

Beispielverlaufsplan für Mechatronik-Techniker/in

| PL | MODULE UND VERANSTALTUNGEN | ECTS pro Modul | FERNSTUDIUM TEILZEIT | | | |
|------------------------------------|---|----------------|---------------------------------|--------|--------|----|
| | | | Studiensemester / Kontaktblöcke | | | |
| | | | 4 | 5 | 6 | 7 |
| K | Mathematik Mathematik I Mathematik II | 12 | 6 4 | | | |
| K | Technische Mechanik Technische Mechanik III | 3 | 4 | | | |
| K | Konstruktion und Fertigung II Konstruktionstechnik III Fertigungstechnik | 10 | 4 6 | | | |
| K | Automatisierungstechnik I Messtechnik Sensorik und Aktorik | 10 | | 4 6 | | |
| K | Automatisierungstechnik II Regelungstechnik | 5 | | 5 | | |
| K | Automatisierungstechnik III Pneumatik und Hydraulik Simulation mechatronischer Systeme | 10 | | 6 4 | | |
| B/ Pr/ K ¹ | Mechatronik Mechatronische Systeme Mechatronik - Labor | 10 | | | 4 8 | 10 |
| K | BWL und Management Technik wissenschaftlichen Arbeitens | 2 | | | 2 | |
| WAHLBEREICH (WÄHLE 1 AUS 3) | | | | | | |
| K | Robotik Robotertechnik und Programmierung Werkzeugkonzeption für Roboter | 10 | | | 4 | 4 |
| K | Automotive Systeme Automobilelektronik Fabriksimulation | 10 | | | 4 | 4 |
| K | Elektromobilität Konzeption von Elektrofahrzeugen Nachhaltigkeit und Unternehmensmanagement integrierter Energieversorgung | 10 | | | 4 | 4 |
| ABSCHLUSSMODULE | | | | | | |
| PB/ Pr | Praxisphase* Praxisphase | 18 | | X | X | |
| BT/ Koll | Bachelor-Thesis und Kolloquium Bachelor-Thesis und Kolloquium | 12 | | | 2 | X |

¹ Gesamtprüfungsleistung: Alle Leistungen werden bei Abschluss des Moduls zu einer Note verrechnet.

* Anrechnung des Workloads bei einschlägiger Berufspraxis möglich. Der Praktikums- / Praxisbericht ist in jedem Fall zu erstellen.

Legende:

B = Bericht, BT = Bachelor-Thesis, ECTS = European Credit System = Kreditpunkte, K = Klausur, Koll = Kolloquium, PB = Praktikumsbericht, PL = Prüfungsleistung, Pr = Präsentation