

Modulhandbuch

Fakultät für Technik Studiengang Intelligent Mechatronic Systems (IMS) mit Abschluss Bachelor of Engineering (B.Eng.)

Datum der Einführung:	01.09.2025
Studiengangverantwortlicher:	Prof. DrIng. Peter Ott
Erstellungsdatum:	30.09.2025
Workload:	210 ECTS
SPO:	1

Hinweis:

Dieses Modulhandbuch stellt eine händisch erstellte Vorabversion dar. Die finale und gültige Version wird zukünftig automatisch erstellt!



Inhaltsverzeichnis

Abkürzungverzeichnis	3
Ziele des Studiengangs Intelligent Mechatronic Systems	4
Kompetenzen der Absolventen	4
Wissenschaftlicher Wert, Berufsorientierung und persönliche Entwicklung	4
Vermittlung spezifischer Fähigkeiten und Kenntnisse	5
Profil des Studiengangs Intelligent Mechatronic Systems	5
Innovation, Besonderheiten und Abgrenzung zu anderen Studiengängen	6
Berufsperspektiven und Tätigkeitsfelder	6
Internationale Ausrichtung und Auslandsaktivitäten	6
Vertiefungsrichtungen	7
Artificial Intelligence	
Mechatronics	7
Automotive	8
Module und Veranstaltungen – Pflichtbereich	9
Veranstaltungen – Vertiefungsfächer (Katalog VF)	113
Veranstaltungen – Wahlfächer (Katalog WF)	151



Abkürzungverzeichnis

Abkürzung Art der Lehrveranstaltung

V Vorlesung L Labor S Seminar Ü Übung

SP Sprachdidaktisches Kolloquium

Abkürzung Art der Prüfungsleistung

LK lehrveranstaltungsbegleitend durch Klausur

LKBK lehrveranstaltungsbegleitend durch kombinierte Prüfung mit Klausur als

abschließende Prüfung

LP lehrveranstaltungsbegleitend, Portfolioprüfung
LA lehrveranstaltungsbegleitend durch praktische Arbeit
LL lehrveranstaltungsbegleitend durch Laborarbeit
LE lehrveranstaltungsbegleitend durch Entwurf

AbkürzungArt der PrüfungsvorleistungSKPrüfungsvorleistung durch KlausurSLPrüfungsvorleistung durch LaborarbeitSRPrüfungsvorleistung durch ReferatSEPrüfungsvorleistung durch Entwurf

SA Prüfungsvorleistung durch praktische Arbeit SP Prüfungsvorleistung durch Projektarbeit

SKBK Prüfungsvorleistung durch kombinierte Prüfung mit Klausur als abschließende Prüfung

SKBM Prüfungsvorleistung durch kombinierte Prüfung

mit mündlicher abschließender Prüfung

SKBR Prüfungsvorleistung durch kombinierte Prüfung

mit Referat als abschließende Prüfung

Abkürzung Bachelor-Thesis

PB Abschlussarbeit (Bachelorarbeit)



Ziele des Studiengangs Intelligent Mechatronic Systems

Der Studiengang *Intelligent Mechatronic Systems* ist eine englischsprachige Weiterentwicklung des seit dem Wintersemester 20217/18 eingeführten und etablierten Studiengangs Mechatronik und Robotik. Der Studiengang richtet sich insbesondere an englischsprachige Bewerber mit Interesse am Fachgebiet Mechatronik sowie der Integration mechatronischer Systeme mit Algorithmen der künstlichen Intelligenz.

Der Studiengang verbindet methodisch fundiertes Basis- und Spezialwissen aus den Disziplinen Mechanik, Elektronik und Informatik. Ziel ist es, den Studierenden praxisnahes und fachübergreifendes Wissen in der Mechatronik kombiniert mit Basiswissen der künstlichen Intelligenz zu vermitteln. Dies befähigt sie dazu, im Team intelligente mechatronische Systeme zu verstehen, zu entwerfen, zu analysieren und zu verbessern. Darüber hinaus sollen sich die Studierenden neue Themengebiete erschließen können.

