei der Umsetzung von Industrie 4.0 und künstlicher Intelligenz.

Mit Gastvorträgen aus der Industrie wird das Modul durch Einblicke in die Praxis abgerundet.

Die Themen im Einzelnen sind:

- Strukturelemente dynamischer Fertigungssysteme
- Vorschubachsen: Hochpräzise Positionierung
- Hauptantriebe spanender Werkzeugmaschinen
- Periphere Einrichtungen
- Maschinensteuerung
- Messtechnische Beurteilung
- Instandhaltungsstrategien und Zustandsüberwachung
- Prozessüberwachung
- Entwicklungsprozess für Fertigungsmaschinen
- Maschinenbeispiele

Arbeitsaufwand

1. Präsenzzeit Vorlesung/Übung: 15 * 6 h = 90 h
 2. Vor- und Nachbereitungszeit Vorlesung/Übung: 15 * 9 h = 135 h
 3. Prüfungsvorbereitung und Präsenz in selbiger: 15 h
- Insgesamt: 240 h = 8 LP

Lehr- und Lernformen

Vorlesung, Übung, Exkursion

M

7.236 Modul: Zuverlässigkeits- und Test-Engineering [M-MACH-106050]

Verantwortung:	Dr.-Ing. Thomas Gwosch Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von:	Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Fahrzeugtechnik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Industrieautomation (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Regelungstechnik in der Mechatronik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Robotik (Praktika) Vertiefungsfach ab 01.10.2020 / Vertiefungsfach Konstruktion Mechatronischer Systeme (Praktika) Interdisziplinäres Fach

Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Level	Version
5	Zehntelnoten	Jedes Wintersemester	1 Semester	Deutsch	4	1

Pflichtbestandteile			
T-MACH-111840	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering	5 LP	Gwosch

Erfolgskontrolle(n)

Die Note setzt sich aus der Bewertung eines Abschlussberichts im Anschluss an den praktischen Teil zusammen. Die Bewertungskriterien sind folgende:

- Struktur des Berichts
- Verständlichkeit und Nachvollziehbarkeit
- Vorbereitung der Tests
- Verwendung von Test- und Zuverlässigkeitsmethoden
- Aufstellung und Beantwortung von Testhypothesen
- Testauswertung, nachvollziehbare Ergebnisse

Der Besuch und die aktive Teilnahme am Praktikum ist verpflichtend.

Voraussetzungen

keine

Qualifikationsziele

Die Studierenden:

- kennen die Relevanz des Zuverlässigkeits- und Testengineerings in der Ingenieurspraxis
- kennen die Methoden des Zuverlässigkeits- und Testengineerings und dabei verwendete Komponenten und Werkzeuge.
- sind sie in der Lage, eigenständig Testplanung, Testdurchführung und Testinterpretation für ein vorgegebenes Problem an einem Prüfstand durchzuführen.

Inhalt

Die Studierenden erlernen die Methoden des Zuverlässigkeits- und Testengineerings und dabei verwendete Komponenten. Darüber hinaus sind sie in der Lage, eigenständig Testplanung, Testdurchführung und Testinterpretation für ein vorgegebenes Problem an einem Prüfstand durchzuführen.

Folgende Inhalte werden in der Vorlesung vermittelt:

- Relevanz des Zuverlässigkeits- und Testengineerings in der Industrie
- Übersicht über das Testequipment
- Teststrategien und statistische Versuchsplanung
- Testen mit Hypothesen
- Zuverlässigkeitsmodelle

Die Durchführung von Testplanung, Testdurchführung und Testinterpretation an einem Demonstratorprüfstand ist Teil des praktischen Teils im Anschluss an den Vorlesungsteil (Siehe Veranstaltung 2145351: Workshop zu Zuverlässigkeit- und Testengineering).

Zusammensetzung der Modulnote

Die Modulnote ist die Note der Prüfungsleistung anderer Art.

Anmerkungen

Bei Fragen kontaktieren Sie bitte lrt@ipek.kit.edu

Die Teilnehmerzahl ist beschränkt, eine Anmeldung ist erforderlich. Details finden Sie auf der website der Lehrveranstaltung <https://www.ipek.kit.edu/2976.php>

Arbeitsaufwand

150 h

Empfehlungen

Es wird empfohlen, die Vorlesungen MSuP besucht zu haben. Studierenden, die diese Vorlesungen (noch) nicht gehört haben wird empfohlen, sich die Inhalte vorab zu erarbeiten.

Lehr- und Lernformen

Arbeitsmaterialien/Skripte werden über ILIAS bereitgestellt.

Literatur

O'Connor: Test Engineering

O'Connor: Practical Reliability Engineering

Biolini: Reliability Engineering

Bertsche: Zuverlässigkeit mechatronischer Systeme

VDI 4002: Zuverlässigkeitsingenieur

8 Teilleistungen

T

8.1 Teilleistung: Advanced Communications Engineering [T-ETIT-113676]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-106815 - Advanced Communications Engineering](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

The assessment takes place in the form of a written examination lasting 120 min.

The module grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen



none





T

8.2 Teilleistung: Aktuelle Themen der BioMEMS [T-MACH-102176]

Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105485 - Aktuelle Themen der BioMEMS](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2143873	Aktuelle Themen der BioMEMS	2 SWS	Seminar (S) / 	Guber, Ahrens
SS 2025	2143873	Aktuelle Themen der BioMEMS	2 SWS	Seminar (S) / 	Guber, Ahrens

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

aktive Beteiligung und eigener Seminarvortrag (30 Min.)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.3 Teilleistung: Angewandte Informationstheorie [T-ETIT-100748]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100444 - Angewandte Informationstheorie](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich

Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2310537	Angewandte Informationstheorie	3 SWS	Vorlesung (V) / ☞	Jäkel
WS 24/25	2310539	Übungen zu 2310537 Angewandte Informationstheorie	1 SWS	Übung (Ü) / ☞	Jäkel

Legende: ☞ Online, ☞ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, x Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 25 Minuten. Vor der Prüfung erfolgt eine Vorbereitungsphase von 15 Minuten, in der vorbereitende Aufgaben gelöst werden.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Vorheriger Besuch der Vorlesung „Wahrscheinlichkeitstheorie“ wird empfohlen.

T

**8.4 Teilleistung: Anmeldung zur Zertifikatsausstellung - Begleitstudium
Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft [T-FORUM-113587]**

- Verantwortung:** Dr. Christine Mielke
Christine Myglas
- Einrichtung:** Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)
- Bestandteil von:** [M-FORUM-106753 - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	0	best./nicht best.	Jedes Semester	1

Voraussetzungen

Für die Anmeldung ist es verpflichtend, dass die Grundlageneinheit und die Vertiefungseinheit vollständig absolviert wurden und die Benotungen der Teilleistungen in der Vertiefungseinheit vorliegen.

Die Anmeldung als Teilleistung bedeutet konkret die Ausstellung von Zeugnis und Zertifikat.

T

8.5 Teilleistung: Antennas and Beamforming [T-ETIT-113920]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106956 - Antennas and Beamforming](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	1

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes.
 The module grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

Knowledge of the basics of radio frequency technology and some basic knowledge on communication and radar systems is recommended.

T

8.6 Teilleistung: Antennen und Mehrantennensysteme [T-ETIT-106491]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100565 - Antennen und Mehrantennensysteme](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich

Leistungspunkte
5

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2308416	Antennen und Mehrantennensysteme	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Zwick
WS 24/25	2308417	Workshop zu 2308416 Antennen und Mehrantennensysteme	2 SWS	Übung (Ü) / ☞	Zwick, Kretschmann, Bekker

Legende: 📺 Online, ☞ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, x Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 20 Minuten.

Voraussetzungen

T-ETIT-100638 - Antennen und Mehrantennensysteme wurde weder begonnen, noch abgeschlossen.

Das Modul "Antennen und Antennensysteme" darf nicht begonnen oder abgeschlossen sein.

Anmerkungen

Die Zahl der Vorlesungstermine hat sich in den letzten 2 Jahren zugunsten der Übungstermine soweit verschoben, dass mittlerweile 2+2 SWS korrekt ist. Das Modul besteht also aus 2 SWS Vorlesung und 2 SWS Rechnerübung. - Da die Vor- / Nachbereitungszeit bei der Rechnerübung deutlich geringer als für den eigentlichen Vorlesungsstoff ist, entspricht der studentische Gesamtaufwand 5 LP (ab WS20/21, zuvor 6 LP)

T

8.7 Teilleistung: Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen [T-MACH-105307]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Mobile Arbeitsmaschinen
Bestandteil von: [M-MACH-105800 - Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2113077	Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Geimer
WS 24/25	2113078	Übung zu 'Antriebsstrang mobiler Arbeitsmaschinen'	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Geimer, Barga-Herzog

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (20 min) in der vorlesungsfreien Zeit des Semesters. Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

- Allgemeine Grundlagen des Maschinenbaus
- Grundkenntnisse Hydraulik
- Interesse an mobilen Arbeitsmaschinen

Anmerkungen**Lernziele:**

Die Studierenden können den Aufbau und die Funktionsweise aller diskutierten Antriebsstränge mobiler Arbeitsmaschinen erläutern. Sie können sowohl komplexe Getriebeschaupläne analysieren als auch mittels überschlagsrechnungen einfache Getriebefunktionen synthetisieren.

Inhalt:

Innerhalb dieser Vorlesung werden die Variationsmöglichkeiten der Fahrtriebsstränge von mobilen Arbeitsmaschinen vorgestellt und diskutiert. Die Schwerpunkte der Vorlesung sind wie folgt:

- Mechanische Getriebe
- Hydrodynamische Wandler
- Hydrostatische Antriebe
- Leistungsverzweigte Getriebe
- Elektrische Antriebe
- Hybridantriebe
- Achsen
- Terramechanik (Rad-Boden Effekte)

Medien:

Beamer-Präsentation

Literatur:

Foliensatz zur Vorlesung downloadbar über ILIAS

Literaturhinweise in der Vorlesung

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.8 Teilleistung: Anziehbare Robotertechnologien [T-INFO-106557]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Prof. Dr.-Ing. Michael Beigl

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-103294 - Anziehbare Robotertechnologien](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400062	Anziehbare Robotertechnologien	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Asfour, Beigl

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as a written examination (§ 4 Abs. 2 No. 1 SPO) lasting 60 minutes.

Voraussetzungen

Attending the lecture Mechano-Informatics and Robotics is recommended.

Empfehlungen


Attending the lecture Mechano-Informatics and Robotics is recommended.





T

8.9 Teilleistung: Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung [T-INFO-101363]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Beyerer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-100826 - Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2424169	Automatische Sichtprüfung und Bildverarbeitung	4 SWS	Vorlesung (V) / 	Beyerer, Zander

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (im Umfang von i.d.R. 60 Minuten) nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Grundkenntnisse der Optik und der Signalverarbeitung sind hilfreich.

T



8.10 Teilleistung: Bahnsystemtechnik [T-MACH-106424]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau





KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-103232 - Bahnsystemtechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Semester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115919	Bahnsystemtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Cichon
SS 2025	2115919	Bahnsystemtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Cichon

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Prüfung: schriftlich

Dauer: 60 Minuten

Hilfsmittel: keine außer Taschenrechner und Wörterbuch

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.11 Teilleistung: Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI [T-INFO-113893]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-106928 - Basispraktikum: Mathematische und computergestützte Methoden in Robotik und KI](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400191	Basispraktikum: Mathematical and Computational Methods in Robotics & AI	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Mombaur

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

Es müssen ein schriftlicher Bericht (ca. 10 Seiten) erstellt und eine Präsentation gehalten werden (30 Minuten + 15 Minuten Fragen). Beides ist in Deutsch oder Englisch möglich. Der Rücktritt ist innerhalb von zwei Wochen nach Vergabe des Themas möglich.

Voraussetzungen

Programmierkenntnisse

Empfehlungen

Gundlegende mathematische Kenntnisse können je nach konkretem Projekt hilfreich sein, für Projekte im Bereich Robotik sind Robotikkenntnisse empfohlen, aber nicht zwingend erforderlich.

Anmerkungen

Begrenzte Anzahl von Projekten und Teilnehmern. Spezifische Projektthemen variieren jedes Semester und werden in einer Präsentation in der ersten Semesterwoche angekündigt oder können individuell mit der Praktikumsbetreuung vereinbart werden. Studierende können entsprechende Ideen auch selbst vorschlagen.

T


8.12 Teilleistung: Batterie- und Brennstoffzellensysteme [T-ETIT-100704]





Verantwortung: Dr.-Ing. Andre Weber

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100377 - Batterie- und Brennstoffzellensysteme](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 3	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2304214	Batterie- und Brennstoffzellensysteme	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Weber

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 20 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Die Inhalte der Vorlesung „Batterien und Brennstoffzelle“ werden als bekannt vorausgesetzt. Studierenden, die diese Vorlesung (noch) nicht gehört haben, wird empfohlen das Skript zu dieser Vorlesung vorab durchzuarbeiten.

T

8.13 Teilleistung: Batterien und Brennstoffzellen [T-ETIT-100983]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Ulrike Krewer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100532 - Batterien und Brennstoffzellen](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich





Leistungspunkte
5

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2304207	Batterien und Brennstoffzellen	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Krewer
WS 24/25	2304213	Übungen zu 2304207 Batterien und Brennstoffzellen	1 SWS	Übung (Ü) / 	Krewer, Sonder

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung von 120 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen



keine





T

8.14 Teilleistung: Bauelemente der Elektrotechnik [T-ETIT-109292]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-102734 - Werkstoffe](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 6	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Version 2
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2312700	Bauelemente der Elektrotechnik	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Kempf, Lemmer
WS 24/25	2312701	Übung zu 2312700 Bauelemente der Elektrotechnik	1 SWS	Übung (Ü) / 	Ilin

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Voraussetzungen

keine

T


8.15 Teilleistung: Bioelektrische Signale [T-ETIT-101956]





Verantwortung: Dr.-Ing. Axel Loewe

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100549 - Bioelektrische Signale](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2305264	Bioelektrische Signale	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Loewe

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 90 Minuten.

Voraussetzungen

keine

T

8.16 Teilleistung: BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V [T-MACH-111069]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Andreas Guber
Dr. Taleieh Rajabi
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105484 - BioMEMS - Mikrofluidische Chipsysteme V](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	2

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (ca. 20 Min.)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.17 Teilleistung: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin I [T-MACH-100966]





Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-100489 - BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin I](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2141864	BioMEMS I - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Guber, Ahrens

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (75 Min.)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.18 Teilleistung: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin II [T-MACH-100967]





Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-100490 - BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2142883	BioMEMS-Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin II	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Guber, Ahrens

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schrittliche Prüfung (75 Min.)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.19 Teilleistung: BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin III [T-MACH-100968]





Verantwortung: Prof. Dr. Andreas Guber

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-100491 - BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin III](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2142879	BioMEMS-Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin III	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Guber, Ahrens

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (75 Min.)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.20 Teilleistung: BioMEMS-Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin IV [T-MACH-106877]

- Verantwortung:** Dr. Ralf Ahrens
Prof. Dr. Andreas Guber
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105483 - BioMEMS - Mikrosystemtechnik für Life-Science und Medizin IV](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2141102	BioMEMS IV - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Guber, Ahrens, Länge
SS 2025	2142893	BioMEMS IV - Mikrosystemtechnik für Life-Sciences und Medizin	2 SWS	Veranstaltung (Veranst.) / ✕	Guber, Ahrens, Länge, Doll

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündlich Prüfung (45 Min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.21 Teilleistung: CAD-Praktikum CATIA [T-MACH-102185]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung praktisch	2	best./nicht best.	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2123358	CAD-Praktikum CATIA	2 SWS	Praktikum (P) / 	Rönnau, Mitarbeiter

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Praktische Prüfung am CAD Rechner, Dauer 60 min.

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

Umgang mit technischen Zeichnungen wird vorausgesetzt.

Anmerkungen

Für das Praktikum besteht Anwesenheitspflicht.

Arbeitsaufwand


50 Std.





T

8.22 Teilleistung: CATIA für Fortgeschrittene [T-MACH-105312]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2123380	CATIA für Fortgeschrittene	3 SWS	Projekt (PRO) / 	Rönnau, Mitarbeiter

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art. Konstruktionsprojekt sowie schriftliche Ausarbeitung im Team und ein Abschlussvortrag.
 Benotung: Konstruktionsprojekt 3/5, Ausarbeitung 1/5 und Vortrag 1/5.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T


8.23 Teilleistung: Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage [T-ETIT-111244]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Laurent Schmalen

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-105616 - Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung mündlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2310546	Channel Coding: Algebraic Methods for Communications and Storage	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Schmalen

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The exam is held as an oral exam of 20 Min according to 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO Bachelor/Master Elektrotechnik und Informationstechnik. Grade of the module corresponds to the grade of the oral exam.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Previous attendance of the lectures "Communication Engineering I" and "Probability Theory" is recommended.

T

8.24 Teilleistung: Communication Systems and Protocols [T-ETIT-101938]

Verantwortung: Dr.-Ing. Jens Becker
Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100539 - Communication Systems and Protocols](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311616	Communication Systems and Protocols	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Becker, Becker
SS 2025	2311618	Tutorial for 2311616 Communication Systems and Protocols	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Stammler

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung (nach §4 (2), 1 SPO).

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen aus der Vorlesung „Digitaltechnik“ (Lehrveranstaltung Nr. 23615) sind hilfreich.

T

8.25 Teilleistung: Communications Engineering Laboratory [T-ETIT-114159]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-107136 - Communications Engineering Laboratory](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2310517	Praktikum Nachrichtentechnik	4 SWS	Praktikum (P) / 🔄	Schmalen, Jäkel, Edelmann
SS 2025	2310517	Communications Engineering Laboratory	4 SWS	Praktikum (P) / 🔄	Schmalen, Jäkel, Edelmann

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, 🟢 Präsenz, ✖ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination consists of the participation in the experiments and an oral examination. The overall impression is rated.

The module grade results of the participation in the experiments and an oral examination. Details will be given during the lecture.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

Previous attendance of the lectures "Signals and Systems" and "Communications Engineering I".





T

8.26 Teilleistung: Computational Intelligence [T-MACH-105314]

- Verantwortung:** Stefan Meisenbacher
apl. Prof. Dr. Ralf Mikut
apl. Prof. Dr. Markus Reischl
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105296 - Computational Intelligence](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2105016	Computational Intelligence	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Mikut, Reischl, Meisenbacher

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (Dauer: 1h)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.27 Teilleistung: Cyber-Physical Modeling [T-ETIT-113908]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mike Barth
Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik



Bestandteil von: [M-ETIT-106953 - Cyber-Physical Modeling](#)





Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Version
1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2303310	Cyber Physical Modeling	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Hohmann, Barth
SS 2025	2303311	Tutorial to 2303310 Cyber Physical Modeling	1 SWS	Übung (Ü) / 	Hohmann, Barth, Thömmes

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in the form of a written examination lasting 90 min.
The module grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen

none

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-ETIT-111013 - Physical and Data-Based Modelling](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-ETIT-112223 - Cyber Physical Production Systems](#) darf nicht begonnen worden sein.





T

8.28 Teilleistung: Das Arbeitsfeld des Ingenieurs [T-MACH-105721]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
- Bestandteil von:** [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)
[M-MACH-102755 - Das Arbeitsfeld des Ingenieurs](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung schriftlich	2	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2114917	Das Arbeitsfeld des Ingenieurs	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Doppelbauer, Geimer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Studienleistung: schriftlicher Test

Dauer: ca. 60 Minuten

Bewertung: bestanden / nicht bestanden

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

60 Std.

T

8.29 Teilleistung: Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving [T-MACH-113597]





Verantwortung: Dr.-Ing. Maximilian Naumann
apl. Prof. Dr. Moritz Werling

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau

Bestandteil von: [M-MACH-106926 - Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2137401	Decision-Making and Motion Planning for Automated Driving	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Naumann, Werling

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

schriftliche Prüfung, Dauer 60 Minuten.

Einfache Taschenrechner sind erlaubt, programmierbare oder grafische Rechner sind verboten.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Grundlegende Kenntnisse der Regelungstechnik und Systemtheorie sollten aus "Mess- und Regeltechnik" oder aus anderen Vorlesungen vorhanden sein.

Arbeitsaufwand

180 Std.





T

8.30 Teilleistung: Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen [T-INFO-111491]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Rainer Stiefelhagen
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-105753 - Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400007	Deep Learning für Computer Vision I: Grundlagen	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Stiefelhagen, Reiß

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (im Umfang von i.d.R. 60 Minuten) nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-109796 - Deep Learning für Computer Vision](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Mustererkennung, wie sie im Stammmodul Kognitive Systeme vermittelt werden, werden vorausgesetzt.

Anmerkungen

Die Lehrveranstaltung findet teilweise in Deutsch und Englisch statt.

T

8.31 Teilleistung: Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen [T-INFO-111494]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Rainer Stiefelhagen

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-105755 - Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400258	Deep Learning für Computer Vision II: Fortgeschrittene Themen	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Stiefelhagen, Reiß, Peng

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (im Umfang von i.d.R. 60 Minuten) nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Mustererkennung mittels Deep Learning, wie aus der Vorlesung "Deep Learning for Computer Vision", werden vorausgesetzt.

Empfehlungen

Kenntnisse zu Deep Learning Grundlagen werden vorausgesetzt.





T

8.32 Teilleistung: Deep Learning und Neuronale Netze [T-INFO-109124]

Verantwortung: Prof. Dr. Jan Niehues
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-104460 - Deep Learning und Neuronale Netze](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400024	Deep Learning und Neuronale Netze	4 SWS	Vorlesung (V) / 	Niehues

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as a written examination (§ 4 Abs. 2 No. 1 SPO) lasting 60 minutes.

Voraussetzungen

T-INFO-101383 - Neural networks must not be started.

Empfehlungen

Prior successful completion of the core module "Cognitive Systems" is recommended.

T

8.33 Teilleistung: Design analoger Schaltkreise [T-ETIT-100973]

Verantwortung: Prof. Dr. Ivan Peric
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100466 - Design analoger Schaltkreise](#)



Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2312664	Design analoger Schaltkreise	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Peric
WS 24/25	2312666	Übungen zu 2312664 Design analoger Schaltkreise	1 SWS	Übung (Ü) / 	Peric

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (**20 Minuten**).

Voraussetzungen



Zulassung zur mündlichen Prüfung erst nach Vorlage eines schriftlichen Protokolls mit den Ergebnissen der Übungsaufgaben.





T

8.34 Teilleistung: Design digitaler Schaltkreise [T-ETIT-100974]

Verantwortung: Prof. Dr. Ivan Peric
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100473 - Design digitaler Schaltkreise](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2312683	Design digitaler Schaltkreise	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Peric
SS 2025	2312685	Übungen zu 2312683 Design digitaler Schaltkreise	1 SWS	Übung (Ü) / 	Peric

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten).

Voraussetzungen

Zulassung zur mündlichen Prüfung erst nach Vorlage eines schriftlichen Protokolls mit den Ergebnissen der Übungsaufgaben.

T

8.35 Teilleistung: Development Lab Medical Measurement Technology [T-ETIT-113626]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106779 - Medical Measurement Technology Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

The examination of the Development Lab takes place in form of other types of examinations. It consists of 6 graded protocols to the 6 experiments.

The grade for the Development Lab is the average grade of the 6 protocols.

The module grade is the grade for the Development Lab.

Voraussetzungen

Students may only take part in the Development Lab if they have successfully completed the Preparatory Lecture and the Preparatory Lab.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-ETIT-113758 - Preparatory Lab Medical Measurement Technology](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-ETIT-113721 - Preparatory Lecture Medical Measurement Technology](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

T

8.36 Teilleistung: Digital Hardware Design Laboratory [T-ETIT-104571]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-102266 - Digital Hardware Design Laboratory](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311645	Digital Hardware Design Laboratory	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Becker

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Control of success is carried out in an oral examination as well as during the laboratory exercises in form of laboratory reports and/or oral interrogations.