Kompetenzen der Absolventen

Die Absolventinnen und Absolventen des Studiengangs sollen in der Lage sein:

- Methodisch und fachübergreifend bei der Lösung technischer Aufgaben vorgehen zu können.
- Komplexe technische Zusammenhänge mit mathematisch-technischen Grundlagen der Mechanik, Elektrotechnik und Informatik beschreiben, modellieren und simulieren und damit einen wesentlichen Beitrag bei der Entwicklung intelligenter mechatronischer Systeme, bestehend aus Sensorik, Aktorik, Informationsverarbeitung und der mechanischen Struktur leisten zu können.
- Effektiv und wertschätzend in interdisziplinären und interkulturellen Teams zusammenarbeiten und die Ergebnisse kommunizieren zu können
- Neue Themengebiete erschließen zu können
- Zur innovativen Lösung aktueller und zukünftiger Entwicklungsaufgaben der regionalen, weltweit agierenden Industrie wesentlich beitragen zu können

Wissenschaftlicher Wert, Berufsorientierung und persönliche Entwicklung

Die allgemeinen Ziele des Studiengangs leiten sich aus dem Hochschulgesetz des Landes Baden-Württemberg für anwendungsorientierte Hochschulen ab:

- Die Studierenden werden durch anwendungsbezogene Lehre und Forschung gezielt auf ihre berufliche Zukunft vorbereitet.
- Sie erwerben während des Studiums die erforderlichen fachlichen Kenntnisse, Fertigkeiten und Methoden.
- Lehrveranstaltungen wie Vorlesungen, Seminare, Übungen und Laborpraktika orientieren sich stark an den Anforderungen der industriellen Praxis.

Darüber hinaus werden die Studierenden dazu angeleitet, Eigenverantwortung zu übernehmen, sich aktiv zu engagieren und in Gruppen effektiv zusammenzuarbeiten.



Vermittlung spezifischer Fähigkeiten und Kenntnisse

Im Studiengang Intelligent Mechatronic Systems sollen die Studierenden befähigt werden:

- Methodisch und fachübergreifend bei der Lösung technischer Aufgaben vorgehen zu können.
- Komplexe technische Zusammenhänge mit mathematisch-technischen Grundlagen der Mechanik, Elektrotechnik und Informatik beschreiben, modellieren und simulieren und damit einen wesentlichen Beitrag bei der Entwicklung intelligenter mechatronischer Systeme, bestehend aus Sensorik, Aktorik, Informationsverarbeitung und der mechanischen Struktur leisten zu können.
- Effektiv und wertschätzend in interdisziplinären und interkulturellen Teams zusammenarbeiten und die Ergebnisse kommunizieren zu können

Sie lernen darüber hinaus, die Auswirkungen ihres Handelns kritisch zu reflektieren, ihre Verantwortung wahrzunehmen und sich auf lebenslanges Lernen einzustellen.

Die vermittelten Kompetenzen entsprechen dem Niveau 6 des Deutschen Qualifikationsrahmens und der Stufe 1 (Bachelor-Ebene) des Qualifikationsrahmens für Deutsche Hochschulabschlüsse.

Profil des Studiengangs Intelligent Mechatronic Systems

Die Lehrveranstaltungssprache des Studiengangs ist Englisch. Dies dient insbesondere dazu, Studierenden mit einer anderen Muttersprache als Deutsch den Zugang zu einem technischen Bachelorabschluss an der Hochschule Heilbronn zu ermöglichen. Darüber hinaus eröffnet es aber auch deutschen Studierenden die Möglichkeit, den Grundstein für eine internationale Karriere oder eine Laufbahn in einem international tätigen Unternehmen zu legen.

Die Absolventinnen und Absolventen des Studiengangs Intelligent Mechatronic Systems verfügen über eine fundierte, breit angelegte Ausbildung, die auf die Hochtechnologie ausgerichtet ist, die für den Industriestandort Deutschland essenziell ist. Sie erlernen ein bereichsübergreifendes, systemisches Denken, das sie in die Lage versetzt, komplexe technische Zusammenhänge zu analysieren, zu verstehen und zu gestalten. Zudem vermittelt der Studiengang grundlegende Methoden der künstlichen Intelligenz und des Industrial Internet of Things.

Das Studium setzt gezielt auf die Vermittlung eines breitgefächerten Kompetenzspektrums, um eine hohe berufliche Flexibilität und Einsatzmöglichkeiten in verschiedenen Fachrichtungen zu gewährleisten.

Ein besonderes Merkmal des Bachelorstudiengangs Intelligent Mechatronic Systems ist die enge Verzahnung von Theorie und Praxis. Die Studierenden erwerben praxisrelevante Kenntnisse und Einblicke in die industrielle Arbeitswelt durch:

- Ein praktisches Studiensemester,
- Die Studienarbeit/Projektarbeit,
- Zahlreiche Grundlagen- und Vertiefungslabore,
- Exkursionen, Messebesuche und die Teilnahme an Fachtagungen,
- Lehrveranstaltungen durch Fachkräfte aus der Industrie.
- Die Bachelor-Thesis in Zusammenarbeit mit Unternehmen.