Voraussetzungen

none

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-102264 - Praktikum Entwurf digitaler Systeme](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Previous knowledge in design and design automation for electronic systems (e.g. from the lectures SAE, No. 23606, HSO, No. 23619 or HMS, No. 23608) is recommended.

Anmerkungen

The module ETIT-102264 („Praktikum Entwurf digitaler Systeme“) must not have been started or completed.

T

8.37 Teilleistung: Digital Twin Engineering [T-ETIT-112224]

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-106040 - Digital Twin Engineering](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung anderer Art	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Version 1
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2301486	Digital Twin Engineering	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Barth, Witucki

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of other types of examination. It consists of a model library developed in the course of a semester-long project in the modeling language Modelica and a presentation of the library lasting 25 minutes. The quality of the model library is evaluated within the framework of the criteria: documentation, formal correctness, functionality, usability, HMI and modeling level of detail. The presentation is evaluated as an additional aspects. The overall impression is evaluated.

The assessment of the developed model library and the presentation of the library will be included in the module grade. More details will be given at the beginning of the course.

Voraussetzungen

none

T

8.38 Teilleistung: Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar [T-ETIT-110940]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-105415 - Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2308450	Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Younis
WS 24/25	2308451	Übung zu 2308450 Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Younis

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung (120 Minuten)

Voraussetzungen

Die benötigten Grundlagen werden in der Vorlesung wiederholt. Vorteilhaft für ein Umfassendes Verständnis sind: Radar System Engineering (engl.), Antennen und Mehrantennensysteme, Spaceborne Radar Remote Sensing (engl.), Modern Radio System Engineering (engl.).

Empfehlungen

Grundlagen der Signalprozessierung und Radartechnik sind hilfreich.

Anmerkungen

2 SWS Vorlesung Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar

1 SWS Übungen Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar

Klausur Digitale Strahlenformung für bildgebendes Radar





T

8.39 Teilleistung: Digitalisierung im Bahnsystem [T-MACH-113016]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [M-MACH-106513 - Digitalisierung im Bahnsystem](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115920	Digitalisierung im Bahnsystem	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Jost, Cichon

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfung: mündlich
 Dauer: ca. 20 Minuten
 Hilfsmittel: keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.40 Teilleistung: Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion [T-MACH-108491]

Verantwortung: Dr.-Ing. Bernd Pätzold

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen

Bestandteil von: [M-MACH-105476 - Digitalisierung von Produkten, Diensten & Produktion](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art. Zwei Vorträgen im Team und zwei schriftliche Ausarbeitungen. Benotung: Je Ausarbeitung 1/6 und je Vortrag 1/3.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.41 Teilleistung: Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs [T-MACH-105226]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Alexander Fidlin
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [M-MACH-102700 - Dynamik des Kfz-Antriebsstrangs](#)

Teilleistungsart
 Prüfungsleistung mündlich

Leistungspunkte
 4

Notenskala
 Drittelnoten

Turnus
 Jedes Wintersemester

Version
 3

Erfolgskontrolle(n)
 mündliche Prüfung, 30 Min.

Voraussetzungen
 keine

Empfehlungen
 Antriebssystemtechnik A: Fahrzeugantriebssysteme Maschinendynamik Technische Schwingungslehre

Arbeitsaufwand
 120 Std.

T

8.42 Teilleistung: Dynamik elektromechanischer Systeme [T-MACH-111260]

- Verantwortung:** Philipp Altoé
Prof. Dr.-Ing. Alexander Fidlin
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105612 - Dynamik elektromechanischer Systeme](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	1 Sem.	2

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, 180 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.43 Teilleistung: Echtzeitregelung elektrischer Antriebe [T-ETIT-111898]

Verantwortung: Dr.-Ing. Andreas Liske

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-105916 - Echtzeitregelung elektrischer Antriebe](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich

Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2306353	Echtzeitregelung elektrischer Antriebe	3 SWS	Vorlesung (V) / 🌀	Liske
WS 24/25	2306354	Übung zu 2306353 Echtzeitregelung elektrischer Antriebe	1 SWS	Übung (Ü) / 🌀	Liske

Legende: 📺 Online, 🌀 Präsenz/Online gemischt, 🟢 Präsenz, ✖ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (30 Minuten).

T

8.44 Teilleistung: Einführung in die Bionik [T-MACH-111807]

Verantwortung: apl. Prof. Dr. Hendrik Hölscher
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [M-MACH-106525 - Einführung in die Bionik](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 3
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2142151	Einführung in die Bionik	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Hölscher, Greiner

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

schriftliche Prüfung (Dauer: 60 Minuten)

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen



Teilleistung T-MACH-102172 darf nicht begonnen sein





T

8.45 Teilleistung: Einführung in die Energiewirtschaft [T-WIWI-102746]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolf Fichtner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [M-WIWI-100498 - Einführung in die Energiewirtschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	7

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2581010	Einführung in die Energiewirtschaft	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Fichtner
SS 2025	2581011	Übungen zu Einführung in die Energiewirtschaft	2 SWS	Übung (Ü) / 	Sandmeier, Fichtner, Scharnhorst

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (90 Minuten) (nach SPO § 4(2)). Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden. Abhängig von der weiteren pandemischen Entwicklung wird die Prüfung ggf. als Open-Book-Prüfung (Prüfungsleistung anderer Art nach SPO § 4(2) Pkt. 3) angeboten.

Voraussetzungen

Keine.

T**8.46 Teilleistung: Einführung in die Mehrkörperdynamik [T-MACH-105209]**

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Alexander Fidlin
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [M-MACH-103205 - Technische Mechanik](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 5	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Erfolgskontrolle(n)
Schriftliche Prüfung, 180 min.

Voraussetzungen
keine

Empfehlungen
Technische Mechanik III/IV

Arbeitsaufwand
150 Std.

T



8.47 Teilleistung: Einführung in die wissenschaftliche Methode (Seminar) [T-ETIT-111316]





Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Studienleistung	1	best./nicht best.	Jedes Semester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2305504	Einführung in die wissenschaftliche Methode	1 SWS	Seminar (S) / 	Nahm
SS 2025	2305744	Einführung in die wissenschaftliche Methode	1 SWS	Seminar (S) / 	Nahm

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Studienleistung. Die Prüfung erfolgt durch die Erstellung und Präsentation einer Seminararbeit.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Detaillierte Informationen zu Inhalten, Qualifikationszielen und Arbeitsaufwand unter:

[M-ETIT-105664 – Einführung in die wissenschaftliche Methode \(Seminar\)](#)

T

8.48 Teilleistung: Electric Drives and Power Electronics Lab [T-ETIT-114162]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-107138 - Electric Drives and Power Electronics Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2306331	Lab Course Electrical Drives and Power Electronics	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Brodatzki, Hiller

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes place in the form of other types of examination. It consists of one oral examination per experiment. The overall impression is assessed.

The assessments of the oral examinations are included in the module grade. Further details will be provided at the beginning of the course.

Voraussetzungen

none

T

8.49 Teilleistung: Electric Drives for E-Mobility [T-ETIT-113936]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106971 - Electric Drives for E-Mobility](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2306500	Electric Drives for E-Mobility	2 SWS	Vorlesung (V) / ☞	Doppelbauer
SS 2025	2306501	Practice to 2306500 Electric Drives for E-Mobility	1 SWS	Übung (Ü) / ☞	Doppelbauer

Legende: 📺 Online, ☞ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The success control takes place in the form of an oral examination of approximately 30 minutes.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

Basic knowledge in the field of electric machines and drives is helpful, for example by attending the course “Elektrische Maschinen und Stromrichter (EMS)” in the KIT-Bachelor.

Basic knowledge in the field of hybrid and electric vehicles is helpful, for example by attending the course “Hybridelektrische Fahrzeuge HEF)” in the KIT-Bachelor.

T

8.50 Teilleistung: Electric Power Transmission & Grid Control [T-ETIT-110883]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-105394 - Electric Power Transmission & Grid Control](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Sem.

Version
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2307376	Electric Power Transmission & Grid Control	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Leibfried
SS 2025	2307376	Electric Power Transmission & Grid Control	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Leibfried
SS 2025	2307377	Tutorial for 2307376 Electric Power Transmission & Grid Control	2 SWS	Übung (Ü) / ●	Weber

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes. The module grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen

none

T

8.51 Teilleistung: Electrical Energy Systems Lab [T-ETIT-114160]

Verantwortung: Dr.-Ing. Rainer Badent
Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-107137 - Electrical Energy Systems Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2307398	Energietechnisches Praktikum	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Badent, Brodatzki, N.N.

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, x Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes place in the form of other types of examinations consisting of written and oral questions on the content of the experiments. The overall impression is assessed.

The questions on the individual experiments are included in the module grade. Further details will be provided at the beginning of the course.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

Participation in the courses Elektrische Maschinen and Stromrichter and Elektroenergiesysteme (bachelor courses)

Anmerkungen

Joint event of the IEH and the ETI.

T

8.52 Teilleistung: Elektrische Energienetze [T-ETIT-100830]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100572 - Elektrische Energienetze](#)



Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich





Leistungspunkte
5

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2307371	Elektrische Energienetze	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Leibfried
WS 24/25	2307373	Übungen zu 2307371 Elektrische Energienetze	1 SWS	Übung (Ü) / 	Leibfried, Geis-Schroer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung im Umfang von 120 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Erhöhung auf 6 LP zum WiSe25/26

T

8.53 Teilleistung: Elemente und Systeme der Technischen Logistik [T-MACH-102159]

- Verantwortung:** Georg Fischer
Dr.-Ing. Martin Mittwollen
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
- Bestandteil von:** [M-MACH-102688 - Elemente und Systeme der technischen Logistik](#)
[M-MACH-105015 - Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (20min) (nach §4(2), 1 SPO). Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Es werden inhaltliche Kenntnisse aus der Veranstaltung „Grundlagen der Technischen Logistik I“ (T-MACH-109919) vorausgesetzt.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T**8.54 Teilleistung: Elemente und Systeme der Technischen Logistik - Projekt [T-MACH-108946]**

Verantwortung:	Georg Fischer Dr.-Ing. Martin Mittwollen
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	M-MACH-105015 - Elemente und Systeme der technischen Logistik mit Projekt

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	2	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Präsentation des bearbeiteten Projekts und Verteidigung (30min) nach §4, Abs. 2, Nr. 3 SPO

Voraussetzungen

T-MACH-102159 (Elemente und Systeme der Technischen Logistik) muss begonnen sein

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-102159 - Elemente und Systeme der Technischen Logistik](#) muss begonnen worden sein.

Empfehlungen

Es werden inhaltliche Kenntnisse aus der Veranstaltung „Grundlagen der Technischen Logistik I“ (T-MACH-109919) vorausgesetzt.

Arbeitsaufwand

60 Std.

T

8.55 Teilleistung: Energieinformatik 1 [T-INFO-103582]

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-106864 - Energieinformatik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400058	Energieinformatik 1	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ)	Hagenmeyer, Süß, Schmurr, Langner

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von i.d.R. 30 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO.

Abhängig von der Teilnehmerzahl wird sechs Wochen vor der Prüfungsleistung angekündigt (§ 6 Abs. 3 SPO), ob die Erfolgskontrolle

- in Form einer mündlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO **oder**
- in Form einer schriftlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO

stattfindet.

Voraussetzungen

Die Vorleistung (T-INFO-110356) muss bestanden sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-110356 - Energieinformatik 1 - Vorleistung](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

T**8.56 Teilleistung: Energieinformatik 1 - Vorleistung [T-INFO-110356]**

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-106864 - Energieinformatik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	0	best./nicht best.	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Studienleistung nach § 4 Abs. 3 SPO.

Voraussetzungen

Keine

T

8.57 Teilleistung: Energieinformatik 2 [T-INFO-106059]

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-106864 - Energieinformatik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400017	Energieinformatik 2	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Hagenmeyer, Förderer, Bao, Elbez, Suess, Kühnapfel, Cakmak, Mikut

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von i.d.R. 30 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO.

Abhängig von der Teilnehmerzahl wird sechs Wochen vor der Prüfungsleistung angekündigt (§ 6 Abs. 3 SPO), ob die Erfolgskontrolle

- in Form einer mündlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO **oder**
- in Form einer schriftlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO

stattfindet.

Voraussetzungen

Energieinformatik I


Modellierte Voraussetzungen





Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-103582 - Energieinformatik 1](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-INFO-110356 - Energieinformatik 1 - Vorleistung](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

T

8.58 Teilleistung: Energiewirtschaft [T-ETIT-100725]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Bernd Hoferer**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100413 - Energiewirtschaft](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2307383	Energiewirtschaft	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Weissmüller

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten)

Voraussetzungen



keine





T

8.59 Teilleistung: Entrepreneurship [T-WIWI-102864]

Verantwortung: Prof. Dr. Orestis Terzidis
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [M-ETIT-105073 - Student Innovation Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2545001	Entrepreneurship	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Terzidis, Dang
SS 2025	2545001	Entrepreneurship	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Terzidis, Dang

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (60 min.) (nach §4(2), 1 SPO).

Die Note ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Den Studierenden wird durch gesonderte Aufgabenstellungen die Möglichkeit geboten einen Notenbonus zu erwerben. Liegt die Note der schriftlichen Prüfung zwischen 4,0 und 1,3, so verbessert der Bonus die Note um maximal eine Notenstufe (0,3 oder 0,4). Die genauen Kriterien für die Vergabe eines Bonus werden zu Vorlesungsbeginn bekannt gegeben.

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

Keine

T

8.60 Teilleistung: Entwurf elektrischer Maschinen [T-ETIT-100785]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100515 - Entwurf elektrischer Maschinen](#)


Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich





Leistungspunkte
5

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2306324	Entwurf elektrischer Maschinen	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Doppelbauer
WS 24/25	2306325	Übungen zu 2306324 Entwurf elektrischer Maschinen	1 SWS	Übung (Ü) / 	Doppelbauer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Modul: Elektrische Maschinen und Stromrichter

T

8.61 Teilleistung: Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme [T-MACH-105228]





Verantwortung: apl. Prof. Dr. Christian Pylatiuk

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik

Bestandteil von: [M-MACH-102702 - Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen				
SS 2025	2106008	Ersatz menschlicher Organe durch technische Systeme	2 SWS	Vorlesung (V) /  Pylatiuk

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (Dauer: 45min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.62 Teilleistung: Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I [T-MACH-105152]

Verantwortung: Dr.-Ing. Hans-Joachim Unrau
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105288 - Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2113807	Fahreigenschaften von Kraftfahrzeugen I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Unrau

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

mündlich

Dauer: 30 bis 40 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand


120 Std.




T

8.63 Teilleistung: Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe [T-MACH-105237]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Frank Henning
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Leichtbau
Bestandteil von: [M-MACH-102703 - Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2113102	Fahrzeugleichtbau - Strategien, Konzepte, Werkstoffe	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Henning

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 90 min

Voraussetzungen

[T-MACH-114001](#) darf nicht begonnen sein.

Empfehlungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T


8.64 Teilleistung: Fahrzeugsehen [T-MACH-105218]





Verantwortung: Dr. Martin Lauer
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik

Bestandteil von: [M-MACH-102693 - Fahrzeugsehen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	3

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2138340	Automotive Vision	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Lauer, Bätz

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Art der Prüfung: schriftliche Prüfung
Dauer der Prüfung: 60 Minuten

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand



180 Std.





T

8.65 Teilleistung: Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität [T-MACH-113069]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik
Bestandteil von: **M-MACH-106515 - Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität**

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115922	Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Cichon, Ziesel
SS 2025	2115922	Fahrzeugsysteme für Urbane Mobilität	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Ziesel, Cichon

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfung: mündlich
 Dauer: ca. 20 Minuten
 Hilfsmittel: keine

Anmerkungen**Bonusregelung:**

Für das Erstellen und Vorstellen einer Präsentation über ein Fahrzeugkonzept gemäß einer Präsentationsvorlage kann ein Bonus erworben werden. Dieser Bonus kann in der Prüfung, wenn diese ohnehin bestanden wurde, eine Verbesserung um 0,4 Punkte bewirken. Der Bonus kann grundsätzlich „mitgenommen“ werden: Wird er erworben und die Prüfung danach nicht angetreten, kommt der Bonus zur Geltung, wenn der Kandidat die Prüfung zu einem späteren Zeitpunkt antritt.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T 8.66 Teilleistung: Faserverstärkte Kunststoffe - Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung [T-MACH-105535]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Frank Henning
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Leichtbau
Bestandteil von: [M-ETIT-102734 - Werkstoffe](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2114053	Faserverstärkte Kunststoffe - Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung	2 SWS	Vorlesung (V) /	Henning

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)
 schriftliche Prüfung 90 Minuten

Voraussetzungen
 Nur eine der drei in dem Modul " M-ETIT-102734 - Werkstoffe " enthaltenen Teilleistungen ist erlaubt.



Modellierte Voraussetzungen
 Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:





1. Die Teilleistung [T-MACH-100531 - Systematische Werkstoffauswahl](#) darf nicht begonnen worden sein.

Arbeitsaufwand
 120 Std.

T**8.67 Teilleistung: Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik [T-MACH-102166]****Verantwortung:** Dr. Klaus Bade**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik**Bestandteil von:** [M-MACH-105478 - Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2143882	Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Bade
SS 2025	2143882	Fertigungsprozesse der Mikrosystemtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Bade

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Mündliche Prüfung, 20 Minuten

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.68 Teilleistung: Field Propagation and Coherence [T-ETIT-100976]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolfgang Freude
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100566 - Field Propagation and Coherence](#)



Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2309466	Field Propagation and Coherence	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Freude
WS 24/25	2309467	Tutorial for 2309466 Field Propagation and Coherence	1 SWS	Übung (Ü) / 	Freude, N.N.

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 20 Minuten). Die individuellen Termine für die mündliche Prüfung werden regelmäßig angeboten.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen





Kenntnisse im Bereich Elemente der Wellenausbreitung.

T

8.69 Teilleistung: Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz [T-INFO-112768]**Verantwortung:** Prof. Dr. Jan Niehues**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [M-INFO-106299 - Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400141	Fortgeschrittene Künstliche Intelligenz	4 SWS	Vorlesung (V) / 	Niehues, Lioutikov

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

The assessment is carried out as a written examination (§ 4 Abs. 2 No. 1 SPO) lasting 60 minutes.

Voraussetzungen

None.

T

8.70 Teilleistung: Führung interdisziplinärer Teams [T-MACH-106460]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: **M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen**

Teilleistungsart
Studienleistung





Leistungspunkte
4

Notenskala
best./nicht best.

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2145189	Führung interdisziplinärer Teams	2 SWS	Sonstige (sonst.) / ✳	Matthiesen

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen eines mündlichen Kolloquiums. Unbenotete Bescheinigung der erfolgreichen Teilnahme.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

NwT-Studierende besuchen nur einen Teil der Vorlesung

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.71 Teilleistung: Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie [T-INFO-101262]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Hon.-Prof. Dr. Uwe Spetzger

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: M-INFO-100725 - Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2424139	Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Spetzger
SS 2025	24678	Gehirn und Zentrales Nervensystem: Struktur, Informationstransfer, Reizverarbeitung, Neurophysiologie und Therapie	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Spetzger

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (im Umfang von i.d.R. 45 Minuten) nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Der Besuch der Praktika und Seminare im Bereich Medizintechnik am Institut ist empfehlenswert, da erste praktische und theoretische Erfahrungen in den vielen unterschiedlichen Bereichen vermittelt und vertieft werden.

T

8.72 Teilleistung: Gerätekonstruktion [T-MACH-105229]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: [M-MACH-102705 - Gerätekonstruktion](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 4
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2145164	Gerätekonstruktion	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Matthiesen

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Ca. 30 min mündliche Prüfung.

Die Projektarbeit Gerätetechnik wird gemeinsam mit der Vorlesung Gerätekonstruktion geprüft. Damit der Einfluss auf die Gesamtnote angemessen ist, wird die Prüfung im MSc Maschinenbau 2025 mit 12 LP gewichtet.

Voraussetzungen

T-MACH-110767 – Projektarbeit Gerätetechnik muss begonnen sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-110767 - Projektarbeit Gerätetechnik](#) muss begonnen worden sein.

Empfehlungen

Keine

Anmerkungen

Die Teilnahme an der Lehrveranstaltung Gerätekonstruktion bedingt die gleichzeitige Teilnahme an der Projektarbeit Gerätetechnik.

Aus organisatorischen Gründen ist die Teilnehmerzahl begrenzt. Ein Anmeldeformular wird Anfang August auf der Homepage des IPEK bereitgestellt. Anschließend wird die Auswahl selbst in persönlichen Auswahlgesprächen mit dem Teilleistungsverantwortlichen getroffen. Das Kriterium der Auswahl ist dabei der belegte (nachgewiesene) Studienfortschritt. Bei gleichem Studienfortschritt entscheidet das Los.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.73 Teilleistung: Grundlagen der Energietechnik [T-MACH-105220]





Verantwortung: Dr. Aurelian Florin Badea
Prof. Dr.-Ing. Xu Cheng

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Thermofluidik

Bestandteil von: [M-MACH-102690 - Grundlagen der Energietechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	8	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2130927	Grundlagen der Energietechnik	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Cheng, Badea
SS 2025	3190923	Fundamentals of Energy Technology	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Badea

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)
schriftliche Prüfung, 90 Minuten

Voraussetzungen
keine

Arbeitsaufwand
240 Std.

T

8.74 Teilleistung: Grundlagen der Fahrzeugtechnik I [T-MACH-100092]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Martin Gießler**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik**Bestandteil von:** [M-MACH-100501 - Grundlagen der Fahrzeugtechnik I](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Sprache	Version
Prüfungsleistung schriftlich	8	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.		3

Lehrveranstaltungen						
WS 24/25	2113805	Grundlagen der Fahrzeugtechnik I	4 SWS	Vorlesung (V) /	Gießler	
WS 24/25	2113809	Automotive Engineering I	4 SWS	Vorlesung (V) /	Gießler	

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

schriftlich

Dauer: 120 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

Die Teilleistung "T-MACH-102203 - Automotive Engineering I" darf nicht begonnen oder abgeschlossen sein. Die Teilleistungen "T-MACH-100092 - Grundlagen der Fahrzeugtechnik I" und "T-MACH-102203 - Automotive Engineering I" schließen einander aus.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-102203 - Automotive Engineering I](#) darf nicht begonnen worden sein.

Arbeitsaufwand





240 Std.

T

8.75 Teilleistung: Grundlagen der Fahrzeugtechnik II [T-MACH-102117]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Martin Gießler**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik**Bestandteil von:** [M-MACH-100502 - Grundlagen der Fahrzeugtechnik II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2114835	Grundlagen der Fahrzeugtechnik II	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Gießler
SS 2025	2114855	Automotive Engineering II	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Gießler

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

schriftlich

Dauer: 90 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T





8.76 Teilleistung: Grundlagen der Medizin für Ingenieure [T-MACH-105235]**Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Christian Pylatiuk**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik

Bestandteil von: [M-MACH-102720 - Grundlagen der Medizin für Ingenieure](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2105992	Grundlagen der Medizin für Ingenieure	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Pylatiuk

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Schriftliche Prüfung (Dauer: 45min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.





T

8.77 Teilleistung: Grundlagen der Mikrosystemtechnik II [T-MACH-105183]

- Verantwortung:** Dr. Vlad Badilita
Prof. Dr. Jan Gerrit Korvink
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
- Bestandteil von:** [M-MACH-102706 - Grundlagen der Mikrosystemtechnik II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	3

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2142874	Introduction to Microsystem Technology II	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Korvink, Badilita

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (60 Min.).