Innovation, Besonderheiten und Abgrenzung zu anderen Studiengängen

Der interdisziplinäre Ansatz des Studiengangs orientiert sich an den Empfehlungen für Mechatronik-Studiengänge und hebt sich insbesondere durch eine intensive Auseinandersetzung mit der Entwicklungssystematik mechatronischer Systeme gemäß VDI 2206 ab. Die Vermittlung grundlegender Methoden der künstlichen Intelligenz und des Industrial Internet of Things sind Bestandteil der Ausbildung.

Der Studiengang richtet sich an englischsprachige Bewerber und die Lehrveranstaltungssprache ist Englisch. Die Studierenden absolvieren im ersten Jahr zwei deutschen Sprachmodule. Dies soll Sie im Weiteren dabei unterstützen, sich im deutschsprachigen Alltag zurechtzufinden und um sie für einen Arbeitsplatz in der regionalen Industrie zu befähigen.

Berufsperspektiven und Tätigkeitsfelder

Der erfolgreiche Abschluss des Bachelorstudiengangs Intelligent Mechatronic Systems qualifiziert sowohl für den direkten Berufseinstieg als auch für die Aufnahme eines wissenschaftlich vertiefenden Masterstudiums. Absolventinnen und Absolventen sind primär in ingenieurwissenschaftlichen Tätigkeitsfeldern sowie in der Systementwicklung mechatronischer Systeme einsetzbar. Aufgrund der breit angelegten Ausbildung sind IMS-Absolventinnen und -Absolventen auf dem Arbeitsmarkt besonders gefragt, da sie in der Systementwicklung eine zentrale Schnittstellenfunktion zwischen etablierten ingenieurwissenschaftlichen Methoden und modernen Technologien, wie beispielsweise dem Machine Learning, einnehmen können.

Internationale Ausrichtung und Auslandsaktivitäten

Die Industrie ist global vernetzt, und viele Unternehmen agieren international. Englisch ist die primäre Geschäftssprache großer Zulieferer und Hersteller, Entwicklungsaufträge werden weltweit verteilt – Software, Systemkomponenten und ganze Anlagen werden in Produktionsstätten im Ausland gefertigt.

Um die Studierenden bestmöglich auf diese Anforderungen vorzubereiten, legt der Studiengang Intelligent Mechatronic Systems großen Wert auf die internationale Vernetzung und bietet zahlreiche Möglichkeiten für Auslandsaufenthalte:

- Kooperationen mit internationalen Hochschulen, um Studierende für Austauschprogramme zu gewinnen.
- Unterstützung von Auslandspraktika zur Förderung interkultureller Kompetenz,
- Regelmäßige internationale Austauschprogramme, insbesondere mit Partnerhochschulen in Spanien, England, Frankreich, Rumänien sowie zunehmend in China und den USA.

Diese internationalen Erfahrungen stärken die beruflichen Perspektiven der Studierenden erheblich und bereiten sie optimal auf eine Karriere in der globalen Industrie vor.



Vertiefungsrichtungen

Studierende können sich im Rahmen der Vertiefungs- und Wahlfächer eine oder mehrere Vertiefungsrichtungen wählen, um sich zu spezialisieren und ihr eigenes Profil zu schärfen. Um eine Vertiefungsrichtung erfolgreich zu absolvieren, müssen Prüfungsleistungen im Umfang von mindestens 15 ECTS aus den Vertiefungsrichtungen zugeordneten Veranstaltungslisten bestanden werden.

Die Eintragung über eine erfolgreich absolvierte Vertiefungsrichtung erfolgt auf Antrag der Studierenden. Die erfolgreich absolvierten Vertiefungsrichtungen werden in diesem Fall explizit im Zeugnis ausgewiesen.

Es werden folgenden Vertiefungsrichtungen angeboten:

- Artificial Intelligence: Vertiefung im Bereich der Technologien der künstlichen Intelligenz
- Mechatronics: Vertiefung im Bereich der Mechatronik und Robotik
- Automotive: Vertiefung in der Anwendungsdomäne Automotive

Die Zuordnungen der Veranstaltungen zu den Vertiefungsrichtungen sind den folgenden Tabellen zu entnehmen.