Voraussetzungen

T-MACH-114035 und T-MACH-114101 dürfen nicht begonnen sein

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.78 Teilleistung: Grundlagen der Technischen Logistik II [T-MACH-109920]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von: [M-MACH-105302 - Grundlagen der Technischen Logistik II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2117098	Grundlagen der technischen Logistik II	3 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Mittwollen

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen (60 min.) Prüfung (nach §4(2), 1 SPO). Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen





Es werden Kenntnis der Grundlagen der Technischen Mechanik und die Inhalte der Teilleistung "Grundlagen der Technischen Logistik I" (T-MACH-109919) vorausgesetzt.





Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.79 Teilleistung: Grundlagen der technischen Verbrennung I [T-MACH-105213]**Verantwortung:** Prof. Dr. Ulrich Maas**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Thermodynamik**Bestandteil von:** [M-MACH-102707 - Grundlagen der technischen Verbrennung I](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung schriftlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2165515	Grundlagen der technischen Verbrennung I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Maas, Shrotriya
WS 24/25	2165517	Übungen zu Grundlagen der technischen Verbrennung I	1 SWS	Übung (Ü) / 	Bykov
WS 24/25	3165016	Fundamentals of Combustion I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Maas
WS 24/25	3165017	Fundamentals of Combustion I (Tutorial)	1 SWS	Übung (Ü) / 	Bykov

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 3h

Voraussetzungen

T-MACH-114043 und T-MACH-113998 darf nicht begonnen sein

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.80 Teilleistung: Grundlagenseminar Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - Selbstverbuchung [T-FORUM-113579]

- Verantwortung:** Dr. Christine Mielke
Christine Myglas
- Einrichtung:** Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)
- Bestandteil von:** [M-FORUM-106753 - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1 Sem.	1

Erfolgskontrolle(n)

Studienleistung in Form eines Referats oder einer Haus- oder Projektarbeit in der gewählten Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

Keine

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)
- FORUM (ehem. ZAK) Begleitstudium

Empfehlungen

Es wird empfohlen, das Grundlagenseminar im gleichen Semester wie die Ringvorlesung „Wissenschaft in der Gesellschaft“ zu absolvieren.

Falls ein Besuch von Ringvorlesung und Grundlagenseminar im gleichen Semester nicht möglich ist, kann das Grundlagenseminar auch in Semestern vor der Ringvorlesung besucht werden.

Der Besuch von Veranstaltungen in der Vertiefungseinheit vor dem Besuch des Grundlagenseminars sollte jedoch vermieden werden.



T





8.81 Teilleistung: Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung [T-MACH-111389]

Verantwortung: Christof Weber**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-105824 - Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
siehe Anmerkungen**Version**
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2113812	Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung I	1 SWS	Vorlesung (V) / 	Weber
SS 2025	2114844	Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung II	1 SWS	Vorlesung (V) / 	Weber

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Mündliche Gruppenprüfung

Dauer: ca. 30 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung I, WS

Grundsätze der Nutzfahrzeugentwicklung II, SoSe

Arbeitsaufwand

120 Std.



T





8.82 Teilleistung: Grundsätze der PKW-Entwicklung I [T-MACH-105162]**Verantwortung:** Dr. Manfred Harrer**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-105289 - Grundsätze der PKW-Entwicklung I](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	2	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2113810	Grundsätze der PKW-Entwicklung I	1 SWS	Vorlesung (V) / 	Harrer
WS 24/25	2113851	Principles of Whole Vehicle Engineering I	1 SWS	Vorlesung (V) / 	Harrer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

schriftlich

Dauer: 90 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

60 Std.

T

8.83 Teilleistung: Grundsätze der PKW-Entwicklung II [T-MACH-105163]

Verantwortung: Dr. Manfred Harrer

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-105290 - Grundsätze der PKW-Entwicklung II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	2	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2114842	Grundsätze der PKW-Entwicklung II	1 SWS	Block (B) / ●	Harrer
SS 2025	2114860	Principles of Whole Vehicle Engineering II	1 SWS	Block-Vorlesung (BV) / ●	Harrer

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

schriftlich

Dauer: 90 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

60 Std.

T

8.84 Teilleistung: Hardware Modeling and Simulation [T-ETIT-100672]

Verantwortung: Dr.-Ing. Jens Becker
Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100449 - Hardware Modeling and Simulation](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311608	Hardware Modeling and Simulation	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Becker, Becker
WS 24/25	2311610	Tutorial for 2311608 Hardware Modeling and Simulation	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Unger

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Achievement is examined in the form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen



none





T

8.85 Teilleistung: Hardware Synthesis and Optimization [T-ETIT-113922]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106963 - Hardware Synthesis and Optimization](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 6	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311619	Hardware Synthesis and Optimization	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Becker
SS 2025	2311621	Tutorial for 2311619 Hardware Synthesis and Optimization	1 SWS	Übung (Ü) / 	Schmidt

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)



The examination takes place within the framework of an oral overall examination (approx. 30 minutes).
 The module grade is the grade of the oral exam.





Voraussetzungen

none

T

8.86 Teilleistung: Hardware/Software Co-Design [T-ETIT-100671]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Tanja Harbaum**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100453 - Hardware/Software Co-Design](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311620	Hardware/Software Co-Design	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Harbaum, Becker
WS 24/25	2311623	Übungen zu 2311620 Hardware/Software Co-Design	1 SWS	Übung (Ü) / 	Gutermann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen aus Digitaltechnik und Informationstechnik sind hilfreich.

T

8.87 Teilleistung: Hochspannungsprüftechnik [T-ETIT-101915]

Verantwortung: Dr.-Ing. Rainer Badent

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100417 - Hochspannungsprüftechnik](#)



Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2307392	Hochspannungsprüftechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Badent
WS 24/25	2307394	Übungen zu 2307392 Hochspannungsprüftechnik	2 SWS	Übung (Ü) / 	Gielnik

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählte Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Hochspannungstechnik

T



8.88 Teilleistung: Hochspannungstechnik [T-ETIT-110266]





Verantwortung: Dr.-Ing. Rainer Badent

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-105060 - Hochspannungstechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2307360	Hochspannungstechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Badent
WS 24/25	2307362	Übungen zu 2307360 Hochspannungstechnik	1 SWS	Übung (Ü) / 	Badent, Zajadatz

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

T

8.89 Teilleistung: Hot Research Topics in AI for Engineering Applications [T-MACH-113669]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Anne Meyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2121341	Hot Research Topics in AI for Engineering Applications	3 SWS	Projekt (PRO) / ●	Meyer, Dörr

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art. Diese setzt sich aus einer individuellen Wissensüberprüfung nach dem Vorlesungsteil, der kontinuierlichen Bewertung der Teamarbeit während der Implementierungsaufgabe und einer Abschlusspräsentation zusammen. Der Gesamteindruck wird bewertet, neben der Implementierungsaufgabe fließt auch die Wissensabfrage und die Abschlusspräsentation mit ein.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Grundlagenkenntnisse künstliche Intelligenz und Maschinelles Lernen, Programmiererfahrung (Python), Englisch-Kenntnisse

Anmerkungen

Teilnehmerzahl begrenzt.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.90 Teilleistung: Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control [T-INFO-113395]





Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-106649 - Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400135	Humanoid Robots – Locomotion and Whole-Body Control	4 SWS	Vorlesung (V) / 	Mombaur, Ackermann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an examination of another type (§ 4 Abs. 2 No. 3 SPO).

The grade of the course is given based on the performance in an individual programming project on the topic of humanoid robots, which consists of the definition and solution of the project itself as well as a subsequent oral presentation in a block event and the submission of a written report. Project work starts in the exercise slots during the second half of the term and ends during the lecture free time.

As a prerequisite for the enrollment in the project, the students must regularly and successfully participate in the exercises and present their results for the exercise sheets during the first part of the term, according to the modalities announced at the beginning of the course.

Both components can be completed in the same group of two students. Withdrawal is possible until 2 weeks after enrollment in the project.

Active participation in the class is expected from all students and is a necessary requirement for the course.

Voraussetzungen

- Completion of module Robotics 1 or corresponding knowledge required.
- Programming skills

Empfehlungen

Attendance of the lectures Robotics I - Introduction to Robotics and Mechano-Informatics in Robotics is required.

Anmerkungen

Limitation to 30 participants

T

8.91 Teilleistung: Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control -Pass [T-INFO-114282]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-106649 - Humanoid Robots - Locomotion and Whole-Body Control](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung mündlich	0	best./nicht best.	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400135	Humanoid Robots – Locomotion and Whole-Body Control	4 SWS	Vorlesung (V) / ●	Mombaur, Ackermann

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out in form of course work (German Studienleistung, § 4 Abs. 3 SPO).

The grade of the course is given based on the performance in an individual programming project on the topic of humanoid robots, which consists of the definition and solution of the project itself as well as a subsequent oral presentation in a block event and the submission of a written report. Project work starts in the exercise slots during the second half of the term and ends during the lecture free time.

As a prerequisite for the enrollment in the project, the students must regularly and successfully participate in the exercises and present their results for the exercise sheets during the first part of the term, according to the modalities announced at the beginning of the course.

Both components can be completed in the same group of two students. Withdrawal is possible until 2 weeks after enrollment in the project.

Active participation in the class is expected from all students and is a necessary requirement for the course.

Voraussetzungen

- Completion of module Robotics 1 or corresponding knowledge required.
- Programming skills

Empfehlungen

Attendance of the lectures Robotics I - Introduction to Robotics and Mechano-Informatics in Robotics is required.

Anmerkungen

Limitation to 30 participants

T

8.92 Teilleistung: Humanoide Roboter - Seminar [T-INFO-105144]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-102561 - Humanoide Roboter - Seminar](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400048	Seminar: Humanoide Roboter	2 SWS	Seminar (S) / ●	Asfour, Meixner, Plewnia

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an examination of another type (§ 4 Abs. 2 No. 3 SPO). It includes a presentation at the end of the term and a term paper.

Voraussetzungen

None.

Empfehlungen

Attending the lectures Robotics I – Introduction to Robotics, Robotics II: Humanoid Robotics, Robotics III – Sensors and Perception in Robotics, Mechano-Informatics and Robotics and Wearable Robotic Technologies is recommended.

T

8.93 Teilleistung: Industrial Mobile Robotics Lab [T-MACH-113701]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von: [M-MACH-106830 - Industrial Mobile Robotics Lab](#)

Teilleistungsart
Studienleistung

Leistungspunkte
4

Notenskala
best./nicht best.

Turnus
Jedes Semester

Version
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2117073	Industrial Mobile Robotics Lab	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Enke, Furmans
SS 2025	2117073	Industrial Mobile Robotics Lab	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Furmans, Enke

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Zertifikat durch Kolloquium mit Präsentation, Dokumentation der Arbeitsergebnisse und Erfüllung der Anwesenheitspflicht.

Voraussetzungen

T-MACH-105230 darf nicht begonnen sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-105230 - Dezentral gesteuerte Intra-logistiksysteme](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Grundkenntnisse der Python-Programmierung und Grundkenntnisse der technischen Logistik von Vorteil.

Anmerkungen

Die Teilnehmerzahl ist auf 15 Studierende begrenzt.

Das Auswahlverfahren erfolgt anhand eines Motivationsschreibens in dem folgende Fragen beantwortet werden sollen:

- Warum möchten Sie den Kurs besuchen?
- Welche Fähigkeiten und Vorkenntnisse bringen Sie mit?

Arbeitsaufwand

120 Std.





T

8.94 Teilleistung: Industriebetriebswirtschaftslehre [T-WIWI-100796]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolf Fichtner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung schriftlich	3	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2581040	Industriebetriebswirtschaftslehre	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Fichtner

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer unbenoteten schriftlichen Prüfung (Klausur) im Umfang von 60 Minuten.

Voraussetzungen


Keine





T

8.95 Teilleistung: Information Engineering [T-MACH-102209]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Anne Meyer
Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
- Bestandteil von:** [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2121355	Information Engineering	2 SWS	Seminar (S) / 	Meyer, Rönna

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Erfolgskontrolle anderer Art (schriftl. Ausarbeitung und Vortrag)

Voraussetzungen



Keine




Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.96 Teilleistung: Informationsfusion [T-ETIT-106499]**Verantwortung:** Michael Heizmann**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-103264 - Informationsfusion](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung schriftlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2302139	Informationsfusion	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Heizmann
WS 24/25	2302141	Übungen zu 2302139 Informationsfusion	1 SWS	Übung (Ü) / 	Heizmann, Bihler

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Bei weniger als 20 Prüflingen kann alternativ eine mündliche Prüfung im Umfang von ca. 20 Minuten nach stattfinden. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen bzw. mündlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse der Grundlagen der Stochastik sind hilfreich.

T

8.97 Teilleistung: Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management [T-MACH-102128]

Verantwortung: Dr.-Ing. Christoph Kilger

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme

Bestandteil von: [M-MACH-105281 - Informationssysteme in Logistik und Supply Chain Management](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	3

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (60 Minuten) in der vorlesungsfreien Zeit des Semesters (nach §4(2), 1 SPO). Bei geringer Teilnehmerzahl kann auch eine mündliche Prüfung (nach §4 (2), 2 SPO) angeboten werden.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.98 Teilleistung: Informationstechnik in der industriellen Automation [T-ETIT-100698]





Verantwortung: Dr.-Ing. Peter-Axel Bort

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100367 - Informationstechnik in der industriellen Automation](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2302144	Informationstechnik in der industriellen Automation	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Bort

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20-25 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

T

8.99 Teilleistung: Innovation Lab [T-ETIT-110291]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
 Prof. Dr. Werner Nahm
 Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
 Prof. Dr. Wilhelm Stork
 Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-105073 - Student Innovation Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung anderer Art	9	Drittelnoten	Jedes Semester	2 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2303192	Innovation Lab	2 SWS	Projekt (PRO) / ●	Hohmann, Zwick, Sax, Stork, Nahm, Schmalen, Rost
SS 2025	2303192	Innovation Lab	2 SWS	Projekt (PRO) / ●	Hohmann, Zwick, Sax, Stork, Terzidis

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

see module description

T

8.100 Teilleistung: Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau [T-MACH-113068]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon



Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-106514 - Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	5

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115921	Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Lang, Cichon
SS 2025	2115921	Innovations- und Projektmanagement im Schienenfahrzeugbau	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Lang, Cichon

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Benotete Prüfungsleistung:

2/3 der Prüfungsleistung: 20-minütige mündliche Prüfung über die Lehrinhalte der Vorlesung

1/3 der Prüfungsleistung anderer Art: vorlesungsbegleitende Einheit im Rahmen einer 10-minütigen Präsentation und einer praktischen Anwendung aus dem Innovations- und Projektmanagement

Arbeitsaufwand

120 Std.

T


8.101 Teilleistung: Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern [T-INFO-101328]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-100791 - Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	24179	Innovative Konzepte zur Programmierung von Industrierobotern	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Hein

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO .

Es müssen eine Projektarbeit mit Präsentation und Bericht über diese erstellt werden.

Ein Rücktritt ist innerhalb von zwei Wochen nach Vergabe des Themas möglich. Es sind insgesamt zwei Wiederholungen möglich.

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen





Generelle Kenntnisse im Bereich Grundlagen der Robotik sind hilfreich.

T

8.102 Teilleistung: Integrierte Intelligente Sensoren [T-ETIT-100961]**Verantwortung:** Prof. Dr. Wilhelm Stork**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100457 - Integrierte Intelligente Sensoren](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 3	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311630	Integrierte Intelligente Sensoren	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Stork

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 20 Minuten).

Voraussetzungen



keine

T

8.103 Teilleistung: Integrierte Produktentwicklung [T-MACH-105401]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Prof. Dr.-Ing. Tobias Düser
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
- Bestandteil von:** **M-MACH-102626 - Schwerpunkt: Integrierte Produktentwicklung**

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	18	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2145156	Vorlesung: IP – Integrierte Produktentwicklung	4 SWS	Vorlesung (V) / 	Albers
WS 24/25	2145157	Workshop: IP – Integrierte Produktentwicklung	4 SWS	Übung (Ü) / 	Albers
WS 24/25	2145300	Produktentwicklungsprojekt: IP – Integrierte Produktentwicklung	2 SWS	Sonstige (sonst.) / 	Albers

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (ca. 60 Minuten)

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Aus organisatorischen Gründen ist die Teilnehmerzahl für das Produktentwicklungsprojekt beschränkt. Daher wird ein Auswahlprozess stattfinden. Die Anmeldung zum Auswahlprozess erfolgt über ein Anmeldeformular, das jährlich von April bis Juli auf der Homepage des IPEK bereitgestellt wird. Anschließend wird die Auswahl selbst in persönlichen Auswahlgesprächen mit dem Teilleistungsverantwortlichen getroffen. Das Kriterium der Auswahl ist dabei der Studienfortschritt. Bei gleichem Studienfortschritt entscheidet das Los.

Arbeitsaufwand


480 Std.





T

8.104 Teilleistung: Integrierte Systeme und Schaltungen [T-ETIT-100972]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100474 - Integrierte Systeme und Schaltungen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2312688	Integrierte Systeme und Schaltungen	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Ilin
SS 2025	2312690	Übungen zu 2312688 Integrierte Systeme und Schaltungen	1 SWS	Übung (Ü) / 	Wünsch

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle findet im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung im Umfang von 60 Minuten statt.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen


Der erfolgreiche Abschluss von LV 23655 (Elektronische Schaltungen) ist erforderlich, da das Modul auf dem Stoff und den Vorkenntnissen der genannten Lehrveranstaltung aufbaut.





T

8.105 Teilleistung: International Production Engineering A [T-MACH-110334]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105109 - International Production Engineering](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2150600	International Production Engineering A	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Fleischer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- Ergebnis der Projektarbeit und Abschlusspräsentation mit Gewichtung 65%
- Mündliche Prüfung (ca. 15 min) mit Gewichtung 35%

Voraussetzungen

Eine der folgenden Teilleistungen muss begonnen sein:

- T-MACH-108844 - Automatisierte Produktionsanlagen
- T-MACH-110962 - Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung T-MACH-108844 - Automatisierte Produktionsanlagen muss begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-MACH-110962 - Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme](#) muss begonnen worden sein.

Empfehlungen

Diese Veranstaltung sollte in Kombination mit International Production Engineering B im darauffolgenden Wintersemester gehört werden.

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.106 Teilleistung: International Production Engineering B [T-MACH-110335]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105109 - International Production Engineering](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung anderer Art	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Version 4
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2149620	International Production Engineering B	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Fleischer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- Ergebnis der Projektarbeit und Abschlusspräsentation mit Gewichtung 65%
- Mündliche Prüfung (ca. 15 min) mit Gewichtung 35%

Voraussetzungen

Folgende Teilleistung muss begonnen sein:

- T-MACH-110334 - International Production Engineering A

Zudem muss eine der folgenden Teilleistungen bestanden sein:

- T-MACH-108844 - Automatisierte Produktionsanlagen
- T-MACH-110962 - Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:
 1. Die Teilleistung T-MACH-108844 - Automatisierte Produktionsanlagen muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.
 2. Die Teilleistung [T-MACH-110962 - Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-MACH-110334 - International Production Engineering A](#) muss begonnen worden sein.

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.107 Teilleistung: Introduction to Microsystem Technology I [T-MACH-114100]

- Verantwortung:** Dr. Vlad Badilita
Prof. Dr. Jan Gerrit Korvink
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
- Bestandteil von:** [M-MACH-102691 - Grundlagen der Mikrosystemtechnik I](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2141861	Grundlagen der Mikrosystemtechnik I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Korvink, Badilita

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (ca. 60 Min)

Voraussetzungen

T-MACH-114035 und T-MACH-105182 dürfen nicht begonnen sein

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.108 Teilleistung: IoT Plattform für Ingenieursanwendungen [T-MACH-106743]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2123352	IoT Plattform für Ingenieursanwendungen	3 SWS	Projekt (PRO) / ●	Meyer, Maier, Rönnau
SS 2025	2123352	IoT Plattform für Ingenieursanwendungen	3 SWS	Projekt (PRO) / ●	Meyer, Maier

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet), Gruppen-Lehrprojekt zu Industrie 4.0 bestehend aus: Konzeption, Umsetzung, begleitende Dokumentation und Schlusspräsentation

Voraussetzungen


keine





T

8.109 Teilleistung: IT/OT-Security Seminar [T-ETIT-113648]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mike Barth
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106789 - IT/OT-Security Seminar](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2303201	IT/OT-Security Seminar	2 SWS	Seminar (S) / 	Barth, Madsen

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in the form of an oral examination.

The module grade is the grade of the oral exam.

Voraussetzungen

none

T**8.110 Teilleistung: IT-Grundlagen der Logistik [T-MACH-105187]****Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Frank Thomas**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme

Bestandteil von: [M-MACH-105282 - IT-Grundlagen der Logistik: Chancen zur digitalen Transformation](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	4

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (20 min.) in der vorlesungsfreien Zeit des Semesters nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.




T

8.111 Teilleistung: Kognitive Automobile Labor [T-MACH-105378]

- Verantwortung:** Dr. Martin Lauer
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik
- Bestandteil von:** [M-MACH-106744 - Kognitive Automobile Labor](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2138341	Kognitive Automobile Labor	3 SWS	Praktische Übung (PÜ) / 	Stiller, Lauer, Blumberg

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

mündliche Prüfung

30 Minuten

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Die Anzahl Teilnehmer ist begrenzt. Eine vorherige Anmeldung ist erforderlich, die Details werden auf den Webseiten des Instituts für Mess- und Regelungstechnik angekündigt. Bei zu vielen Interessenten findet ein Auswahlverfahren (s. Homepage) statt.

Arbeitsaufwand

180 Std.

T





8.112 Teilleistung: Konstruieren mit Polymerwerkstoffen [T-MACH-105330]**Verantwortung:** Dipl.-Ing. Markus Liedel**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Werkstoffkunde

Bestandteil von: [M-MACH-102712 - Konstruieren mit Polymerwerkstoffen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2174571	Konstruieren mit Polymerwerkstoffen	2 SWS	Block (B) / ●	Liedel

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Mündliche Prüfung, ca. 20 minutes

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Poly I

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.113 Teilleistung: Konstruktiver Leichtbau [T-MACH-105221]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tobias Düser
Sascha Ott
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
- Bestandteil von:** [M-MACH-102696 - Konstruktiver Leichtbau](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2146190	Konstruktiver Leichtbau	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Ott

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (90 min)

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.114 Teilleistung: Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide [T-MACH-110377]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Thomas Böhlke
Prof. Dr.-Ing. Bettina Frohnappel
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Strömungsmechanik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105180 - Kontinuumsmechanik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	6

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2161252	Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Böhlke, Frohnappel

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (90 min). Hilfsmittel gemäß Ankündigung

Voraussetzungen

bestandene Studienleistung "[Übungen zu Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide](#)" (T-MACH-110333)

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-110333 - Übungen zu Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

Anmerkungen

Aus Kapazitätsgründen kann es sein, dass nicht alle Studierenden dieser Lehrveranstaltung zu den Rechnerübungen zugelassen werden können. Studierende des Bachelor-Studiengangs Maschinenbau, die den Schwerpunkt Kontinuumsmechanik (SP-Nr 13) gewählt haben, und Studierende des Studiengangs MATWERK werden in jedem Fall zu den Rechnerübungen zugelassen.

Sollten darüber hinaus weitere Plätze in den Rechnerübungen zu dieser Lehrveranstaltung zur Verfügung stehen, so werden diese gemäß der BSc-Durchschnittsnote vergeben.

Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.115 Teilleistung: Kraftfahrzeuglaboratorium [T-MACH-105222]

Verantwortung: Dr.-Ing. Michael Frey
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Fahrzeugtechnik
Bestandteil von: [M-MACH-102695 - Kraftfahrzeuglaboratorium](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	4	best./nicht best.	Jedes Semester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115808	Kraftfahrzeuglaboratorium	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Frey
SS 2025	2114833	Motor Vehicle Labor	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Frey
SS 2025	2115808	Kraftfahrzeuglaboratorium	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Frey

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Kolloquium vor jedem Versuch

Nach Abschluss aller Versuche: schriftliche Erfolgskontrolle

Dauer: 90 Minuten

Hilfsmittel: keine

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.





T

8.116 Teilleistung: Künstliche Intelligenz in der Produktion [T-MACH-112115]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105968 - Künstliche Intelligenz in der Produktion](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2149921	Künstliche Intelligenz in der Produktion	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Fleischer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (90 min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T 8.117 Teilleistung: Labor Regelungstechnik [T-ETIT-111009]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-105467 - Labor Regelungstechnik](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung anderer Art

Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Semester

Dauer
1 Sem.

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2303169	Labor Regelungstechnik	4 SWS	Block (B) / ●	Hohmann
SS 2025	2303169	Labor Regelungstechnik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Kluwe

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle ist eine Prüfungsleistung anderer Art. Hier gehen eine mündliche Prüfung, sowie eine schriftliche Dokumentation in die Bewertung mit ein. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

T

8.118 Teilleistung: Laboratory Information Systems in Power Engineering [T-ETIT-114183]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Leibfried
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-107159 - Laboratory Information Systems in Power Engineering](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2307388	Praktikum: Informationssysteme in der elektrischen Energietechnik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Leibfried, und Mitarbeiter

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes place in the form of other types of examination and is assessed in form of 3 experiments.

The module grade results of the assessment of the 3 experiments.

- 20 points are awarded for each experiment (max. 10 for preparation and max. 10 for performance).
- This results in a total of 60 points.
- At least 27 points must be achieved in order to pass the module.

Voraussetzungen

none

T**8.119 Teilleistung: Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie [T-ETIT-104569]****Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Marc Hiller**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-102261 - Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2306347	Leistungselektronik für die Photovoltaik und Windenergie	2 SWS	Vorlesung (V)	Burger

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Modul Leistungselektronik

T

8.120 Teilleistung: Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik [T-ETIT-112286]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marc Hiller

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-106067 - Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2306357	Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik	3 SWS	Vorlesung (V) / ●	Hiller
WS 24/25	2306358	Übung zu 2306357 Leistungselektronische Systeme in der Energietechnik	1 SWS	Übung (Ü) / ☞	Hiller, Knierim

Legende: 📺 Online, ☞ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung von ca. 25 Minuten Dauer.

Voraussetzungen

keine

T

8.121 Teilleistung: Lichttechnik [T-ETIT-100772]

Verantwortung: Prof. Dr. Cornelius Neumann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100485 - Lichttechnik](#)

Teilleistungsart
 Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
 4

Notenskala
 Drittelnoten

Turnus
 Jedes Wintersemester

Version
 1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313739	Lichttechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Neumann
WS 24/25	2313741	Übungen zu 2313739 Lichttechnik	1 SWS	Übung (Ü)	Neumann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen


keine





T

8.122 Teilleistung: Logistik und Supply Chain Management [T-MACH-110771]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von: [M-MACH-105298 - Logistik und Supply Chain Management](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	9	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	5

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2118078	Logistik und Supply Chain Management	4 SWS	Vorlesung (V) / 	Furmans, Alicke

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art. Diese setzt sich wie folgt zusammen:

- 50% Bewertung einer schriftlichen Prüfung (60 min) in der vorlesungsfreien Zeit
- 50% Bewertung einer mündlichen Prüfung (20 min) in der vorlesungsfreien Zeit

Zum Bestehen der Prüfung müssen beide Prüfungsleistungen bestanden sein.

Voraussetzungen

Keine

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-102089 - Logistik - Aufbau, Gestaltung und Steuerung von Logistiksystemen](#) darf nicht begonnen worden sein.

Anmerkungen

Die Teilleistung kann nicht belegt werden, wenn eine der Teilleistungen "T-MACH-102089 – Logistik - Aufbau, Gestaltung und Steuerung von Logistiksystemen" und "T-MACH-105181 – Supply Chain Management (mach und wiwi)" belegt wurde.

Arbeitsaufwand

270 Std.





T

8.123 Teilleistung: Lokalisierung mobiler Agenten [T-INFO-101377]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-100840 - Lokalisierung mobiler Agenten](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 6	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	24613	Lokalisierung mobiler Agenten	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Hanebeck, Frisch

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von i. d. R. 15 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 der SPO.

Es wird sechs Wochen vor der Prüfungsleistung angekündigt (§ 6 Abs. 3 SPO), ob die Erfolgskontrolle

- in Form einer mündlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO **oder**
- in Form einer schriftlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO

stattfindet.

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-114169 - Lokalisierung mobiler Agenten Übung](#) muss begonnen worden sein.

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse der linearen Algebra und Stochastik sind hilfreich.

T

8.124 Teilleistung: Lokalisierung mobiler Agenten Übung [T-INFO-114169]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-100840 - Lokalisierung mobiler Agenten](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	0	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Studienleistung nach § 4 Abs. 3 SPO.

Die Beurteilung wird in digitaler Form ausgeführt. Es gibt ILIAS-Tests mit individuellen, randomisierten Aufgaben, die von Hand oder mit einem kleinen numerischen Programm gelöst werden können. Benutzereingaben werden automatisch bewertet und es gibt instantanes Feedback. Wiederholungen sind unbegrenzt möglich. Alle Tests müssen bestanden werden; der Lernfortschritt wird in ILIAS angezeigt.

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse der linearen Algebra und Stochastik sind hilfreich.

T

8.125 Teilleistung: Machine Learning and Optimization in Energy Systems [T-WIWI-113073]





Verantwortung: Prof. Dr. Wolf Fichtner

Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften

Bestandteil von: [M-WIWI-106604 - Machine Learning and Optimization in Energy Systems](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2581050	Machine Learning and Optimization in Energy Systems	3 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Dengiz, Yilmaz

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment of this course is a written examination (60 min) or an oral exam (30 min) depending on the number of participants. A bonus can be acquired through successful participation in the computer exercise. If the grade of the written examination is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by one grade level (0.3 or 0.4). The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the exercises.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.126 Teilleistung: Machine Learning for Robotic Systems 1 [T-MACH-113064]

- Verantwortung:** Jun.-Prof. Dr. Rania Rayyes
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik/Institut für Technik der Informationsverarbeitung
KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
- Bestandteil von:** [M-MACH-106457 - Machine Learning for Robotic Systems 1](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2117055	Maschinelles Lernen für Robotiksysteme 1	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Rayyes

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (90min.) (nach §4(2), 1 SPO) oder in Form einer mündlichen Prüfung (20min.) (nach §4(2), 2 SPO).

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

- Der Kurs setzt Grundkenntnisse in Mathematik voraus, z. B. bestimmte (bedingte) Wahrscheinlichkeiten, die Exponentialfunktion, grundlegende lineare Algebra usw.
- Programmierkenntnisse in einer Programmiersprache werden empfohlen.
- Besuch der Vorlesungen Robotik 1.
- Einige Kenntnisse in Statistik sind nützlich.

Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.127 Teilleistung: Machine Learning for Robotic Systems 2 [T-MACH-113403]

- Verantwortung:** Jun.-Prof. Dr. Rania Rayyes
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik/Institut für Technik der Informationsverarbeitung
KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
- Bestandteil von:** [M-MACH-106652 - Machine Learning for Robotic Systems 2](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2100015	Maschinelles Lernen für Robotiksysteme 2	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Rayyes

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (90min.) (nach §4(2), 1 SPO) oder in Form einer mündlichen Prüfung (ca. 20min.) (nach §4(2), 2 SPO).

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

- Der Kurs setzt Grundkenntnisse in Mathematik voraus, z. B. bestimmte (bedingte) Wahrscheinlichkeiten, die Exponentialfunktion, grundlegende lineare Algebra usw.
- Programmierkenntnisse in einer Programmiersprache werden empfohlen.
- Besuch der Vorlesungen Machine Learning for Robotic Systems 1
- Besuch der Vorlesungen Robotik 1.
- Einige Kenntnisse in Statistik sind nützlich.

Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.128 Teilleistung: Machine Vision [T-MACH-105223]





Verantwortung: Dr. Martin Lauer
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik

Bestandteil von: [M-MACH-101923 - Machine Vision](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	8	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2137308	Machine Vision	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Lauer, Merkert

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Art der Prüfung: schriftliche Prüfung
Dauer der Prüfung: 60 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand


240 Std.





T

8.129 Teilleistung: Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen [T-INFO-111558]

Verantwortung: Prof. Dr. Gerhard Neumann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-105778 - Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400018	Maschinelles Lernen - Grundlagen und Algorithmen	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Neumann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The success control takes place in the form of a written exam, usually 90 minutes in length, according to § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO. A bonus can be acquired through successful participation in the exercise as a success control of a different kind (§4(2), 3 SPO 2008) or study performance (§4(3) SPO 2015). The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the lecture. If the grade of the written examination is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by one grade level (0.3 or 0.4). The bonus is only valid for the main and post exams of the semester in which it was earned. After that, the grade bonus expires.

Voraussetzungen

None.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-WIWI-106340 - Maschinelles Lernen 1 - Grundverfahren](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-INFO-110630 - Maschinelles Lernen - Grundverfahren](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen



- Attendance of the lecture "Foundations of Artificial Intelligence" ("Grundlagen der Künstlichen Intelligence")
- Knowledge in python
- Mathematics-heavy lecture. The basics will be reviewed, but mathematical proficiency is helpful





T

8.130 Teilleistung: Maschinelles Lernen 1 - Grundverfahren [T-WIWI-106340]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Johann Marius Zöllner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [M-WIWI-105003 - Maschinelles Lernen 1](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2511500	Maschinelles Lernen 1 - Grundverfahren	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Zöllner
WS 24/25	2511501	Übungen zu Maschinelles Lernen 1 - Grundverfahren	1 SWS	Übung (Ü) / 	Zöllner, Polley, Fechner, Daaboul

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Abhängig von der weiteren pandemischen Entwicklung wird die Prüfung entweder als Open-Book-Prüfung (Prüfungsleistung anderer Art), oder als schriftliche Prüfung (60 min) angeboten.

Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Durch die erfolgreiche Bearbeitung von Übungsaufgaben kann ein Notenbonus erworben werden. Liegt die Note der schriftlichen Prüfung zwischen 4,0 und 1,3, so verbessert der Bonus die Note um bis zu eine Notenstufe (0,3 oder 0,4). Details werden in der Vorlesung bekannt gegeben.

Voraussetzungen

Keine.

Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.131 Teilleistung: Maschinelles Lernen 2 - Fortgeschrittene Verfahren [T-WIWI-106341]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Johann Marius Zöllner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [M-WIWI-105006 - Maschinelles Lernen 2](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2511502	Maschinelles Lernen 2 - Fortgeschrittene Verfahren	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Zöllner, Fechner, Polley, Stegmaier
SS 2025	2511503	Übungen zu Maschinelles Lernen 2 - Fortgeschrittene Verfahren	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Zöllner, Fechner, Polley, Stegmaier

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Abhängig von der weiteren pandemischen Entwicklung wird die Prüfung entweder als Open-Book-Prüfung (Prüfungsleistung anderer Art), oder als schriftliche Prüfung (60 min) angeboten.

Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

Keine.

Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.132 Teilleistung: Maschinendynamik [T-MACH-105210]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Carsten Proppe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [M-MACH-102694 - Maschinendynamik](#)




Teilleistungsart
 Prüfungsleistung schriftlich





Leistungspunkte
 5

Notenskala
 Drittelnoten

Turnus
 Jedes Sommersemester

Version
 1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2161224	Maschinendynamik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Proppe
SS 2025	2161224	Maschinendynamik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Proppe
SS 2025	2161225	Übungen zu Maschinendynamik	1 SWS	Übung (Ü) / 	Proppe, Fischer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, 180 min.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

150 Std.

T

8.133 Teilleistung: Masterarbeit [T-ETIT-106463]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103253 - Masterarbeit](#)

Teilleistungsart
Abschlussarbeit

Leistungspunkte
30

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Semester

Version
1

Erfolgskontrolle(n)

§ 14 Modul Masterarbeit (1 a)

Dem Modul Masterarbeit sind 30 LP zugeordnet. Es besteht aus der Masterarbeit und einer abschließenden Präsentation der Ergebnisse. Die Präsentation hat innerhalb der Bearbeitungszeit der Masterarbeit zu erfolgen.

Voraussetzungen

lt. Studien- und Prüfungsordnung des Karlsruher Instituts für Technologie (KIT) für den Masterstudiengang Mechatronik und Informationstechnik 2015

§ 14 Modul Masterarbeit

(1) Voraussetzung für die Zulassung zum Modul Masterarbeit ist, dass sich die/der Studierende in der Regel im 2. Studienjahr befindet und Modulprüfungen im Umfang von 75 LP erfolgreich abgelegt hat. Über Ausnahmen entscheidet der Prüfungsausschuss auf Antrag der/des Studierenden. Weiterhin muss ein von einem/einer Studienberater/in genehmigter individueller Studienplan vorgelegt sein, aus dem die von dem/der Studierenden gewählten Module hervorgehen.

Abschlussarbeit

Bei dieser Teilleistung handelt es sich um eine Abschlussarbeit. Es sind folgende Fristen zur Bearbeitung hinterlegt:

Bearbeitungszeit 6 Monate

Maximale Verlängerungsfrist 3 Monate

Korrekturfrist 8 Wochen

Die Abschlussarbeit ist genehmigungspflichtig durch den Prüfungsausschuss.

T

8.134 Teilleistung: Materialfluss in Logistiksystemen [T-MACH-102151]

Verantwortung:	Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
Bestandteil von:	M-MACH-104984 - Materialfluss in Logistiksystemen

Teilleistungsart Prüfungsleistung anderer Art	Leistungspunkte 9	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Wintersemester	Version 3
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art. Diese setzt sich wie folgt zusammen:

- 40% Bewertung der Abschlussfallstudie als Einzelleistung,
- 60% Bewertung der Semesterleistung aus Bearbeitung und Verteidigung von 5 Fallstudien (Es werden jeweils die besten 4 aus 5 Leistungen gewertet.):
 - 40% Bewertung der Fallstudienlösungen als Gruppenleistung,
 - 20% Bewertung der mündlichen Leistung in den Fallstudienkolloquien als Einzelleistung.

Eine detaillierte Beschreibung der Erfolgskontrolle findet sich unter Anmerkungen.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Empfohlenes Wahlpflichtfach: Wahrscheinlichkeitstheorie und Statistik

Anmerkungen

Für diese Veranstaltung werden die Studierenden in Gruppen eingeteilt. In diesen Gruppen werden während der Vorlesungszeit fünf Fallstudien bearbeitet. Das Ergebnis der Gruppenarbeit wird schriftlich vorgelegt und bewertet. In den Fallstudienkolloquien wird das Verständnis der erarbeiteten Gruppenlösung und der in der Veranstaltung behandelten Inhalte abgefragt. Die Teilnahme an den Fallstudienkolloquien ist Pflicht und wird kontrolliert. Für die schriftliche Abgabe erhält die Gruppe eine gemeinsame Note, in den Fallstudienkolloquien wird die Leistung jedes Gruppenmitglied einzeln bewertet.

Nach Ende der Vorlesungszeit findet die Abschlussfallstudie statt. Diese umfasst den gesamten Semesterinhalt und wird von den Studierenden in Einzelarbeit an einem vorgegebenen Präsenztermin mit zeitlicher Begrenzung (4h) gelöst.

Arbeitsaufwand



270 Std.





T

8.135 Teilleistung: Measurement Technology [T-ETIT-112147]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-105982 - Measurement Technology](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2302117	Measurement Technology	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Heizmann
WS 24/25	2302118	Exercise for 2302117 Measurement Technology	1 SWS	Übung (Ü) / 	Heizmann, Schmerbeck

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes. The module grade is the grade of the written examination.

Voraussetzungen

T-ETIT-101937 – Messtechnik (German version) must not have started.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:


1. Die Teilleistung [T-ETIT-101937 - Messtechnik](#) darf nicht begonnen worden sein.



T

8.136 Teilleistung: Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems [T-MACH-114018]

- Verantwortung:** Dr. Patric Gruber
Prof. Dr. Christoph Kirchlechner
Dr. Daniel Weygand
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Computational Materials Science
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Werkstoff- und Grenzflächenmechanik
- Bestandteil von:** [M-MACH-107185 - Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2178420	Mechanical Properties of Nanomaterials and Microsystems	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Kirchlechner, Gruber, Weygand

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung ca. 30 Minuten

Voraussetzungen

Gegenseitiger Ausschluss mit T-MACH-114071

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-114071 - Mechanische Eigenschaften von Nanomaterialien und Mikrosystemen](#) darf nicht begonnen worden sein.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.137 Teilleistung: Mechatronik-Praktikum [T-MACH-105370]

- Verantwortung:** Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
- Bestandteil von:** [M-MACH-102699 - Mechatronik-Praktikum](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	4	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2105014	Mechatronik-Praktikum	3 SWS	Praktikum (P) / ●	Hagenmeyer, Stiller, Chen, Orth

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Das Praktikum wird ausschließlich als unbenotete Studienleistung angeboten. Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form eines Gruppenkolloquiums zu Beginn der einzelnen Vertiefungsphasen (Teil 1). Zusätzlich muss in der Gruppenphase (Teil 2) eine Robotersteuerung für eine Pick-and-Place Aufgabe erfolgreich realisiert werden.

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.138 Teilleistung: Medical Image Processing for Guidance and Navigation [T-ETIT-113425]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Maria Francesca Spadea

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-106672 - Medical Image Processing for Guidance and Navigation](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	9	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2305297	Medical Image Processing for Guidance and Navigation	6 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Spadea, Raggio, Riggio, Arndt, Hopp
SS 2025	2305297	Medical Image Processing for Guidance and Navigation	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / x	Spadea, Raggio, Riggio

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place within the framework of an oral overall examination of approx. 30 minutes about the lecture including a presentation and discussion of the project developed during the course. The overall impression is rated.

The module grade is the grade of the oral exam.

A bonus can be earned for submitting homework that will be provided during the lecture time.

The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the lecture period. If the grade in the oral exam is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by 0.3 or 0.4.

Bonus points do not expire and are retained for any examinations taken at a later date.

Voraussetzungen

none

T

8.139 Teilleistung: Medical Imaging Technology II [T-ETIT-113421]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Maria Francesca Spadea
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106670 - Medical Imaging Technology II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2305262	Medical Imaging Technology II	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Spadea, Arndt
SS 2025	2305263	Medical Imaging Technology	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Spadea, Arndt

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 90 minutes. The course grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen

none

T

8.140 Teilleistung: Methoden und Prozesse der PGE - Produktgenerationsentwicklung [T-MACH-109192]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Prof. Dr.-Ing. Norbert Burkardt
Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
- Bestandteil von:** **M-MACH-102718 - Produktentstehung - Entwicklungsmethodik**

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2146176	Methoden und Prozesse der PGE – Produktgenerationsentwicklung	4 SWS	Vorlesung (V) / ●	Albers, Düser

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (Bearbeitungszeit: 120 min + 10 min Einlesezeit)

Hilfsmittel:

- Nicht-programmierbare Taschenrechner
- Deutsche Wörterbücher (nur *echte* Bücher)

Voraussetzungen

Keine

Anmerkungen

Aufbauend auf dieser Vorlesung wird zur Vertiefung die Schwerpunkt-Vorlesung Integrierte Produktentwicklung angeboten.

Arbeitsaufwand

180 Std.

T


8.141 Teilleistung: Microenergy Technologies [T-MACH-105557]





Verantwortung: Prof. Dr. Manfred Kohl
Dr. Jingyuan Xu

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-102714 - Microenergy Technologies](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2142897	Microenergy Technologies	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Xu

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

mündliche Prüfung (30 Min.)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.142 Teilleistung: Microwave Engineering Lab [T-ETIT-113938]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106973 - Microwave Engineering Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2308415	Praktikum Mikrowellentechnik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Pauli
SS 2025	2308415	Microwave Engineering Lab	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Pauli

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

In preparation for the laboratory experiments, each laboratory group must work together on a number of tasks as homework before the experiment and submit a single copy to the supervisor immediately before the start of the experiment. The tasks for the experiment itself are completed and recorded during the experiment. The protocol should be handed in to the supervisor immediately after the experiment. Before each experiment is carried out, there is a written or oral examination (approx. 20 minutes, no aids) on the content of the experiment.

The grade for the experiments is made up of the preparation, the protocol and the written or oral assessment of the learning objectives for each experiment. The final grade for the entire laboratory results from the overall impression of the performance. Students who appear unprepared for the respective experiment may not take part in the experiment. The experiment must be repeated at another time.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen


Knowledge of microwave measurement technology and RF components and systems is helpful.





T

8.143 Teilleistung: Mikroaktork [T-MACH-101910]

Verantwortung: Prof. Dr. Manfred Kohl
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [M-MACH-100487 - Mikroaktork](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	3

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2142881	Mikroaktork	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Kohl

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)
 schriftliche Prüfung, 60 Minuten

Voraussetzungen
 T-MACH-114036 darf nicht begonnen sein

Arbeitsaufwand
 120 Std.

T

8.144 Teilleistung: Mikrosystem Simulation [T-MACH-108383]

Verantwortung: Prof. Dr. Jan Gerrit Korvink
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105486 - Mikrosystem Simulation](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung

Voraussetzungen


T-MACH-114072 darf nicht begonnen sein.





Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.145 Teilleistung: Mikrosystemtechnik [T-ETIT-100752]**Verantwortung:** Prof. Dr. Wilhelm Stork**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100454 - Mikrosystemtechnik](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311625	Mikrosystemtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Stork

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

T

8.146 Teilleistung: Mikrowellenmesstechnik [T-ETIT-100733]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100424 - Mikrowellenmesstechnik](#)



Teilleistungsart
 Prüfungsleistung mündlich



Leistungspunkte
 4

Notenskala
 Drittelnoten

Turnus
 Jedes Sommersemester

Version
 4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2308420	Mikrowellenmesstechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Pauli
SS 2025	2308422	Übungen zu 2308420 Mikrowellenmesstechnik	1 SWS	Übung (Ü) / 	Pauli

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Hochfrequenztechnik sind hilfreich.

T

8.147 Teilleistung: Mikrowellentechnik/Microwave Engineering [T-ETIT-100802]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100535 - Mikrowellentechnik/Microwave Engineering](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 5	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Semester	Version 1
--	----------------------	----------------------------	--------------------------	--------------

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2308407	Mikrowellentechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Pauli
WS 24/25	2308409	Übungen zu 2308407 Mikrowellentechnik	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Bhutani
SS 2025	2308407	Microwave Engineering	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Pauli
SS 2025	2308409	Tutorial for 2308407 Microwave Engineering	1 SWS	Übung (Ü) / ✕	Nuß

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung (120 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Hochfrequenztechnik sind hilfreich.

Anmerkungen

WS: deutsch

SS: englisch



Es wird für alle Teilnehmer jedes Semester eine zweisprachige gemeinsame Prüfung durchgeführt.





T

8.148 Teilleistung: Modern Radio Systems Engineering [T-ETIT-100735]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Zwick
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100427 - Modern Radio Systems Engineering](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	6	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2308430	Modern Radio Systems Engineering	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Zwick
SS 2025	2308431	Tutorial to 2308430 Modern Radio Systems Engineering	1 SWS	Übung (Ü) / 	Bhutani

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The success control takes place in the form of an oral examination of approx. 20 minutes. The module grade is the grade of the oral examination.