Artificial Intelligence

Veranstaltung	Dozent	ECTS	VF/WF	Pflicht?
Neuronale	Wagner	5	VF & WF	Ja
Netze & Deep Learning				
ML Tools & Optimierung	Wagner	5	VF	Nein
Journal Club: Al in	Wagner/Maier	5	VF & WF	Nein
Engineering				

Mechatronics

Veranstaltung	Dozent	ECTS	VF/WF	Pflicht?
Digital Signal	Ott	5	VF & WF	Nein
Processing with				
Lab	01.11	_	\	A.1 '
Additive Fertigung	Gleiter	5	VF & WF	Nein
Nachhaltige Produktentwicklung	Schillo	5	VF & WF	Nein



Automotive

Veranstaltung	Dozent	ECTS	VF/WF	Pflicht?
Vehicle Technology	Koch- Gröber/v.Tardy- Tuch	5	VF	Ja
Antriebsstrang/Powertrain	Koch-Gröber	5	WF	Nein
Mehrkörpersimulation	Leimbach	5	WF	Nein
Verteilte Systeme im Kfz	Meroth	5	WF	Nein
Embedded Systems im Kfz	Zöllner	5	WF	Nein
Model-based Software Engineering	Tränkle	5	WF	Nein
Verbrennungsmotoren	Wittek	5	WF	Nein



Module und Veranstaltungen – Pflichtbereich

Overview of the modules and courses offered by the study program

Overview of the modules and coul	<u> </u>
Profile	Instructor-in-charge
Module Mathematics 1	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Course Mathematics 1	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Module Mathematics 2	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Course Mathematics 2	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Module Physics	Prof. Dr. rer. nat. Markus Scholle
Course Physics	Prof. Dr. rer. nat. Markus Scholle
Module Electrical Engineering and Electronics 1	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Course Electrical Engineering and Electronics 1	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Module Electrical Engineering and Electronics 2	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Course Electrical Engineering and Electronics 2	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Course Lab Electrical Engineering	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Module Programming 1	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Course Programming 1	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Module Programming 2	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Course Programming 2	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Module Engineering Mechanics 1	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Course Engineering Mechanics 1	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Module Engineering Mechanics 2 and 3	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Course Engineering Mechanics 2	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Course Engineering Mechanics 3	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Module Materials	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Course Materials: Plastics	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Course Materials: Metals	Prof. DrIng. Marc Wettlaufer
Module German Language and Academic Skills 1	M.Sc. Stefanie Petrick
Course German Language and Academic Skills 1	M.Sc. Stefanie Petrick
Module German Language and Academic Skills 2	M.Sc. Stefanie Petrick
Course German Language and Academic Skills 2	M.Sc. Stefanie Petrick
Module Signals and Systems	Prof. DrIng. Markus Bröcker
Course Signals and Systems	Prof. DrIng. Markus Bröcker
Module Control Systems	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Course Control Systems	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Module Metrology and Sensors	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Course Metrology	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Sensors	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Module Labs Control and Metrology	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Course Lab Control	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Course Lab Metrology	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Module Manufacturing Technologies	Prof. DrIng. DiplWirtIng. Arndt Birkert
Course Manufacturing Technologies	Prof. DrIng. DiplWirtIng. Arndt Birkert
Module Engineering Design	Prof. DrIng. Matthias Beck
Course Engineering Design	Prof. DrIng. Matthias Beck
Module Microcontroller and Software	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Engineering	
Course Microcontroller	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Course Software Engineering	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Module IIoT	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg
Course IIoT	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg
Module Data Science	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Course Data Science	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Course Lab Physics	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann



HOCHSCHULE HEILBRONN

	. HOCHSCHULE H
Module Introduction to AI	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Course Introduction to AI	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Module Reinforcement Learning	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Course Reinforcement Learning	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Module Computer Vision	Prof. Dr. rer. nat. Dieter Maier
Course Computer Vision	Prof. Dr. rer. nat. Dieter Maier
Module Project Lab	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Project Lab	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Seminar Project	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Seminar Project	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Internship	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Supervised Internship	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Course Colloquia accompanying the internship	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Module General Studies	Prof. DrIng. Dirk Ringhand
Course General Studies	Prof. DrIng. Dirk Ringhand
Module Elective 1	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Elective 1	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Elective 2	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Elective 2	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Elective 3	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Elective 3	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Elective 4	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Elective 4	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Elective 5	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Elective 5	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Elective 6	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Elective 6	Prof. DrIng. Peter Ott
Module Project Planning, Thesis and Colloquium	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Project Planning and Colloquium	Prof. DrIng. Peter Ott
Course Thesis	Prof. DrIng. Peter Ott



Module 609010 Mathematics 1

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	90
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609011 Mathematics 1