Voraussetzungen


none





T

8.149 Teilleistung: Moderne Regelungskonzepte I [T-MACH-105539]

- Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Lutz Groell
apl. Prof. Dr. Jörg Matthes
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105308 - Moderne Regelungskonzepte I](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2105024	Moderne Regelungskonzepte I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Matthes, Groell
SS 2025	2106020	Übung zu Moderne Regelungskonzepte I	2 SWS	Übung (Ü) / 	Matthes

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (Dauer: 1 h)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.150 Teilleistung: Moderne Regelungskonzepte II [T-MACH-106691]**Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Lutz Groell**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik

Bestandteil von: [M-MACH-105313 - Moderne Regelungskonzepte II](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1**Lehrveranstaltungen**

WS 24/25	2106032	Moderne Regelungskonzepte II	2 SWS	Vorlesung (V) /	Groell
----------	---------	--	-------	-----------------	--------

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

mündliche Prüfung (Dauer: 30min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.151 Teilleistung: Moderne Regelungskonzepte III [T-MACH-106692]**Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Lutz Groell**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik

Bestandteil von: [M-MACH-105314 - Moderne Regelungskonzepte III](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelpnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Version**
1**Lehrveranstaltungen**

SS 2025	2106035	Moderne Regelungskonzepte III	2 SWS	Vorlesung (V) /	Groell
---------	---------	---	-------	-----------------	--------

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

mündliche Prüfung (Dauer: 30min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.152 Teilleistung: Motion in Human and Machine - Seminar [T-INFO-105140]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-102555 - Motion in Human and Machine - Seminar](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	3

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400063	Motion in Human and Machine	3 SWS	Seminar (S) / 	Asfour

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an examination of another type (§ 4 Abs. 2 No. 3 SPO). It includes a term paper and a final presentation.

Voraussetzungen

None.

Empfehlungen

Programming experience in C++, Python or Matlab is recommended.

Attending the lectures Robotics I – Introduction to Robotics, Robotics II: Humanoid Robotics, Robotics III - Sensors and Perception in Robotics, Mechano-Informatics and Robotics and Wearable Robotic Technologies is recommended.

Anmerkungen

The block internship is an interdisciplinary event in co-operation with the University of Stuttgart and the University of Heidelberg.

T


8.153 Teilleistung: Mustererkennung [T-INFO-101362]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Beyerer
Tim Zander

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-100825 - Mustererkennung](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	24675	Mustererkennung	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Beyerer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (im Umfang von i.d.R. 60 Minuten) nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Abhängig von der Teilnehmerzahl wird sechs Wochen vor der Prüfungsleistung angekündigt (§ 6 Abs. 3 SPO), ob die Erfolgskontrolle

- in Form einer mündlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO **oder**
- in Form einer schriftlichen Prüfung nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO

stattfindet.

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Kenntnisse der Grundlagen der Stochastik, Signal- und Bildverarbeitung sind hilfreich.

T

8.154 Teilleistung: Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II [T-ETIT-110697]

Verantwortung: Dr.-Ing. Holger Jäkel
Prof. Dr.-Ing. Laurent Schmalen

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-105274 - Nachrichtentechnik II / Communications Engineering II](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2310509	Communications Engineering II	2 SWS	Vorlesung (V) / ☞	Jäkel
WS 24/25	2310510	Übung zu 2310509 Communications Engineering II	1 SWS	Übung (Ü) / ☞	Jäkel
SS 2025	2310511	Nachrichtentechnik II	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Jäkel
SS 2025	2310513	Übungen zu 2310511 Nachrichtentechnik II	1 SWS	Übung (Ü) / ✕	Jäkel

Legende: 📺 Online, ☞ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnis der grundlegenden Ingenieurmathematik inklusive Integraltransformationen und Wahrscheinlichkeitstheorie sowie Grundlagenwissen über die Nachrichtentechnik.

Vorheriger Besuch der Vorlesung "Nachrichtentechnik I", "Wahrscheinlichkeitstheorie" sowie "Signale und Systeme" wird empfohlen.

T

8.155 Teilleistung: Nano- and Quantum Electronics [T-ETIT-111232]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-105604 - Nano- and Quantum Electronics](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2312668	Nano- and Quantum Electronics	3 SWS	Vorlesung (V) / ●	Kempf
SS 2025	2312670	Tutorial for 2312668 Nano- and Quantum Electronics	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Wünsch

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment of success takes place in the form of a written examination lasting 120min. The grade corresponds to the result of the written examination.

Voraussetzungen

none

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-ETIT-100971 - Nanoelektronik](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Successful completion of the modules "Superconductivity for Engineers" and „Einführung in die Quantentheorie für Elektrotechniker“ is recommended.

T

8.156 Teilleistung: Neue Aktoren und Sensoren [T-MACH-102152]





Verantwortung: Prof. Dr. Manfred Kohl
Dr. Martin Sommer

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-105292 - Neue Aktoren und Sensoren](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelpnoten	Jedes Wintersemester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2141865	Neue Aktoren und Sensoren	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Kohl, Sommer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

schriftliche Prüfung, 60 Minuten

Voraussetzungen

T-MACH-114036 darf nicht begonnen sein


Arbeitsaufwand





120 Std.

T

8.157 Teilleistung: Nichtlineare Regelungssysteme [T-ETIT-100980]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Mathias Kluwe**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100371 - Nichtlineare Regelungssysteme](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 3	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2303173	Nichtlineare Regelungssysteme	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Kluwe

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten über die Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen



Die Kenntnis der Inhalte des Moduls M-ETIT-100374 (Regelung linearer Mehrgrößensysteme) ist sehr zu empfehlen, da die dort im Linearen behandelten Grundlagen insbesondere für die Synthese hilfreich sind.





T

8.158 Teilleistung: Nonlinear Optics [T-ETIT-101906]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Christian Koos
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100430 - Nonlinear Optics](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 6	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2309468	Nonlinear Optics	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Koos
SS 2025	2309469	Nonlinear Optics (Tutorial)	2 SWS	Übung (Ü) / 	Koos

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 20 Minuten). Die individuellen Termine für die mündliche Prüfung werden regelmäßig angeboten.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Solide Kenntnisse in Mathematik und Physik; Grundkenntnisse in Optik und Photonik

Anmerkungen

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Allerdings gibt es ein Bonus-System, das auf den Problem-Sets basiert, die in den Tutorials gelöst werden: Im Laufe des Tutorials werden ohne vorherige Ankündigung 3 Problem-Sets gesammelt und benotet. Wenn für jeden dieser Problem-Sets mehr als 70% der Aufgaben richtig gelöst sind, wird ein Bonus von 0,3 Noten auf die Abschlussnote der mündlichen Prüfung gewährt.

T

8.159 Teilleistung: Numerical Methods - Exam [T-MATH-111700]

Verantwortung: apl. Prof. Dr. Peer Kunstmann
 TT-Prof. Dr. Xian Liao
 Prof. Dr. Wolfgang Reichel

Einrichtung: KIT-Fakultät für Mathematik

Bestandteil von: [M-MATH-105831 - Numerical Methods](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	0180300	Numerical Methods (Electrical Engineering, Meteorology, Remote Sensing, Geoinformatics)	2 SWS	Vorlesung (V)	Tolksdorf
SS 2025	0180400	Tutorial for 0180300	1 SWS	Übung (Ü)	Tolksdorf

Erfolgskontrolle(n)

Success control takes the form of a written examination (120 minutes).

Voraussetzungen

none

T

8.160 Teilleistung: Optical Design Lab [T-ETIT-100756]

Verantwortung: Prof. Dr. Wilhelm Stork
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100464 - Optical Design Lab](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 6	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311647	Optical Design Lab	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Stork

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Grundlagen der Optik (der Besuch der Vorlesung „Optical Engineering während des gleichen Semesters wird dringend empfohlen)

T

8.161 Teilleistung: Optical Transmitters and Receivers [T-ETIT-100639]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolfgang Freude
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100436 - Optical Transmitters and Receivers](#)



Teilleistungsart
 Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
 6

Notenskala
 Drittelnoten

Turnus
 Jedes Wintersemester

Version
 2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2309460	Optical Transmitters and Receivers	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Freude
WS 24/25	2309461	Tutorial for 2309460 Optical Transmitters and Receivers	2 SWS	Übung (Ü) / 	Freude, N.N.

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 20 Minuten). Die individuellen Termine für die mündliche Prüfung werden regelmäßig angeboten.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse im Bereich Physik des pn-Übergangs.

T

8.162 Teilleistung: Optical Waveguides and Fibers [T-ETIT-101945]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Christian Koos
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100506 - Optical Waveguides and Fibers](#)



Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2309464	Optical Waveguides and Fibers	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Koos, N.N., Bao
WS 24/25	2309465	Tutorial for 2309464 Optical Waveguides and Fibers	1 SWS	Übung (Ü) / 	Koos, N.N.

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 20 Minuten). Die individuellen Termine für die mündliche Prüfung werden regelmäßig angeboten.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse in folgenden Bereichen: Elemente der Wellenausbreitung, Physik des pn-Übergangs.

Anmerkungen

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.


Allerdings gibt es ein Bonus-System, das auf den Problem-Sets basiert, die in den Tutorials gelöst werden: Im Laufe des Tutorials werden ohne vorherige Ankündigung 3 Problem-Sets gesammelt und benotet. Wenn für jeden dieser Problem-Sets mehr als 70% der Aufgaben richtig gelöst sind, wird ein Bonus von 0,3 Noten auf die Abschlussnote der mündlichen Prüfung gewährt.





T

8.163 Teilleistung: Optimale Regelung und Schätzung [T-ETIT-104594]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-102310 - Optimale Regelung und Schätzung](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 3	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2303162	Optimale Regelung und Schätzung	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Kluwe

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählte Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen




Kenntnisse über die Inhalte der Module M-ETIT-100531 (Optimization of Dynamic Systems) sowie M-ETIT-100374 (Regelung linearer Mehrgrößensysteme) sind dringend zu empfehlen, da das Modul auf deren Ergebnissen aufbaut.




T

8.164 Teilleistung: Optimization of Dynamic Systems [T-ETIT-100685]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sören Hohmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100531 - Optimization of Dynamic Systems](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2303183	Optimization of Dynamic Systems	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Hohmann
WS 24/25	2303185	Übungen zu 2303183 Optimization of Dynamic Systems	1 SWS	Übung (Ü) / 	Hess
WS 24/25	2303851	Tutorien zu 2303183 Optimization of Dynamic Systems	1 SWS	Tutorium (Tu) / 	Hess

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Voraussetzungen

keine

T

8.165 Teilleistung: Optoelektronik [T-ETIT-100767]

Verantwortung: Prof. Dr. Ulrich Lemmer

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100480 - Optoelektronik](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Version
3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313726	Optoelektronik	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Lemmer
WS 24/25	2313728	Übungen zu 2313726 Optoelektronik	1 SWS	Übung (Ü) / ✕	Lemmer
SS 2025	2313726	Optoelektronik	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Lemmer
SS 2025	2313728	Übungen zu 2313726 Optoelektronik	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Lemmer

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung (90 Minuten).

Voraussetzungen

keine





Empfehlungen

Kenntnisse der Festkörperelektronik

T

8.166 Teilleistung: Optoelektronische Messtechnik [T-ETIT-100771]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Klaus Trampert**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100484 - Optoelektronische Messtechnik](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2313736	Optoelektronische Messtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Trampert

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 25 Minuten) mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Die Kenntnisse aus dem Modul Lichttechnik und Technische Optik sind von Vorteil.

T

8.167 Teilleistung: Patente und Patentstrategien in innovativen Unternehmen [T-MACH-105442]

Verantwortung: Dipl.-Ing. Frank Zacharias
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2147161	Patente und Patentstrategien in innovativen Unternehmen	2 SWS	Block (B) / 	Zacharias
SS 2025	2147160	Patente und Patentstrategien in innovativen Unternehmen	2 SWS	Block-Vorlesung (BV) / 	Zacharias

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung, benotet, Dauer: ca. 20 Minuten

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.168 Teilleistung: Photovoltaik [T-ETIT-101939]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Powalla
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100513 - Photovoltaik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2313737	Photovoltaik	3 SWS	Vorlesung (V) / ●	Powalla, Lemmer
SS 2025	2313738	Übungen zu 2313737 Photovoltaik	1 SWS	Übung (Ü) / ●	Powalla, Lemmer

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung. Die Modulnote ist die Note dieser schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

"M-ETIT-100524 - Solar Energy" darf nicht begonnen sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-ETIT-100774 - Solar Energy](#) darf nicht begonnen worden sein.

T



8.169 Teilleistung: Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik [T-ETIT-111815]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-105874 - Physiologie und Anatomie für die Medizintechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2305281	Physiologie und Anatomie I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Nahm
SS 2025	2305282	Physiologie und Anatomie II	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Nahm

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Die Erfolgskontrolle umfasst den Inhalt von Physiologie und Anatomie I (jedes Wintersemester) and Physiologie und Anatomie II (jedes Sommersemester).

Voraussetzungen

Die Teilleistungen "T-ETIT-101932 - Physiologie und Anatomie I" und "T-ETIT-101933 - Physiologie und Anatomie II" dürfen nicht begonnen sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-ETIT-101932 - Physiologie und Anatomie I](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-ETIT-101933 - Physiologie und Anatomie II](#) darf nicht begonnen worden sein.

Anmerkungen

Winter-/Sommersemester:

WiSe: Physiologie und Anatomie I

SoSe: Physiologie und Anatomie II

T

8.170 Teilleistung: Plasmastrahlungsquellen [T-ETIT-100768]

Verantwortung: Prof. Dr. Wolfgang Heering
Dr.-Ing. Rainer Kling

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100481 - Plasmastrahlungsquellen](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich




Leistungspunkte
4

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313729	Plasmastrahlungsquellen	3 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Kling

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (25 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine





Empfehlungen

Kenntnisse aus Lichttechnik Modul M-ETIT-100485 sind hilfreich.

T

8.171 Teilleistung: Plastic Electronics / Polymerelektronik [T-ETIT-100763]**Verantwortung:** Prof. Dr. Ulrich Lemmer**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100475 - Plastic Electronics / Polymerelektronik](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313709	Polymerelektronik/ Plastic Electronics	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Hernandez Sosa

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 30 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse der Halbleiterbauelemente

Anmerkungen

Vorlesung und Prüfung werden, je nach Bedarf, auf deutsch oder englisch gehalten.

T

8.172 Teilleistung: PLM für mechatronische Produktentwicklung [T-MACH-102181]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Martin Eigner
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung 20 Min.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.173 Teilleistung: Power Electronics [T-ETIT-109360]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marc Hiller
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-104567 - Power Electronics](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Sem.

Version
6

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2300004	Ausweich- und Praktikumstermin für ETI-Vorlesungen	2 SWS	Praktikum (P) / ☞	Hiller, Thönelt
SS 2025	2306323	Power Electronics	2 SWS	Vorlesung (V) / ☞	Hiller
SS 2025	2306324	Tutorial for 2306385 Power Electronics	2 SWS	Übung (Ü) / ☞	Hiller, Thönelt

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

none

T

8.174 Teilleistung: Practical Course: Movement and Technology [T-INFO-113394]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-106648 - Practical Course: Movement and Technology](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400151	Praktikum: Movement and Technology	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Mombaur, Lau

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an examination of another type (§ 4 Abs. 2 No. 3 SPO).

This includes the preparation of a project report (ca. 10 pages and an oral presentation of the project topics and results with slides. Students may withdraw from the examination during the first two weeks after the topic has been communicated.

Voraussetzungen

Programming skills are required.

Empfehlungen

Knowledge in Robotics (e.g. from the class Robotics 1 and follow-ups) are very helpful.

Programming skills.

Anmerkungen

Limited number of projects and participants. Specific project topics will be different each term and will be announced in a presentation during the first semester week.

T

8.175 Teilleistung: Practical Course: Smart Energy System Lab [T-INFO-112030]

Verantwortung: Dr.-Ing. Simon Waczowicz
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-105955 - Practical Course: Smart Energy System](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400159	Praktikum: Smart Energy System Lab	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Hagenmeyer, Waczowicz, Jumar, Fernengel
SS 2025	2400170	Praktikum: Smart Energy System Lab	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Hagenmeyer, Waczowicz, Jumar, Fernengel

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an examination of another type (§ 4 Abs. 2 No. 3 SPO). A written paper must be prepared and a presentation given.

Voraussetzungen

None.





Empfehlungen

- Knowledge of the fundamentals of energy informatics is a prerequisite.
- Knowledge of the fundamentals of electrical engineering and energy technology is required.
- Knowledge of the basics of mechatronics, data analysis and signal processing is helpful.
- Knowledge of power systems or power electronics is helpful.

T

8.176 Teilleistung: Practical Tools for Control Engineers [T-ETIT-113628]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Balint Varga**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-106780 - Practical Tools for Control Engineers](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung anderer Art**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Dauer**
1 Sem.**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2303210	Practical Tools for Control Engineers	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Varga

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

The examination takes place in form of other types of examination. It consists of an oral overall examination in the amount of 25 minutes and a homework programming task. The examination includes questions from the lecture slides and the presentation of the homework assignment. The homework must be submitted two weeks before of the oral exam. The overall impression is evaluated.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

The contents of the modules “Optimization of Dynamic Systems (ODS)” and “Regelung linearer Mehrgrößensysteme (RLM)” are helpful for the lecture.

Arbeitsaufwand





120 Std.

T

8.177 Teilleistung: Praktikum Batterien und Brennstoffzellen [T-ETIT-100708]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Andre Weber**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100381 - Praktikum Batterien und Brennstoffzellen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2304235	Praktikum Batterien und Brennstoffzellen	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Weber

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von Prüfungsleistungen anderer Art.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Die Inhalte der Vorlesungen „Batterien und Brennstoffzellen“ sowie „Batterie- und Brennstoffzellensysteme“ werden als bekannt vorausgesetzt. Studierende, die diese Vorlesungen (noch) nicht gehört haben müssen sich die Inhalte vorab erarbeiten.

T

8.178 Teilleistung: Praktikum Biomedizinische Messtechnik [T-ETIT-101934]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100389 - Praktikum Biomedizinische Messtechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2305276	Praktikum Biomedizinische Messtechnik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Nahm

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art. Die Prüfung erfolgt durch die Bewertung der schriftlichen Vorbereitungs- und Nachbereitungsprotokolle zu den einzelnen Versuchen.

Die Versuche und Protokolle werden immer in gemeinsamer Teamarbeit von einem Team bestehend aus zwei, in Sonderfällen auch drei festen Praktikumsteilnehmern durchgeführt bzw. ausgearbeitet. Dabei muss zurechenbar sein welcher Teilnehmer welche Aufgabe bearbeitet hat. Die Vorbereitungsprotokolle werden im Vorfeld eines Praktikumstermins geprüft und eine nicht ausreichende Bewertung führt zum Ausschluss vom Versuch. Es wird sich vorbehalten einzelne Fragen zur Vorbereitung in einer mündlichen Form zu Beginn des Versuchstermins nochmals zu überprüfen. Zu den einzelnen Praktikumsterminen besteht Anwesenheitspflicht. Im Fall einer Abwesenheit oder eines Ausschlusses vom Versuch wird der Einzelversuch mit der Note „mangelhaft“ gewertet. Bei zweimaligem Ausschluss wird das Praktikum als "nicht bestanden" gewertet.

Voraussetzungen

Die erfolgreiche Teilnahme am Modul "Biomedizinische Messtechnik I" oder "Medizinische Messtechnik" ist Voraussetzung.

Empfehlungen

- Kenntnisse zu physiologischen Grundlagen aus der Vorlesung Physiologie und Anatomie
- Kenntnisse zur Entstehung von bioelektrischen Signalen und Messung dieser aus der Vorlesung Bioelektrische Signale
- Kenntnisse zur Signalverarbeitung aus der Vorlesung Signalverarbeitung in der Nachrichtentechnik
- Grundlegende Matlab-Kenntnisse

T

8.179 Teilleistung: Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik [T-ETIT-100718]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100401 - Praktikum Elektrische Antriebe und Leistungselektronik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2306331	Lab Course Electrical Drives and Power Electronics	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Brodatzki, Hiller

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt 8 mündlichen Teil-Noten (pro Versuch 1 Teilprüfung).

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Die Module

- Regelung elektrischer Antriebe und
- Leistungselektronik

sollten absolviert worden sein oder zumindest parallel zum Praktikum gehört werden.

T

8.180 Teilleistung: Praktikum Entwurf digitaler Systeme [T-ETIT-104570]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-102264 - Praktikum Entwurf digitaler Systeme](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311637	Praktikum Entwurf digitaler Systeme	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Becker

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer abschließenden mündlichen Prüfung sowie während der Labortermine anhand von Versuchsprotokollen und/oder mündlichen Abfragen. In Summe wird damit die Mindestanforderung an LP erfüllt.

Voraussetzungen

keine

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Das Modul [M-ETIT-102266 - Digital Hardware Design Laboratory](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Vorkenntnisse im Entwurf und in der Entwurfsautomatisierung elektronischer Systeme werden empfohlen.

Anmerkungen

Das Modul M-ETIT-102266 Digital Hardware Design Laboratory darf nicht begonnen oder abgeschlossen sein.

T

8.181 Teilleistung: Praktikum Mechatronische Messsysteme [T-ETIT-106854]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103448 - Praktikum Mechatronische Messsysteme](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2302123	Praktikum Mechatronische Messsysteme	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Heizmann, Steffens

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Bei weniger als 20 Prüflingen kann alternativ eine mündliche Prüfung im Umfang von ca. 20 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen bzw. mündlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse aus den Vorlesungen „Messtechnik“ bzw. „Messtechnik in der Mechatronik“ und „Fertigungsmesstechnik“ sowie Grundkenntnisse der Programmierung (z. B. in Matlab, C/C++) sind hilfreich.

Anmerkungen

Zulassungsvoraussetzung für die Prüfung ist die Abgabe von Protokollen sämtlicher Versuche. Die Qualität der Protokolle wird bewertet; für eine Zulassung zur Prüfung muss diese akzeptabel sein.

Während sämtlicher Praktikumstermine einschließlich der Einführungsveranstaltung herrscht Anwesenheitspflicht. Bereits bei einmaligem unentschuldigtem Fehlen wird die Zulassung zur Prüfung nicht erteilt.

T

8.182 Teilleistung: Praktikum Nanoelektronik [T-ETIT-100757]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100468 - Praktikum Nanoelektronik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2312669	Praktikum Nanoelektronik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Kempf, weitere Mitarbeitende
SS 2025	2312669	Praktikum Nanoelektronik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Kempf, Mitarbeiter*innen

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt durch Bewertung eines schriftlichen Abschlussberichts (Umfang ca. 10-20 Seiten), in dessen Rahmen, in dem eine Einführung in das Thema, die Versuchsdurchführung, die wissenschaftlichen Ergebnisse sowie eine Einordnung der Ergebnisse in den Gesamtkontext zusammengefasst werden sollen.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen





Der erfolgreiche Abschluss des Moduls „Technology, physics and applications of thin films“ ist empfohlen.

T

8.183 Teilleistung: Praktikum Nanotechnologie [T-ETIT-100765]**Verantwortung:** Prof. Dr. Ulrich Lemmer**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100478 - Praktikum Nanotechnologie](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313714	Praktikum Nanotechnologie	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Lemmer, Trampert
SS 2025	2313714	Praktikum Nanotechnologie	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Trampert, Lemmer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt vier Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

In die Modulnote gehen mündliche Teilprüfungen und die Beurteilung der schriftlichen Ausarbeitungen ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

T

8.184 Teilleistung: Praktikum Optische Kommunikationstechnik [T-ETIT-100742]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Christian Koos
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100437 - Praktikum Optische Kommunikationstechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2309490	Photonics and Communications Lab	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Koos, Freude, Randel, Kuzmin

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen der Lösung der Aufgaben bezüglich der Versuchsvorbereitung (schriftlich und mündlich) sowie des Verfassens eines Versuchsberichtes.

Die Note ergibt sich aus den mündlichen und schriftlichen Aufgaben.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

- Erfolgreiche Teilnahme an der Vorlesung: OTR – Optical Transmitters and Receivers (Prof. Freude)

MatLab: Grundkenntnisse

T

8.185 Teilleistung: Praktikum Optoelektronik [T-ETIT-100764]

Verantwortung: Dr.-Ing. Klaus Trampert
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100477 - Praktikum Optoelektronik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313712	Praktikum Optoelektronik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Kling, Trampert
SS 2025	2313712	Praktikum Optoelektronik	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Trampert, Kling

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt vier Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse der theoretischen Grundlagen der einzelnen Versuche sind hilfreich. Es empfiehlt sich das Modul nach dem Besuch der fachrelevanten Lehrveranstaltungen zu besuchen, da die Kenntnis der theoretischen Grundlagen hilfreich aber nicht zwingend vorausgesetzt werden. Sind die Grundlagen aus den entsprechenden Modulen nicht vorhanden, so bedeutet dies eine längere Vorbereitungszeit für den jeweiligen Versuch.

Hilfreiche Module: Festkörperelektronik

T

8.186 Teilleistung: Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik [T-MACH-105341]

Verantwortung: Jonas Merkert
Prof. Dr.-Ing. Christoph Stiller

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mess- und Regelungstechnik

Bestandteil von: [M-MACH-105291 - Praktikum Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	4	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2137306	Praktikum "Rechnergestützte Verfahren der Mess- und Regelungstechnik"	3 SWS	Praktikum (P) / ●	Stiller

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Kolloquien

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.187 Teilleistung: Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA [T-ETIT-100759]

Verantwortung: Prof. Dr. Sebastian Kempf
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100470 - Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2312674	Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Wünsch, Kempf
SS 2025	2312674	Praktikum Schaltungsdesign mit FPGA	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Kempf, Wünsch

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle findet im Rahmen von 6 mündlichen Teilprüfungen und eines Abschlussberichtes statt.

Voraussetzungen

keine

T

8.188 Teilleistung: Praktikum Solarenergie [T-ETIT-104686]

Verantwortung: Dr.-Ing. Klaus Trampert
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-102350 - Praktikum Solarenergie](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313716	Praktikum Solarenergie	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Richards, Trampert, Paetzold
SS 2025	2313708	Praktikum Solarenergie	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Trampert, Paetzold, Richards

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form von insgesamt vier Versuchen. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Kenntnisse der theoretischen Grundlagen der einzelnen Versuche sind hilfreich. Es empfiehlt sich das Modul nach dem Besuch der fachrelevanten Lehrveranstaltungen zu besuchen, da die Kenntnis der theoretischen Grundlagen hilfreich aber nicht zwingend vorausgesetzt werden. Sind die Grundlagen aus den entsprechenden Modulen nicht vorhanden, so bedeutet dies eine längere Vorbereitungszeit für den jeweiligen Versuch.

Hilfreiche Module: Festkörperelektronik

Anmerkungen

In die Modulnote gehen mündliche Teilprüfungen und die Beurteilung der schriftlichen Ausarbeitungen ein. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

T

8.189 Teilleistung: Praktikum System-on-Chip [T-ETIT-100798]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Prof. Dr. Ivan Peric

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100451 - Praktikum System-on-Chip](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311612	Praktikum System-on-Chip	4 SWS	Praktikum (P) / 	Becker, Peric

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 bis 30 Minuten).

Voraussetzungen

keine

T

8.190 Teilleistung: Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik [T-MACH-102164]

Verantwortung: Dr. Arndt Last

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Mikrostrukturtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-105479 - Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2143875	Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik (benotet)	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Last
WS 24/25	2143877	Laborpraktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik (unbenotet)	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Last
SS 2025	2143875	Praktikum zu Grundlagen der Mikrosystemtechnik	2 SWS	Praktikum (P) / ●	Last

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung

Voraussetzungen

keine

T

8.191 Teilleistung: Praktikum: Human-Centred Robotics [T-INFO-113393]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-106646 - Praktikum: Human-Centred Robotics](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400193	Praktikum: Human-Centred Robotics Projects	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Mombaur
SS 2025	2400149	Praktikum: Human-Centred Robotics	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Mombaur, Lee

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

Es müssen ein schriftlicher Bericht (ca. 10 Seiten) erstellt und eine Präsentation mit Folien und Hardwaredemonstration gehalten werden, die (30 Minuten + 15 Minuten Fragen). Beides ist in Deutsch oder Englisch möglich. Der Rücktritt ist innerhalb von zwei Wochen nach Vergabe des Themas möglich.

Voraussetzungen

Programmierkenntnisse werden vorausgesetzt.

Empfehlungen

Robotikkenntnisse (z.B. aus Vorlesung Robotik I und Fortsetzungen) sind sehr hilfreich.

Anmerkungen

Begrenzte Anzahl von Projekten und Teilnehmern. Spezielle Projektthemen variieren jedes Semester und werden in einer Präsentation in der ersten Semesterwoche angekündigt.

T

8.192 Teilleistung: Praktisches Machine Learning [T-ETIT-113426]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106673 - Praktisches Machine Learning](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2302200	Praktisches Machine Learning	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Gardi

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt durch die Abgabe des wissenschaftlichen Aufsatzes sowie die Durchführung einer ca. 30-minütigen Präsentation des Teamprojekts.

Die Modulnote ergibt sich aus dem semesterbegleitenden Teamprojekt und der Präsentation des Teamprojektes. Der Gesamteindruck wird bewertet. Nähere Angaben erfolgen zu Beginn der Veranstaltung.

Voraussetzungen

keine

T

8.193 Teilleistung: Praxis elektrischer Antriebe [T-ETIT-100711]

Verantwortung: Prof. Dr. Martin Doppelbauer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100394 - Praxis elektrischer Antriebe](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2306311	Praxis elektrischer Antriebe	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Brodatzki, Doppelbauer
WS 24/25	2306313	Übungen zu 2306311 Praxis elektrischer Antriebe	1 SWS	Übung (Ü) / ✕	Doppelbauer
SS 2025	2306311	Praxis elektrischer Antriebe	2 SWS	Vorlesung (V) / ✕	Doppelbauer
SS 2025	2306313	Übungen zu 2306311 Praxis elektrischer Antriebe	1 SWS	Übung (Ü) / ✕	Doppelbauer

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Prüfung von 120 Minuten Dauer.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Zum Verständnis des Moduls ist Grundlagenwissen im Bereich von elektrischen Maschinen empfehlenswert (erworben beispielsweise durch Besuch der Module "Elektrische Maschinen und Stromrichter")

Anmerkungen

Verschiebung von SoSe nach WiSe, findet im WiSe24/25 und SoSe25 nicht statt.

T

8.194 Teilleistung: Preparatory Lab Medical Measurement Technology [T-ETIT-113758]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106779 - Medical Measurement Technology Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	1	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	2

Erfolgskontrolle(n)

The examination of the Preparatory Lab takes place in form of other types of examinations. It consists of an ungraded practical test.

Voraussetzungen

none

T

8.195 Teilleistung: Preparatory Lecture Medical Measurement Technology [T-ETIT-113721]

Verantwortung: Prof. Dr. Werner Nahm
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106779 - Medical Measurement Technology Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	2

Erfolgskontrolle(n)

The examination of the Preparatory Lecture takes place in form of other types of examinations. It consists of an ungraded written test.

Voraussetzungen

none

T

8.196 Teilleistung: Produktionstechnisches Labor [T-MACH-105346]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Barbara Deml
Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Arbeitswissenschaft und Betriebsorganisation
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
- Bestandteil von:** [M-MACH-102711 - Produktionstechnisches Labor](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	4	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2110678	Produktionstechnisches Labor	4 SWS	Praktikum (P) / 	Deml, Fleischer, Furmans, Meyer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Aktive Teilnahme an Praktikumsversuchen und erfolgreiche Eingangskolloquien . Die Eingangskolloquien werden benotet.

Anmerkungen

Das Praktikum ist kapazitätsbegrenzt, daher richtet sich die **Platzvergabe** nach § 5 Abs. 4 in der Studien- und Prüfungsordnung.

Es ergeben sich folgende Auswahlkriterien:

Die Auswahl richtet sich

- nach dem Studienfortschritt (hier wird der Studienfortschritt in Leistungspunkten und nicht der Studienfortschritt in Fachsemestern zugrunde gelegt),
- bei gleichem Studienfortschritt nach Wartezeit
- bei gleicher Wartezeit durch Los.

Die genauere Vorgehensweise wird auf **ILIAS** erklärt.

Eine erfolgreiche Teilnahme erfordert die aktive und kontinuierliche Mitarbeit in der Veranstaltung.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.197 Teilleistung: Projektarbeit Gerätetechnik [T-MACH-110767]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
Bestandteil von: [M-MACH-102705 - Gerätekonstruktion](#)

Teilleistungsart
Studienleistung

Leistungspunkte
8

Notenskala
best./nicht best.

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Sem.

Version
3

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2145165	Projektarbeit Gerätetechnik	4 SWS	Projekt (PRO) / ●	Matthiesen

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Projektarbeit Gerätetechnik wird gemeinsam mit der Vorlesung Gerätekonstruktion geprüft.

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

Keine

Anmerkungen

Die Teilnahme an der Projektarbeit Gerätetechnik bedingt die gleichzeitige Teilnahme an der Lehrveranstaltung "Gerätekonstruktion".

Aus organisatorischen Gründen ist die Teilnehmerzahl begrenzt. Ein Anmeldeformular wird Anfang August auf der Homepage des IPEK bereitgestellt. Anschließend wird die Auswahl selbst in persönlichen Auswahlgesprächen mit dem Teilleistungsverantwortlichen getroffen. Das Kriterium der Auswahl ist dabei der belegte (nachgewiesene) Studienfortschritt. Bei gleichem Studienfortschritt entscheidet das Los.

Arbeitsaufwand

240 Std.

T

8.198 Teilleistung: Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen [T-ETIT-109148]

Verantwortung: Dr.-Ing. Manfred Nolle

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-104475 - Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311641	Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen	2 SWS	Block-Vorlesung (BV) / 🔄	Nolle
WS 24/25	2311643	Übung zu 2311641 Projektmanagement in der Entwicklung von Produkten für sicherheitskritische Anwendungen	1 SWS	Übung (Ü) / 🔄	Nolle

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von ca. 90 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse im Hardware- und Softwareentwurf sind hilfreich.

T

8.199 Teilleistung: Projektpraktikum Robotik und Automation I (Software) [T-INFO-104545]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein
Prof. Dr.-Ing. Thomas Längle

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-102224 - Projektpraktikum Robotik und Automation I \(Software\)](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt als Prüfungsleistung anderer Art in Form von einer praktischen Arbeit, Vorträgen und ggf. einer schriftlichen Ausarbeitung nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO. Es wird eine Gesamtnote vergeben.

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-105107 - Roboterpraktikum](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-INFO-104552 - Projektpraktikum Robotik und Automation II \(Hardware\)](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

- Grundlegende Kenntnisse in einer Programmiersprache (C++, Python oder Java) werden vorausgesetzt.
- Besuch der Vorlesung Robotik I.

T

8.200 Teilleistung: Projektpraktikum Robotik und Automation II (Hardware) [T-INFO-104552]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein
Prof. Dr.-Ing. Thomas Längle

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-102230 - Projektpraktikum Robotik und Automation II \(Hardware\)](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt als Prüfungsleistung anderer Art in Form von einer praktischen Arbeit, Vorträgen und ggf. einer schriftlichen Ausarbeitung nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-105107 - Roboterpraktikum](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-INFO-104545 - Projektpraktikum Robotik und Automation I \(Software\)](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

- Je nach Art der Aufgabenstellung werden Programmierkenntnisse (C++, Python oder Java) und/oder Kenntnisse im Umgang mit Matlab/Simulink vorausgesetzt.
- Besuch der Vorlesung Robotik I.

T

8.201 Teilleistung: Projektpraktikum: Humanoide Roboter [T-INFO-111590]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-105792 - Projektpraktikum: Humanoide Roboter](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2424890	Projektpraktikum: Humanoide Roboter	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Asfour, Meixner, Dreher

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO .

Studierende müssen eine Praktikumsaufgabe lösen, die Ergebnisse vorstellen und darüber diskutieren. Es wird eine Gesamtnote vergeben.

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-105142 - Humanoide Roboter - Praktikum](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

- Sehr gute Programmierkenntnisse in wenigstens einer höheren Programmiersprache sind stark empfohlen.
- Besuch der Vorlesungen Robotik 1, Robotik 2, Robotik 3, sowie dem Roboterpraktikum sind empfehlenswert.
- Projekt-spezifische Empfehlungen (Kenntnisse in C++, Python, ...) werden in den einzelnen Projektbeschreibungen angekündigt

Anmerkungen

- Praktikumstermine sind jeweils nach Vereinbarung mit dem/der betreuenden Mitarbeiter/in.
- Die Vertiefung des bearbeiteten Themengebietes als Masterarbeit ist prinzipiell möglich.
- Die Teilnehmerzahl des Praktikums ist grundsätzlich **beschränkt** und variiert mit der Anzahl an verfügbaren Forschungsprojekten am Institut.

T

8.202 Teilleistung: Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme [T-INFO-112104]

Verantwortung: Michael Fennel
Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-105958 - Projektpraktikum: Maschinelles Lernen und intelligente Systeme](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	8	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	24871	Projektpraktikum maschinelles Lernen und intelligente Systeme	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Hanebeck, Prossel

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO .

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-105278 - Praktikum Forschungsprojekt: Anthropomatik praktisch erfahren](#) darf nicht begonnen worden sein.

T

8.203 Teilleistung: ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor [T-MACH-106738]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Prof. Dr.-Ing. Tobias Düser
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung/Lehrstuhl Prof. Albers
- Bestandteil von:** [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)
[M-MACH-105418 - ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	4	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2146210	ProVIL – Produktentwicklung im virtuellen Ideenlabor	4 SWS	Vorlesung (V) /	Albers, Düser

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Kolloquien und Präsentationen (erstellen).

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Wird im Sommersemester 2025 zum letzten Mal angeboten.

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.204 Teilleistung: Qualitätsmanagement [T-MACH-102107]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Gisela Lanza
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105332 - Qualitätsmanagement](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2149667	Qualitätsmanagement	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Lanza, Stamer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (60 min)

Voraussetzungen

Die Teilleistung kann nicht zusammen mit der Teilleistung Qualitätsmanagement [T-MACH-112586] gewählt werden.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

**8.205 Teilleistung: Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für
Produktinnovationen [T-MACH-111888]****Verantwortung:** Dr.-Ing. Thomas Schneider**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau**Bestandteil von:** [M-MACH-106662 - Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2147177	Re:Invent – Revolutionäre Geschäftsmodelle als Basis für Produktinnovationen (Vorlesung)	2 SWS	Vorlesung (V) /	Schneider

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung, benotet, Dauer: ca. 20 Minuten

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.206 Teilleistung: Rechnergestützte Kontinuumsmechanik [T-MACH-112987]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Böhlke
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [M-MACH-103205 - Technische Mechanik](#)

Teilleistungsart
 Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
 4


Notenskala
 Drittelnoten





Turnus
 Jedes Sommersemester

Dauer
 1 Sem.

Version
 3

Lehrveranstaltungen

SS 2025	2162261	Rechnergestützte Kontinuumsmechanik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Böhlke
---------	---------	---	-------	---	--------

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (90 min). Hilfsmittel gemäß Ankündigung.

Klausurzulassung: Bestandene Studienleistung in den *Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik* (T-MACH-112996)

Voraussetzungen

Bestandene Studienleistung in den *Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik* (T-MACH-112996)

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-112996 - Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.207 Teilleistung: Regelung leistungselektronischer Systeme [T-ETIT-111897]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Andreas Liske**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-105915 - Regelung leistungselektronischer Systeme](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
6**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2306337	Regelung leistungselektronischer Systeme	3 SWS	Vorlesung (V) / ●	Liske, Göhner
SS 2025	2306338	Übungen zu 2306337 Regelung leistungselektronischer Systeme	1 SWS	Übung (Ü) / ☞	Liske, Göhner



Legende: 📺 Online, ☞ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, x Abgesagt





Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Prüfung (ca. 30 Minuten).

T

8.208 Teilleistung: Regelung linearer Mehrgrößensysteme [T-ETIT-100666]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Mathias Kluwe**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100374 - Regelung linearer Mehrgrößensysteme](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung schriftlich**Leistungspunkte**
6**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2303177	Regelung linearer Mehrgrößensysteme	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Kluwe
WS 24/25	2303179	Übungen zu 2303177 Regelung linearer Mehrgrößensysteme	1 SWS	Übung (Ü) / 	Fehn

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer schriftlichen Gesamtprüfung (120 Minuten) über die Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Zum tieferen Verständnis sind unbedingt Grundlagenkenntnisse zur Systemdynamik und Regelungstechnik erforderlich, wie sie etwa im ETIT-Bachelor-Modul „Systemdynamik und Regelungstechnik“ M-ETIT-102181 vermittelt werden.

T

8.209 Teilleistung: Reinforcement Learning [T-INFO-111255]

Verantwortung: TT-Prof. Dr. Rudolf Lioutikov
Prof. Dr. Gerhard Neumann

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-105623 - Reinforcement Learning](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400163	Reinforcement Learning		Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Neumann, Lioutikov, Zhou

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The success control takes place in the form of a written exam, usually 90 minutes in length, according to § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO. A bonus can be acquired through successful participation in the exercise as a success control of a different kind (§4(2), 3 SPO 2008) or study performance (§4(3) SPO 2015). The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the lecture. If the grade of the written examination is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by one grade level (0.3 or 0.4). The bonus is only valid for the main and post exams of the semester in which it was earned. After that, the grade bonus expires.

Voraussetzungen

None.

Empfehlungen

- Students should be familiar with the content of the "Foundations of Artificial Intelligence" lecture.
- Good Python knowledge is required.
- Good mathematical background knowledge is required.

T


8.210 Teilleistung: Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics [T-WIWI-100806]





Verantwortung: Prof. Dr. Patrick Jochem

Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften

Bestandteil von: [M-WIWI-100500 - Renewable Energy-Resources, Technologies and Economics](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	8

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2581012	Renewable Energy – Resources, Technologies and Economics	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Jochem

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung (60 Minuten, englisch, Antworten auf deutsch oder englisch möglich) (nach SPO § 4(2)). Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden. Abhängig von der weiteren pandemischen Entwicklung wird die Prüfung ggf. als Open-Book-Prüfung (Prüfungsleistung anderer Art nach SPO § 4(2) Pkt. 3) angeboten.

Voraussetzungen

Keine.

T

8.211 Teilleistung: Ringvorlesung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft - Selbstverbuchung [T-FORUM-113578]

- Verantwortung:** Dr. Christine Mielke
Christine Myglas
- Einrichtung:** Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)
- Bestandteil von:** [M-FORUM-106753 - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1 Sem.	1

Erfolgskontrolle(n)

Aktive Teilnahme, ggfs. Lernprotokolle

Voraussetzungen

Keine

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)
- FORUM (ehem. ZAK) Begleitstudium

Empfehlungen

Empfohlen wird das Absolvieren der Ringvorlesung "Wissenschaft in der Gesellschaft" vor dem Besuch von Veranstaltungen im Vertiefungsmodul und parallel zum Besuch des Grundlagenseminars.
Falls ein Besuch von Ringvorlesung und Grundlagenseminar im gleichen Semester nicht möglich ist, kann die Ringvorlesung auch nach dem Besuch des Grundlagenseminars besucht werden.
Der Besuch von Veranstaltungen in der Vertiefungseinheit vor dem Besuch der Ringvorlesung sollte jedoch vermieden werden.

Anmerkungen

Die Grundlageneinheit besteht aus der Ringvorlesung „Wissenschaft in der Gesellschaft“ und dem Grundlagenseminar.
Die Ringvorlesung wird jeweils nur im Sommersemester angeboten.
Das Grundlagenseminar kann im Sommer- oder im Wintersemester besucht werden.

T

8.212 Teilleistung: Roboterpraktikum [T-INFO-105107]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-102522 - Roboterpraktikum](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	24870	Roboterpraktikum	4 SWS	Praktikum (P) / ●	Asfour

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an examination of another type (§ 4 Abs. 2 No. 3 SPO). It is composed of several sub-tasks.

Voraussetzungen

Knowledge of the programming language C++ is required.

Modellierte Voraussetzungen

Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:


1. Die Teilleistung [T-INFO-104545 - Projektpraktikum Robotik und Automation I \(Software\)](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-INFO-104552 - Projektpraktikum Robotik und Automation II \(Hardware\)](#) darf nicht begonnen worden sein.





Empfehlungen

Attending the lectures Robotics I – Introduction to Robotics, Robotics II: Humanoid Robotics, Robotics III - Sensors and Perception in Robotics and Mechano-Informatics and Robotics is recommended.

T

8.213 Teilleistung: Robotik I - Einführung in die Robotik [T-INFO-108014]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [M-INFO-100893 - Robotik I - Einführung in die Robotik](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung schriftlich**Leistungspunkte**
6**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2424152	Robotik I - Einführung in die Robotik		Vorlesung (V) / 	Asfour, Daab, Hyseni

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von i.d.R. 120 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

Keine.





T

8.214 Teilleistung: Robotik II - Humanoide Robotik [T-INFO-105723]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-102756 - Robotik II - Humanoide Robotik](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 3	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 4
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400074	Robotik II: Humanoide Robotik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Asfour

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as a written examination (§ 4 Abs. 2 No. 1 SPO) of, in general, 60 minutes.

Voraussetzungen

- M-INFO-100816 - Robotik II - Lernende und planende Roboter Modul darf nicht begonnen sein.
- T-INFO-101391 - Anthropomatik: Humanoide Robotik Teilleistung darf nicht begonnen sein.

Empfehlungen

Having visited the lectures on Robotics I - Introduction to Robotics and Mechano-Informatics and Robotics is recommended.

T

8.215 Teilleistung: Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik [T-INFO-109931]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Tamim Asfour

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-104897 - Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2400067	Robotik III – Sensoren und Perzeption in der Robotik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Asfour

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von i.d.R. 60 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 1 SPO.

Voraussetzungen

Keine.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-INFO-101352 - Robotik III - Sensoren in der Robotik](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Der Besuch der Vorlesung *Robotik I – Einführung in die Robotik* wird empfohlen.

T


8.216 Teilleistung: Schaltungstechnik in der Industrieelektronik [T-ETIT-100716]





Verantwortung: Dr.-Ing. Andreas Liske

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-100399 - Schaltungstechnik in der Industrieelektronik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2306327	Schaltungstechnik in der Industrieelektronik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Liske

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (20 Minuten) über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

T

8.217 Teilleistung: Schienenfahrzeugtechnik [T-MACH-105353]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau





KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-102683 - Schienenfahrzeugtechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Semester	4

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115996	Schienenfahrzeugtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Cichon
SS 2025	2115996	Schienenfahrzeugtechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Cichon

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Prüfung: schriftlich

Dauer: ca. 60 Minuten

Hilfsmittel: keine außer Taschenrechner und Wörterbuch

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand


120 Std.



T

8.218 Teilleistung: Seamless Engineering [T-MACH-111401]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans
Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik/Institut für Technik der Informationsverarbeitung
KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme
- Bestandteil von:** [M-MACH-105725 - Seamless Engineering](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	9	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2117072	Seamless Engineering - Logistics Robotics Workshop	2 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Furmans, Sax

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art.

Die Gesamtnote setzt sich wie folgt zusammen:

- 50% Bewertung einer Abschlussprüfung als Einzelleistung als Abschluss des Vorlesungsblocks
- 50% Bewertung von Kolloquien als Einzelleistung zu definierten Meilensteinen während der Projektarbeit

Das Nichtbestehen der Abschlussprüfung oder der Kolloquien führt nicht zum Nichtbestehen der Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

Keine

Anmerkungen

Die Veranstaltung setzt sich aus zwei Komponenten zusammen. In Vorlesung und Übung werden theoretisches Wissen und Grundlagen über den strukturierten Systementwurf gelehrt. Parallel dazu findet während des gesamten Semesters ein praktischer Teil statt. In diesem entwerfen und implementieren die Studierenden in Kleingruppen unter Verwendung von industrienahe Hard- und Software ein mechatronisches System zur Bewältigung einer gegebenen Aufgabenstellung im logistischen Umfeld.

Arbeitsaufwand

270 Std.

T

8.219 Teilleistung: Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet [T-ETIT-111526]**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Prüfungsleistung anderer Art	2	Drittelnoten	1

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- House of Competence
- Sprachenzentrum
- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)

Anmerkungen

Platzhalter zur Selbstverbuchung einer benoteten überfachlichen Qualifikation, die am House of Competence, am Sprachenzentrum oder am Zentrum für Angewandte Kulturwissenschaft und Studium Generale erbracht wurde.

Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Annotations

Placeholder for self-booking of a graded interdisciplinary qualification, which was provided at the House of Competence, the "Sprachenzentrum" or the Center for Applied Cultural Studies and Studium Generale.

Title and credits of the achievement are adopted.

T

8.220 Teilleistung: Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet [T-ETIT-111528]**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Prüfungsleistung anderer Art	2	Drittelnoten	1

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- House of Competence
- Sprachenzentrum
- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)

Anmerkungen

Platzhalter zur Selbstverbuchung einer benoteten überfachlichen Qualifikation, die am House of Competence, am Sprachenzentrum oder am Zentrum für Angewandte Kulturwissenschaft und Studium Generale erbracht wurde.

Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Annotations

Placeholder for self-booking of a graded interdisciplinary qualification, which was provided at the House of Competence, the "Sprachenzentrum" or the Center for Applied Cultural Studies and Studium Generale.

Title and credits of the achievement are adopted.

T

8.221 Teilleistung: Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-benotet [T-ETIT-111527]**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Prüfungsleistung anderer Art	2	Drittelnoten	1

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- House of Competence
- Sprachenzentrum
- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)

Anmerkungen

Platzhalter zur Selbstverbuchung einer benoteten überfachlichen Qualifikation, die am House of Competence, am Sprachenzentrum oder am Zentrum für Angewandte Kulturwissenschaft und Studium Generale erbracht wurde.

Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Annotations

Placeholder for self-booking of a graded interdisciplinary qualification, which was provided at the House of Competence, the "Sprachenzentrum" or the Center for Applied Cultural Studies and Studium Generale.

Title and credits of the achievement are adopted.

T

8.222 Teilleistung: Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet [T-ETIT-111530]

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	1

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- House of Competence
- Sprachenzentrum
- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)

Anmerkungen

Platzhalter zur Selbstverbuchung einer unbenoteten überfachlichen Qualifikation, die am House of Competence, am Sprachenzentrum oder am Zentrum für Angewandte Kulturwissenschaft und Studium Generale erbracht wurde.

Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Annotations

Placeholder for self-booking of a ungraded interdisciplinary qualification, which was provided at the House of Competence, the "Sprachenzentrum" or the Center for Applied Cultural Studies and Studium Generale.

Title and credits of the achievement are adopted.

T

8.223 Teilleistung: Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet [T-ETIT-111531]

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	1

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- House of Competence
- Sprachenzentrum
- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)

Anmerkungen

Platzhalter zur Selbstverbuchung einer unbenoteten überfachlichen Qualifikation, die am House of Competence, am Sprachenzentrum oder am Zentrum für Angewandte Kulturwissenschaft und Studium Generale erbracht wurde.

Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Annotations

Placeholder for self-booking of a ungraded interdisciplinary qualification, which was provided at the House of Competence, the "Sprachenzentrum" or the Center for Applied Cultural Studies and Studium Generale.

Title and credits of the achievement are adopted.

T

8.224 Teilleistung: Selbstverbuchung-HOC-SPZ-FORUM-unbenotet [T-ETIT-111532]

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	1

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- House of Competence
- Sprachenzentrum
- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)

Anmerkungen

Platzhalter zur Selbstverbuchung einer unbenoteten überfachlichen Qualifikation, die am House of Competence, am Sprachenzentrum oder am Zentrum für Angewandte Kulturwissenschaft und Studium Generale erbracht wurde.

Titel und LP der Leistung werden übernommen.

Annotations

Placeholder for self-booking of a ungraded interdisciplinary qualification, which was provided at the House of Competence, the "Sprachenzentrum" or the Center for Applied Cultural Studies and Studium Generale.

Title and credits of the achievement are adopted.





T

8.225 Teilleistung: Seminar Anwendung Künstliche Intelligenz in der Produktion [T-MACH-112121]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105968 - Künstliche Intelligenz in der Produktion](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	5

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2150910	Seminar Anwendung Künstliche Intelligenz in der Produktion	2 SWS	Seminar (S) / 	Fleischer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- Präsentation der erarbeiteten Ergebnisse (ca. 20 Min.) mit anschließendem Kolloquium (ca. 15 Min.) mit Gewichtung 25%
- Schriftliche Ausarbeitung der Ergebnisse mit Gewichtung 75%

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Vorherige Teilnahme an der Vorlesung 2149921 "Künstliche Intelligenz in der Produktion" oder fortgeschrittene Python-Kenntnisse.

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.226 Teilleistung: Seminar Data-Mining in der Produktion [T-MACH-108737]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Gisela Lanza
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105477 - Seminar Data-Mining in der Produktion](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2151643	Seminar Data-Mining in der Produktion	2 SWS	Seminar (S) / 	Lanza

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- schriftliche Ausarbeitung (min. 80 Std. Arbeitsaufwand)
- Ergebnispräsentation (ca. 30 min)

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Die Teilnehmerzahl ist auf zwölf Studierende begrenzt. Termine und Fristen zur Veranstaltung werden unter <https://www.wbk.kit.edu/studium-und-lehre.php> bekanntgegeben.

Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.227 Teilleistung: Seminar Eingebettete Systeme [T-ETIT-100753]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Jürgen Becker
Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
Prof. Dr. Wilhelm Stork
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
- Bestandteil von:** [M-ETIT-100455 - Seminar Eingebettete Systeme](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311627	Seminar Eingebettete Systeme	2 SWS	Seminar (S) / ●	Becker, Sax, Stork
SS 2025	2311627	Seminar Eingebettete Systeme	2 SWS	Seminar (S) / ☿	Becker, Sax, Stork

Legende: 📺 Online, ☿ Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, x Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Ausarbeitung, Reviews, sowie eines Vortrags. Der Gesamteindruck wird bewertet.

Die Notenbildung ergibt sich aus der Ausarbeitung, dem gegenseitigen Review und dem Vortrag.

Voraussetzungen

keine

T

8.228 Teilleistung: Seminar Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen [T-MACH-113999]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-107020 - Entwicklung von automatisierten Produktionsanlagen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet):

- Präsentation der erarbeiteten Ergebnisse (ca. 20 Min.) mit anschließendem Kolloquium (ca. 15 Min.) mit Gewichtung 25%
- Schriftliche Ausarbeitung der Ergebnisse mit Gewichtung 75%

Voraussetzungen

T-MACH-108844 - Automatisierte Produktionsanlagen darf nicht begonnen sein

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.229 Teilleistung: Seminar für Bahnsystemtechnik [T-MACH-108692]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Martin Cichon**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik

KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich NFG Bahnsystemtechnik

Bestandteil von: [M-MACH-104197 - Seminar für Bahnsystemtechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Semester	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2115009	Seminar für Bahnsystemtechnik	2 SWS	Seminar (S) / ●	Cichon, Ziesel
SS 2025	2115009	Seminar für Bahnsystemtechnik	2 SWS	Seminar (S) / ●	Ziesel, Cichon

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Prüfung besteht aus einer schriftlichen Ausarbeitung (Seminararbeit) und einem Vortrag über die Ausarbeitung.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.230 Teilleistung: Seminar Intelligente Industrieroboter [T-INFO-104526]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Björn Hein
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-102212 - Seminar Intelligente Industrieroboter](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt als Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

- Schriftliche Ausarbeitung von ca. 15 Seiten
- Vortrag ca. 20 min.
- Gewichtung: 50% Ausarbeitung, 50% Vortrag
- Ein Rücktritt ist bis 6 Wochen nach der Vorbesprechung möglich

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Generelle Kenntnisse im Bereich Grundlagen der Robotik sind hilfreich.





T

8.231 Teilleistung: Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting [T-ETIT-108344]

Verantwortung: Prof. Dr. Bryce Sydney Richards
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103447 - Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2313761	Seminar Novel Concepts for Solar Energy Harvesting	2 SWS	Seminar (S) / 	Paetzold

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination consists of a written journal article and an oral presentation of the student's work, both given in English. The overall impression is rated.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Gute Kenntnisse der Halbleiterbauelemente/Optoelektronik sind wünschenswert.

Anmerkungen

Die Seminar- und Prüfungssprache ist Englisch.

T

8.232 Teilleistung: Seminar Project Management for Engineers [T-ETIT-100814]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mathias Noe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	3	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 30 Minuten)

Bestätigung der „erfolgreichen Teilnahme“ (unbenotet, Studienleistung) ist für den Studiengang ENTECH durch das Bestehen einer 15 minütigen mündlichen Gesamtprüfung möglich.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Not applicable in summer term 2022

Exam and Seminar are held in English.

Detailed information on contents, competence goals, and work load at:

[M-ETIT-100551 – Seminar Project Management for Engineers](#)

T


8.233 Teilleistung: Seminar Projekt Management für Ingenieure [T-ETIT-108820]





Verantwortung: Dr. Christian Day
Prof. Dr.-Ing. Mathias Noe

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung mündlich	3	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2312684	Projektmanagement für Ingenieure	2 SWS	Seminar (S) / 	Noe

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (ca. 30 Minuten).

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Detaillierte Informationen zu Inhalten, Qualifikationszielen und Arbeitsaufwand unter:

[M-ETIT-104285 – Seminar Projektmanagement für Ingenieure](#)

T

8.234 Teilleistung: Seminar Strategieableitung für Ingenieure [T-ETIT-111369]

Verantwortung: Prof. Dr. Tabea Arndt
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)


Teilleistungsart
Studienleistung mündlich





Leistungspunkte
3

Notenskala
best./nicht best.

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2314010	Seminar Strategieableitung für Ingenieure	2 SWS	Seminar (S) / 	Arndt

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt im Rahmen einer mündlichen Gesamtprüfung (30 Minuten) nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO Master 2018 über die ausgewählten Lehrveranstaltungen, mit denen in Summe die Mindestanforderung an LP erfüllt wird.

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

Regelmäßige Teilnahme an den Veranstaltungsterminen ist Voraussetzung für die Prüfungszulassung.

Die Prüfung findet voraussichtlich am Campus Nord statt.

Detaillierte Informationen zu Inhalten, Qualifikationszielen und Arbeitsaufwand unter:

[M-ETIT-105697 – Seminar Strategieableitung für Ingenieure](#)





T

8.235 Teilleistung: Seminar Wir machen ein Patent [T-ETIT-100754]

Verantwortung: Prof. Dr. Wilhelm Stork
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	3	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311633	Seminar Wir machen ein Patent	2 SWS	Seminar (S) / 	Stork

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Ausarbeitung einer fiktiven Patentschrift. Das Seminar ist unbenotet gilt mit erfolgreicher Bewertung der schriftlichen Ausarbeitung als bestanden.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Ein technisches Verständnis wird erwartet, das ungefähr dem fünften Semester entspricht.

Anmerkungen

Das Seminar ist teilnehmerbegrenzt

Das Auswahlverfahren beginnt nach der ersten Vorlesung

Die Platzvergabe erfolgt nach Studienfortschritt und Studiengang. Studierende der Elektrotechnik und Informationstechnik und solche im Masterstudium werden bevorzugt zugelassen.

Detaillierte Informationen zu Inhalten, Qualifikationszielen und Arbeitsaufwand unter:

[M-ETIT-100458 – Seminar Wir machen ein Patent](#)

T

8.236 Teilleistung: Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen [T-INFO-112922]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-106400 - Seminar: Assistenzroboter und Exoskelette in medizinischen Anwendungen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

Es müssen eine schriftliche Ausarbeitung in Form eines wissenschaftlichen Papers (6 Seiten zweispaltig) in Englisch erstellt und eine Präsentation gehalten werden (30 Minuten + 15 Minuten Diskussion) . Rücktritt ist innerhalb von zwei Wochen nach Vergabe des Themas möglich.

Anwesenheitspflicht in Blockveranstaltung
Aktive Teilnahme an Diskussionen

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Robotikkenntnisse (z.B. aus Vorlesung Robotik I und Fortsetzungen) sind hilfreich.

Anmerkungen

Es wird erwartet, dass Studierende an allen angekündigten Präsenztermine teilnehmen.

T

8.237 Teilleistung: Seminar: Energieinformatik [T-INFO-106270]

Verantwortung: Prof. Dr. Veit Hagenmeyer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-103153 - Seminar: Energieinformatik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Unregelmäßig	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400013	Seminar Energieinformatik	2 SWS	Seminar (S) / ●	Hagenmeyer, Bläsius, Bauer, Geiges, Süß

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt benotet durch Ausarbeiten einer schriftlichen Seminararbeit sowie der Präsentation derselbigen als Erfolgskontrolle anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

Voraussetzungen

keine.

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen der Graphentheorie, Algorithmentechnik und Energieinformatik sind hilfreich.

Anmerkungen


Dieses Modul wird in unregelmäßigen Abständen angeboten.





T

8.238 Teilleistung: Seminar: Exoskelette & Motion Capture [T-INFO-113892]

Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-106927 - Seminar: Exoskelette & Motion Capture](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400187	Seminar: Exoskeletons & Motion Capture	2 SWS	Seminar (S) / 	Mombaur

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art nach § 4 Abs. 2 Nr. 3 SPO.

Es müssen eine schriftliche Ausarbeitung in Form eines wissenschaftlichen Papers (6 Seiten zweispaltig) in Englisch erstellt und eine Präsentation gehalten werden (30 Minuten + 15 Minuten Diskussion). Rücktritt ist innerhalb von zwei Wochen nach Vergabe des Themas möglich.

Anwesenheitspflicht in Blockveranstaltung
 Aktive Teilnahme an Diskussionen

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen


Robotikkenntnisse (z.B. aus Vorlesung Robotik I und Fortsetzungen) sind hilfreich.





T

8.239 Teilleistung: Sensoren [T-ETIT-101911]

Verantwortung: Dr. Wolfgang Menesklou
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100378 - Sensoren](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 3	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2304231	Sensoren	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Menesklou

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 2 Stunden.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Grundlagen in Werkstoffkunde (z.B. Vorlesung „Passive Bauelemente“) sind hilfreich.

Anmerkungen

Inhalte und Qualifikationsziele unter: [Modul: M-ETIT-100378 – Sensoren](#)

T

8.240 Teilleistung: Signal Processing Lab [T-ETIT-113369]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sander Wahls
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106633 - Signal Processing Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2302134	Signal Processing Lab	4 SWS	Praktikum (P) / 🔄	Wahls, van Wijk

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, 🟢 Präsenz, ✖ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Success is assessed in the form of a written examination lasting 120 minutes.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

Knowledge of the contents of the modules "Signals and Systems", "Measurement Technology" and "Methods of Signal Processing" is strongly recommended.

Anmerkungen

A prerequisite for admission to the examination is the submission of protocols of all experiments. The quality of the protocols will be assessed; they must be acceptable for admission to the examination.

Attendance is compulsory during all practical sessions, including the introductory session. Admission to the examination will not be granted for even one unexcused absence.

T

8.241 Teilleistung: Signal Processing Methods [T-ETIT-113837]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sander Wahls
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106899 - Signal Processing Methods](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2302113	Signal Processing Methods	2 SWS	Vorlesung (V) / 🔄	Wahls
WS 24/25	2302115	Übungen zu 2302113 Signal Processing Methods	2 SWS	Übung (Ü) / 🗨️	Wahls, Al-Hammadi

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, 🗨️ Präsenz, x Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Written exam, approx. 120 minutes.
 The module grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen

none

Empfehlungen

Familiarity with signals and systems (in particular, Fourier transforms) and probability theory at the Bachelor level is assumed.

T



8.242 Teilleistung: Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators [T-ETIT-113428]





Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Sander Wahls

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-106675 - Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2302135	Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Wahls
SS 2025	2302136	Übung zu 2302135 Signal Processing with Nonlinear Fourier Transforms and Koopman Operators	2 SWS	Übung (Ü) / 	Wahls, Liang

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination in this module consists of programming assessments and a graded written examination of 120 minutes.

The programming assignments are either pass or fail. They must be passed during the lecture period for admission to the written examination.

The module grade is the grade of the written exam.

Voraussetzungen

none

T

8.243 Teilleistung: SIL Entrepreneurship Projekt [T-WIWI-110166]

Verantwortung: Prof. Dr. Orestis Terzidis
Einrichtung: KIT-Fakultät für Wirtschaftswissenschaften
Bestandteil von: [M-ETIT-105073 - Student Innovation Lab](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2545082	SIL Entrepreneurship Projekt	4 SWS	Seminar (S)	Terzidis

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer Prüfungsleistung anderer Art (§4(2), 3 SPO) Die Note ergibt sich aus der Bewertung der Seminararbeit und deren Präsentation, sowie der aktiven Beteiligung an der Seminarveranstaltung. Zusätzlich sind im Ablauf der Lehrveranstaltung kleinere, unbenotete Abgaben zur Fortschrittskontrolle vorgesehen.

Voraussetzungen

Keine

Empfehlungen

Keine

Arbeitsaufwand

90 Std.

T

8.244 Teilleistung: Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics [T-INFO-113123]




Verantwortung: Prof. Dr. Katja Mombaur

Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik

Bestandteil von: [M-INFO-106504 - Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2400160	Simulation and Optimization in Robotics and Biomechanics	4 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Mombaur

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment is carried out as an oral examination (§ 4 Abs. 2 No. 1 SPO) lasting up to 30 minutes. It can be repeated once.

As a prerequisite for the participation in the oral exam, students must regularly and successfully participate in the exercises. Students must regularly submit exercise sheets. The number of exercise sheets and the scale for passing will be announced at the beginning of the course.

Voraussetzungen

Completion of module Robotics 1 or corresponding knowledge required
 Programing skills in C/C++

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:


1. Es muss eine von 2 Bedingungen erfüllt werden:
 1. Die Teilleistung T-INFO-101465 - Robotik I - Einführung in die Robotik muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.
 2. Die Teilleistung [T-INFO-108014 - Robotik I - Einführung in die Robotik](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.





Anmerkungen

Limitation to 30 participants

T

8.245 Teilleistung: Software Engineering [T-ETIT-108347]**Verantwortung:** Dr. Clemens Reichmann**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-100450 - Software Engineering](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
3**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Sommersemester**Version**
4

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2311611	Software Engineering	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Reichmann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von ca. 25 Minuten.

Die Modulnote ist die Note der mündlichen Prüfung.

Voraussetzungen



keine





T

8.246 Teilleistung: Solar Energy [T-ETIT-100774]

Verantwortung: Prof. Dr. Bryce Sydney Richards
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100524 - Solar Energy](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	6	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313745	Solar Energy	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Richards, Paetzold
WS 24/25	2313750	Übungen zu 2313745 Solar Energy	1 SWS	Übung (Ü) / 	Richards, Paetzold

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

Students are not allowed to take „T-ETIT-101939 - Photovoltaik" in addition to this one.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-ETIT-101939 - Photovoltaik](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen aus M-ETIT-100480 - Optoelektronik sind hilfreich.

T

8.247 Teilleistung: Spaceborne Radar Remote Sensing - Exam [T-ETIT-112857]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Alberto Moreira
Dr. Pau Prats

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103042 - Spaceborne Radar Remote Sensing](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2308428	Spaceborne Radar Remote Sensing	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Prats, Moreira
SS 2025	2308429	Tutorial Spaceborne Radar Remote Sensing	1 SWS	Tutorium (Tu) / ●	Younis

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment takes place in the form of a written examination lasting 120 min.

Voraussetzungen

"T-ETIT-106056 - Spaceborne Radar Remote Sensing" is not allowed to be started or to be completed.

Empfehlungen

Signal processing and radar fundamentals.

Anmerkungen

Further information can be found at the internet page of the IHE (<https://s.kit.edu/ihe-srrs>).

T

8.248 Teilleistung: Spaceborne Radar Remote Sensing - Workshop [T-ETIT-112858]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Marwan Younis
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-103042 - Spaceborne Radar Remote Sensing](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	2	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2308427	Spaceborne Radar Remote Sensing (PC-Workshop)	1 SWS	Praktische Übung (PÜ) / ●	Younis, Prats

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The assessment takes place in the form of reports (other types of examination). Those reports have to be submitted as part of the SAR computer workshop (approx. a total of five workshops). Details will be given during the lecture.

Voraussetzungen

"T-ETIT-106056 - Spaceborne Radar Remote Sensing" is not allowed to be started or to be completed.

Empfehlungen

Signal processing and radar fundamentals.

Anmerkungen

Further information can be found at the internet page of the IHE (<https://s.kit.edu/ihe-srrs>).

T

8.249 Teilleistung: Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen [T-MACH-111821]

Verantwortung:	Simon Becker Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer
Einrichtung:	KIT-Fakultät für Maschinenbau KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Mobile Arbeitsmaschinen
Bestandteil von:	M-MACH-106468 - Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 3
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung (20 min) in der vorlesungsfreien Zeit des Semesters. Die Prüfung wird in jedem Semester angeboten und kann zu jedem ordentlichen Prüfungstermin wiederholt werden.

Voraussetzungen

Voraussetzung zur Teilnahme an der Prüfung ist die Erstellung eines Semesterberichts. T-MACH-111820 muss bestanden sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-102150 - BUS-Steuerungen](#) darf nicht begonnen worden sein.
2. Die Teilleistung [T-MACH-111820 - Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen-Vorleistung](#) muss erfolgreich abgeschlossen worden sein.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T**8.250 Teilleistung: Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen-Vorleistung [T-MACH-111820]**

Verantwortung: Simon Becker
Prof. Dr.-Ing. Marcus Geimer

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Mobile Arbeitsmaschinen

Bestandteil von: [M-MACH-106468 - Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	0	best./nicht best.	Jedes Sommersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Erstellung eines Berichts über die Bearbeitung der Semsteraufgabe

Voraussetzungen


keine





T

8.251 Teilleistung: Steuerungstechnik [T-MACH-105185]

Verantwortung: Hon.-Prof. Dr. Christoph Gönheimer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105348 - Steuerungstechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2150683	Steuerungstechnik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Gönheimer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (60 min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.252 Teilleistung: Stochastische Informationsverarbeitung [T-INFO-101366]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-100829 - Stochastische Informationsverarbeitung](#)


Teilleistungsart
Prüfungsleistung mündlich





Leistungspunkte
6

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2424113	Stochastische Informationsverarbeitung	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Hanebeck, Frisch

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von i.d.R. 15 - 25 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO.

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Kenntnisse zu Grundlagen aus der Wahrscheinlichkeitstheorie sind hilfreich.


Anmerkungen





Als theoretische Grundlagenvorlesung stellt "Stochastische Informationssysteme" einen optimalen Einstieg in die Vorlesungen des ISAS dar. Umgekehrt können Vorkenntnisse aus "Lokalisierung mobiler Agenten" (LMA) [LV-Nr. 24613] und "Informationsverarbeitung in Sensornetzwerken" (IIS) [LV-Nr. 24102], aber je nach Lerntyp trotzdem hilfreich sein – dort werden mehr konkrete Anwendungen beleuchtet. Sämtliche Inhalte werden in allen unseren Vorlesungen grundsätzlich von Anfang an hergeleitet und ausführlich erklärt; es ist also möglich in SI, LMA oder IIS einzusteigen.

T

8.253 Teilleistung: Superconducting Magnet Technology [T-ETIT-113440]**Verantwortung:** Prof. Dr. Tabea Arndt**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik**Bestandteil von:** [M-ETIT-106684 - Superconducting Magnet Technology](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2312698	Superconducting Magnet Technology	3 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Arndt

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

The examination takes place in form of an oral exam (abt. 30 minutes).

Two timeslots (weeks) for examination dates will be announced (usually near end of lecture period & end of semester).

The module grade is the grade of the oral exam.

Voraussetzungen

none

T

8.254 Teilleistung: Superconducting Power Systems [T-ETIT-113439]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Mathias Noe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-106683 - Superconducting Power Systems](#)

Teilleistungsart
 Prüfungsleistung mündlich

Leistungspunkte
 4

Notenskala
 Drittelnoten

Turnus
 Jedes Wintersemester

Version
 1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2314011	Superconducting Power Systems	3 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / ●	Noe

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

The examination takes place in form of an oral exam (abt. 45 minutes).

The module grade is the grade of the oral exam.

Voraussetzungen

none

T



8.255 Teilleistung: Systematische Werkstoffauswahl [T-MACH-100531]





Verantwortung: Dr.-Ing. Stefan Dietrich
Prof. Dr.-Ing. Volker Schulze

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Werkstoffkunde

Bestandteil von: [M-ETIT-102734 - Werkstoffe](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	5

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2174576	Systematische Werkstoffauswahl	3 SWS	Vorlesung (V) / 	Dietrich
SS 2025	2174577	Übungen zu 'Systematische Werkstoffauswahl'	1 SWS	Übung (Ü) / 	Dietrich

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung mit einer Dauer von 2 h.

Voraussetzungen

Nur eine der drei in dem Modul " M-ETIT-102734 - Werkstoffe " enthaltenen Teilleistungen ist erlaubt.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-105535 - Faserverstärkte Kunststoffe - Polymere, Fasern, Halbzeuge, Verarbeitung](#) darf nicht begonnen worden sein.

Empfehlungen

Einfache Grundlagen in Werkstoffkunde, Mechanik und Konstruktionslehre wie sie in der Vorlesung Werkstoffkunde I/II vermittelt werden.

Arbeitsaufwand

120 Std.

T


8.256 Teilleistung: Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik [T-MACH-105555]





Verantwortung: apl. Prof. Dr. Ulrich Gengenbach

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik

Bestandteil von: [M-MACH-105315 - Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2106033	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik I	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Gengenbach

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (Dauer: 30 min)

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T


8.257 Teilleistung: Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2 [T-MACH-110272]





Verantwortung: apl. Prof. Dr. Ulrich Gengenbach

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Automation und angewandte Informatik

Bestandteil von: [M-MACH-105316 - Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2105040	Systemintegration in der Mikro- und Nanotechnik 2	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Gengenbach

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung, ca. 15 Min.

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.258 Teilleistung: Systems and Software Engineering [T-ETIT-100675]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Eric Sax
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100537 - Systems and Software Engineering](#)

Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich

Leistungspunkte
5

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2311605	Systems and Software Engineering	2 SWS	Vorlesung (V) / 🌀	Sax
WS 24/25	2311607	Übungen zu 2311605 Systems and Software Engineering	1 SWS	Übung (Ü) / 🌀	Nägele

Legende: 🌀 Online, 🌀🌀 Präsenz/Online gemischt, 🟢 Präsenz, ✖ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Written exam, approximately 90 minutes.

Students are given the opportunity to earn a grade bonus through separate task assignments. If the grade of the written exam is between 4.0 and 1.3, the bonus improves the grade by a maximum of one grade level (0.3 or 0.4). The exact criteria for awarding a bonus will be announced at the beginning of the lecture. Bonus points do not expire and remain valid for exams taken at a later date.

The grade is determined by the written exam and the bonus points.

Voraussetzungen

none

T

8.259 Teilleistung: Technikethik - ARs ReflecTlonis [T-ETIT-111923]

Verantwortung: Dr. phil. Michael Kühler

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Studienleistung	2	best./nicht best.	Jedes Semester	1 Sem.	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	9003013	ARS REFLECTIONIS. Verantwortlich denken und handeln in Technik, Wissenschaft und Innovation		Block (B) / 📱	Does, Krüger
SS 2025	9003013	ARS REFLECTIONIS. Verantwortlich denken und handeln in Technik, Wissenschaft und Innovation		Block (B) / 🔄	Does, Krüger, Derpmann

Legende: 📱 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, 📍 Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Multiple-Choice Abschlusstest

Voraussetzungen

keine

Anmerkungen

ARs ReflecTlonis ist ein modularer Online-Kurs zum Selbststudium. Ziel ist, die Studierenden zur kritischen Reflexion der ethischen Herausforderungen des eigenen Faches und der eigenen zukünftigen beruflichen Tätigkeit zu befähigen. Dabei lassen sich passgenau studienbereichsspezifische Komponenten zu konkreten Fragen der Verantwortungsübernahme mit allgemeinen Komponenten zu Grundlagen der Ethik und normativer Argumentation kombinieren. Die einzelnen Komponenten enthalten jeweils eine per Video aufgezeichnete Micro-Lecture, die über ILIAS angesehen werden kann, sowie weiteres Kursmaterial zum Selbststudium. Optional werden Q&A Sessions und Workshops angeboten, um im Austausch mit den Dozierenden Fragen klären und Diskussionen vertiefen zu können. Der Kurs wird über einen Multiple-Choice-Test abgeschlossen.

Der Kurs wird von der Academy for Responsible Research, Teaching, and Innovation (ARRTI) kontinuierlich weiterentwickelt und betreut und in Kooperation mit dem House of Competence (HoC) angeboten.

T**8.260 Teilleistung: Technische Mechanik IV [T-MACH-105274]**

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Carsten Proppe
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [M-MACH-103205 - Technische Mechanik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	5	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	2

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung, 75 Min.

Anmerkungen

Die Lehrveranstaltung TM IV (MACH SPO: 2015, MIT SPO: 2016) wird letztmalig im Sommersemester 2024 angeboten. Die Lehrinhalte werden zu einem großen Teil ab Wintersemester 2024/25 im Rahmen der TM III (MACH und MIT: SPO 2023) behandelt. Die Vorleistungen für Studierende in den alten SPOs (MACH SPO: 2015, MIT SPO: 2016) werden weiterhin in einer angepassten Form angeboten, die zu gegebener Zeit über ILIAS kommuniziert wird.

T

8.261 Teilleistung: Technische Optik [T-ETIT-100804]

Verantwortung: Prof. Dr. Cornelius Neumann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100538 - Technische Optik](#)



Teilleistungsart
Prüfungsleistung schriftlich




Leistungspunkte
5

Notenskala
Drittelnoten

Turnus
Jedes Wintersemester

Version
1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2313720	Technische Optik	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Neumann
WS 24/25	2313722	Übungen zu 2313720 Technische Optik	1 SWS	Übung (Ü) / 	Neumann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten. Die Modulnote ist die Note der schriftlichen Prüfung.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Vorhergehender Besuch der Vorlesung Lichttechnik.

T**8.262 Teilleistung: Technisches Design in der Produktentwicklung [T-MACH-105361]**

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Albert Albers
Prof. Dr.-Ing. Sven Matthiesen
Dr.-Ing. Markus Schmid
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
- Bestandteil von:** [M-MACH-105318 - Technisches Design in der Produktentwicklung](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Sommersemester	1

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung (60 min)

Hilfsmittel: nur Deutsche Wörterbücher

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.263 Teilleistung: Thermische Solarenergie [T-MACH-105225]**Verantwortung:** apl. Prof. Dr. Ron Dagan**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Thermofluidik**Bestandteil von:** [M-MACH-102388 - Thermische Solarenergie](#)**Teilleistungsart**
Prüfungsleistung mündlich**Leistungspunkte**
4**Notenskala**
Drittelnoten**Turnus**
Jedes Wintersemester**Version**
2**Lehrveranstaltungen**

WS 24/25	2189400	Solar Thermal Energy Systems	2 SWS	Vorlesung (V) /	Dagan
----------	---------	--	-------	-----------------	-------

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

mündliche Prüfung, ca. 30 Minuten

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.264 Teilleistung: TutorInnenprogramm - Start in die Lehre [T-ETIT-100797]

Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Bestandteil von: [M-ETIT-103248 - Schlüsselqualifikationen](#)

Teilleistungsart Studienleistung	Leistungspunkte 2	Notenskala best./nicht best.	Turnus Jedes Semester	Version 1
--	-----------------------------	--	---------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2411802	Tutorenschulung „Start in die Lehre“ (PEBA)		Sonstige (sonst.)	Heß

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle setzt sich aus der Teilnahme an Präsenzbausteinen (Anwesenheitspflicht von 80%) sowie der Abgabe eines schriftlichen Reflexionsportfolios zusammen.

Die Anwesenheitspflicht ist sowohl zur Durchführung der Arbeiten im Team vor Ort notwendig, als auch zur praktischen Vermittlung von Techniken und Fähigkeiten, die im reinen Selbststudium nicht erlernt werden können.

Voraussetzungen

Semesterbegleitende Tätigkeit als TutorIn am KIT während der Programmteilnahme..

Anmerkungen

Detaillierte Informationen zu Inhalten, Qualifikationszielen und Arbeitsaufwand unter:

[M-ETIT-100563 – TutorInnenprogramm - Start in die Lehre](#)

T

8.265 Teilleistung: Ubiquitäre Informationstechnologien [T-INFO-101326]**Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Michael Beigl**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Informatik**Bestandteil von:** [M-INFO-100789 - Ubiquitäre Informationstechnologien](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2424146	Ubiquitäre Informationstechnologien		Vorlesung / Übung (VÜ)	Beigl, Röddiger

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von 20 min. nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 SPO.

Voraussetzungen

Keine

T

8.266 Teilleistung: Übungen zu Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide [T-MACH-110333]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Thomas Böhlke
Prof. Dr.-Ing. Bettina Frohnapfel
- Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Strömungsmechanik
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
- Bestandteil von:** [M-MACH-105180 - Kontinuumsmechanik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Studienleistung	1	best./nicht best.	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2161253	Übungen zu Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide	2 SWS	Übung (Ü) / ●	Gisy, Speichinger, Böhlke

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Erfolgreiches Bestehen der Übungen ist Voraussetzung für die Teilnahme an der Klausur "Kontinuumsmechanik der Festkörper und Fluide" (T-MACH-110377).

Für Studierende der Fachrichtung Maschinenbau, die den Schwerpunkt 13 gewählt haben, und für Studierende der Fachrichtung MATWERK bestehen die Klausurvorleistungen in der erfolgreichen Bearbeitung der schriftlichen Übungsblätter und in der erfolgreichen Bearbeitung von Hausaufgaben am Rechner.

Für Studierende der Fachrichtung Maschinenbau, die nicht den Schwerpunkt 13 gewählt haben, bestehen die Klausurvorleistungen in der erfolgreichen Bearbeitung der schriftlichen Übungsaufgaben.

Voraussetzungen

Keine

Anmerkungen

Aus Kapazitätsgründen kann es sein, dass nicht alle Studierenden dieser Lehrveranstaltung zu den Rechnerübungen zugelassen werden können. Studierende des Bachelor-Studiengangs Maschinenbau, die den Schwerpunkt Kontinuumsmechanik (SP-Nr 13) gewählt haben, und Studierende des Studiengangs MATWERK werden in jedem Fall zu den Rechnerübungen zugelassen.

Sollten darüber hinaus weitere Plätze in den Rechnerübungen zu dieser Lehrveranstaltung zur Verfügung stehen, so werden diese gemäß der BSc-Durchschnittsnote vergeben.

Arbeitsaufwand

30 Std.

T

8.267 Teilleistung: Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik [T-MACH-112996]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Thomas Böhlke
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Mechanik
Bestandteil von: [M-MACH-103205 - Technische Mechanik](#)

Teilleistungsart
Studienleistung

Leistungspunkte
1

Notenskala
best./nicht best.

Turnus
Jedes Sommersemester

Dauer
1 Sem.

Version
1

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2162262	Übungen zu Rechnergestützte Kontinuumsmechanik	2 SWS	Übung (Ü) / ●	Hille, Lalović, Böhlke

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, ● Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Erfolgreiche Bearbeitung der Übungsblätter. Details werden in der ersten Vorlesung "Rechnergestützte Kontinuumsmechanik" bekanntgegeben.

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

30 Std.

T**8.268 Teilleistung: Unscharfe Mengen [T-INFO-101376]**

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Uwe Hanebeck
Einrichtung: KIT-Fakultät für Informatik
Bestandteil von: [M-INFO-100839 - Unscharfe Mengen](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 6	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer mündlichen Prüfung im Umfang von i. d. R. 15 Minuten nach § 4 Abs. 2 Nr. 2 der SPO.

Voraussetzungen

Keine.

Empfehlungen

Grundlegende Kenntnisse im Bereich der formalen Logik und Expertensystemen sind hilfreich.

T

8.269 Teilleistung: Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials [T-MACH-114010]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Frank Henning
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Fahrzeugsystemtechnik/Bereich Leichtbau
Bestandteil von: [M-MACH-107013 - Vehicle Lightweight Design - Strategies, Concepts, Materials](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	2

Erfolgskontrolle(n)

schriftl. Prüfung, Dauer 180 Minuten

Voraussetzungen

T-MACH-114001 - Lightweighting Concepts and Technologies nicht begonnen

Arbeitsaufwand



120 Std.





T

8.270 Teilleistung: Verteilte ereignisdiskrete Systeme [T-ETIT-100960]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Michael Heizmann
Einrichtung: KIT-Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik
Bestandteil von: [M-ETIT-100361 - Verteilte ereignisdiskrete Systeme](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung schriftlich	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 1
---	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen					
SS 2025	2302106	Verteilte ereignisdiskrete Systeme	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Heizmann
SS 2025	2302108	Übungen zu 2302106 Verteilte ereignisdiskrete Systeme	1 SWS	Übung (Ü) / 	Hoffmann

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Erfolgskontrolle erfolgt in Form einer schriftlichen Prüfung im Umfang von 120 Minuten.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Die Kenntnis der Inhalte der Module „Wahrscheinlichkeitstheorie“, „Systemtheorie“ und „Messtechnik“ wird dringend empfohlen.

T

8.271 Teilleistung: Virtual Engineering I [T-MACH-102123]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)
[M-MACH-105293 - Virtuelle Ingenieursanwendungen 1](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	3

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2121352	Virtual Engineering I	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Ovtcharova, weitere Mitarbeitende
WS 24/25	2121353	Übungen zu Virtual Engineering I	2 SWS	Übung (Ü) / ●	Ovtcharova, Mitarbeiter, Mitarbeiter/innen

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Schriftliche Prüfung 90 Min.

Voraussetzungen

Keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.272 Teilleistung: Virtual Engineering Praktikum [T-MACH-106740]

- Verantwortung:** Prof. Dr.-Ing. Jivka Ovtcharova
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Informationsmanagement im Ingenieurwesen
Bestandteil von: [M-MACH-101283 - Virtual Engineering A](#)
[M-MACH-105475 - Virtual Engineering Praktikum](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2123350	Virtual Engineering Praktikum	3 SWS	Projekt (PRO) / ●	Ovtcharova, Häfner
SS 2025	2123350	Virtual Engineering Praktikum	3 SWS	Projekt (PRO) / ●	Häfner, Ovtcharova

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art (benotet), Gruppen-Projekt (Aufgabenstellung, Umsetzung und Präsentation der Projektarbeiten) zur Erstellung einer VR-Anwendung

Voraussetzungen

keine

T

8.273 Teilleistung: Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Über Wissen und Wissenschaft - Selbstverbuchung [T-FORUM-113580]

Verantwortung: Dr. Christine Mielke
Christine Myglas

Einrichtung: Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)

Bestandteil von: [M-FORUM-106753 - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art nach § 5 (3) in Form eines Referats oder einer Haus- oder Projektarbeit in der gewählten Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

Keine

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)
- FORUM (ehem. ZAK) Begleitstudium

Empfehlungen

Die Inhalte der Grundlageneinheit sind hilfreich.

Die Grundlageneinheit sollte abgeschlossen sein oder parallel besucht werden, jedoch nicht nach der Vertiefungseinheit.

Lektüreempfehlung von Primär- und Fachliteratur wird von den jeweiligen Dozierenden individuell nach Gegenstandsbereich und Lehrveranstaltung festgelegt.

Anmerkungen

Dieser Platzhalter kann für alle Leistungen im Vertiefungsbereich des Begleitstudiums genutzt werden.

In der Vertiefungseinheit ist eine selbst gewählte individuelle Schwerpunktbildung möglich z. B. Nachhaltige Entwicklung, Data Literacy u. a. Der Schwerpunkte sollte mit der/dem Modulverantwortlichen am FORUM besprochen werden.

T

8.274 Teilleistung: Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Wissenschaft in der Gesellschaft - Selbstverbuchung [T-FORUM-113581]

Verantwortung: Dr. Christine Mielke
Christine Myglas

Einrichtung: Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)

Bestandteil von: [M-FORUM-106753 - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art nach § 5 (3) in Form eines Referats oder einer Haus- oder Projektarbeit in der gewählten Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

Keine

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)
- FORUM (ehem. ZAK) Begleitstudium

Empfehlungen

Die Inhalte der Grundlageneinheit sind hilfreich.

Die Grundlageneinheit sollte abgeschlossen sein oder parallel besucht werden, jedoch nicht nach der Vertiefungseinheit.

Lektüreempfehlung von Primär- und Fachliteratur wird von den jeweiligen Dozierenden individuell nach Gegenstandsbereich und Lehrveranstaltung festgelegt.

Anmerkungen

Dieser Platzhalter kann für alle Leistungen im Vertiefungsbereich des Begleitstudiums genutzt werden.

T

8.275 Teilleistung: Wahlpflicht Vertiefung Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft / Wissenschaft in gesellschaftlichen Debatten - Selbstverbuchung [T-FORUM-113582]**Verantwortung:** Dr. Christine Mielke
Christine Myglas**Einrichtung:** Zentrale Einrichtungen/Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM)**Bestandteil von:** [M-FORUM-106753 - Begleitstudium Wissenschaft, Technologie und Gesellschaft](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung anderer Art	3	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung anderer Art nach § 5 (3) in Form eines Referats oder einer Haus- oder Projektarbeit in der gewählten Lehrveranstaltung.

Voraussetzungen

Keine

Verbuchung von ÜQ-Leistungen

Diese Teilleistung eignet sich zur Selbstverbuchung von SQ/ÜQ-Leistungen durch Studierende. Es können Leistungen der folgenden Anbieter ohne Antrag verbucht werden:

- Studium Generale. Forum Wissenschaft und Gesellschaft (FORUM) (ehem. ZAK)
- FORUM (ehem. ZAK) Begleitstudium

Empfehlungen

Die Inhalte der Grundlageneinheit sind hilfreich.

Die Grundlageneinheit sollte abgeschlossen sein oder parallel besucht werden, jedoch nicht nach der Vertiefungseinheit.

Lektüreempfehlung von Primär- und Fachliteratur wird von den jeweiligen Dozierenden individuell nach Gegenstandsbereich und Lehrveranstaltung festgelegt.

Anmerkungen

Dieser Platzhalter kann für alle Leistungen im Vertiefungsbereich des Begleitstudiums genutzt werden.

T

8.276 Teilleistung: Wärme- und Stoffübertragung [T-MACH-105292]

Verantwortung: Prof. Dr. Ulrich Maas
Dr.-Ing. Chunkan Yu

Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Technische Thermodynamik

Bestandteil von: [M-MACH-102717 - Wärme- und Stoffübertragung](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung schriftlich	4	Drittelnoten	Jedes Semester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2165512	Wärme- und Stoffübertragung	2 SWS	Vorlesung (V) / ●	Yu, Maas
WS 24/25	2165513	Übungen zur Wärme- und Stoffübertragung	2 SWS	Übung (Ü) / ●	Yu, Maas, Bykov

Legende: Online, Präsenz/Online gemischt, Präsenz, Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Prüfungsleistung schriftlich; Dauer ca. 3 h

Voraussetzungen

keine

Arbeitsaufwand

120 Std.

T

8.277 Teilleistung: Werkstoffe für den Leichtbau [T-MACH-105211]**Verantwortung:** Dr.-Ing. Wilfried Liebig**Einrichtung:** KIT-Fakultät für Maschinenbau





KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Angewandte Materialien/Werkstoffkunde

Bestandteil von: [M-MACH-102727 - Werkstoffe für den Leichtbau](#)

Teilleistungsart Prüfungsleistung mündlich	Leistungspunkte 4	Notenskala Drittelnoten	Turnus Jedes Sommersemester	Version 2
--	-----------------------------	-----------------------------------	---------------------------------------	---------------------

Lehrveranstaltungen

SS 2025	2174574	Werkstoffe für den Leichtbau	2 SWS	Vorlesung (V) / 	Liebig
---------	---------	--	-------	---	--------

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt**Erfolgskontrolle(n)**

Mündliche Prüfung, ca. 25 Minuten

Voraussetzungen

T-MACH-114012 darf nicht begonnen sein.

Empfehlungen

Werkstoffkunde I/II

Arbeitsaufwand


120 Std.





T

8.278 Teilleistung: Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme [T-MACH-110962]

Verantwortung: Prof. Dr.-Ing. Jürgen Fleischer
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktionstechnik
Bestandteil von: [M-MACH-105107 - Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Version
Prüfungsleistung mündlich	8	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2149910	Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme	6 SWS	Vorlesung / Übung (VÜ) / 	Fleischer

Legende:  Online,  Präsenz/Online gemischt,  Präsenz,  Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Mündliche Prüfung (40 Minuten)

Voraussetzungen

T-MACH-102158 - Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik darf nicht begonnen sein.
 T-MACH-109055 - Werkzeugmaschinen und Handhabungstechnik darf nicht begonnen sein.
 T-MACH-110963 - Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssystem darf nicht begonnen sein.

Modellierte Voraussetzungen

Es müssen die folgenden Bedingungen erfüllt werden:

1. Die Teilleistung [T-MACH-110963 - Werkzeugmaschinen und hochpräzise Fertigungssysteme](#) darf nicht begonnen worden sein.

Arbeitsaufwand

240 Std.

T

8.279 Teilleistung: Zuverlässigkeits- und Test-Engineering [T-MACH-111840]

Verantwortung: Dr.-Ing. Thomas Gwosch
Einrichtung: KIT-Fakultät für Maschinenbau
 KIT-Fakultät für Maschinenbau/Institut für Produktentwicklung
Bestandteil von: [M-MACH-106050 - Zuverlässigkeits- und Test-Engineering](#)

Teilleistungsart	Leistungspunkte	Notenskala	Turnus	Dauer	Version
Prüfungsleistung anderer Art	5	Drittelnoten	Jedes Wintersemester	1 Sem.	2

Lehrveranstaltungen					
WS 24/25	2145350	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering (Vorlesung)	1 SWS	Vorlesung (V) / 🔄	Gwosch
WS 24/25	2145351	Zuverlässigkeits- und Test-Engineering (Workshop)	2 SWS	Praktikum (P) / 🎯	Gwosch

Legende: 📺 Online, 🔄 Präsenz/Online gemischt, 🎯 Präsenz, ✕ Abgesagt

Erfolgskontrolle(n)

Die Note setzt sich aus der Bewertung eines Abschlussberichts im Anschluss an den praktischen Teil zusammen. Die Bewertungskriterien sind folgende:

- Struktur des Berichts
- Verständlichkeit und Nachvollziehbarkeit
- Vorbereitung der Tests
- Verwendung von Test- und Zuverlässigkeitsmethoden
- Aufstellung und Beantwortung von Testhypothesen
- Testauswertung, nachvollziehbare Ergebnisse

Der Besuch und die aktive Teilnahme am Praktikum ist verpflichtend.

Voraussetzungen

keine

Empfehlungen

Keine

Arbeitsaufwand

150 Std.

9 Anhang

9.1 Begriffsdefinitionen; über dieses Modulhandbuch

MHB, PDF-Version: <https://s.kit.edu/mhb-mit-msc15>