Course 609011 Mathematics 1	,
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Semester	1
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Mathematics 1
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	6
Workload – Contact hours	90
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	No mandatory prerequisites. Depending on previous knowledge, participation in the mathematics bridge course before starting the degree programme is recommended
Teaching and learning methods	Lecture with integrated excercise
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	The students train mathematical ways of thinking and working methods. They acquire knowledge of mathematical theorems and their possible applications
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students master arithmetic operations with numbers, vectors, matrices and functions
Personal competence: Social competence	Students learn to work in groups and solve mathematical problems as part of a team
Personal competence: Autonomy	Students are able to apply the specialist knowledge they have learnt and deepen their mathematical knowledge independently
Competence level according to the DQR	6
Course content	 Vector calculation Trigonometric functions Differential calculus Integral calculus Taylor series Complex numbers Matrices and determinants Eigenvalues and eigenvectors
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module G1 is part of the foundation course and is generally suitable for use in other Bachelor's degree programmes in the Faculty of Mechanics and Electronics. In accordance with the SPO, deviating examination achievements must be made up for when changing to another degree programme at the faculty. All preliminary examinations in the foundation degree programme must be completed by the time the Bachelor's preliminary examination certificate is issued.
Literature/Learning resources	- Weltner, "Mathematics for physicists and engineers" - James, "Modern engineering mathematics" - Salas, Hille, "Calculus"
	- Papula, "Mathematik für Ingenieure 1, 2, 3"
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan



Grading for a combined examination not applicable HOCHSCHULE HEILBRONN



Module 609020 Mathematics 2

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609021 Mathematics 2

Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Semester	2
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	1,7
	english Mathematics 2
Course title (English)	
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	40
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	No mandatory prerequisites, but the subject matter of "Mathematics 1" should be known
Teaching and learning methods	Lecture with integrated excercise
Subject-specific skills: Knowledge and	The students train mathematical ways of thinking
understanding (learning objectives)	and working methods. They acquire knowledge
	of mathematical theorems and their possible
	applications
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students master arithmetic operations with
	numbers and functions in one and several
	variables
Personal competence: Social competence	Students learn to work in groups and solve
	mathematical problems as part of a team
Personal competence: Autonomy	Students are able to apply the specialist
	knowledge they have learnt and deepen their
	mathematical knowledge independently
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Differential equations
	- Laplace Transformation
	- Functions with several variables
	- Multiple integrals
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module G2 is part of the foundation course and is
Curor opcomos	generally suitable for use in other Bachelor's
	degree programmes in the Faculty of Mechanics
	and Electronics. In accordance with the SPO,
	deviating examination achievements must be
	made up for when changing to another degree
	programme at the faculty. All preliminary
	examinations in the foundation degree
	programme must be completed by the time the
	Bachelor's preliminary examination certificate is
	issued.
Literature/Learning resources	- Weltner, "Mathematics for physicists and
Literature/Learning resources	engineers"
	- James, "Modern engineering mathematics"
	- Salas, Hille, "Calculus"
	- Papula, "Mathematik für Ingenieure 1, 2, 3"
Course echoduling	
Course scheduling Grading for a combined examination	According to the timetable in StarPlan not applicable
	THOLADORCADIE



Module 609030 Physics

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LKBK
Duration of the exam	90
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Markus Scholle
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609031 Physics

Course 609031 Physics	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Markus Scholle
Semester	1
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Physics
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Basic knowledge in mathematics equivalent to
Tooching and loarning methods	secondary education (high school level).
Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and	Lecture with integrated excercise The students understand the basic principles and
understanding (learning objectives)	the theorems based on them as well as their
	applicability
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply the recently
	acquired mathematical methods from module
	G1.1 to physical problems in accordance with the
	corresponding physical principles/theorems. They
	have strategies at their disposal to check the
Dersonal competence: Cocial competence	validity of their results.
Personal competence: Social competence	The students participate interactively in the development of the lecture content.
Personal competence: Autonomy	Students are able to solve problems without
Toronal composition, rationally	massive guidance by the professor.
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Kinematics of mass points and rigid bodies
	- Dynamics of mass points and rigid bodies
	- Constants of motion
	- Basic thermodynamics
	- Basic fluid dynamics
	- Variational Calculus
	- Free oscillations, undamped and damped
	- Enforced and coupled oscillations
Recommended complementary courses	Mathematics
Other specifics	Module G3 is part of the foundation course and is
	generally suitable for use in other Bachelor's
	degree programmes in the Faculty of Mechanics
	and Electronics. In accordance with the SPO,
	deviating examination achievements must be
	made up for when changing to another degree
	programme at the faculty. All preliminary
	examinations in the foundation degree
	programme must be completed by the time the Bachelor's preliminary examination certificate is
	issued.
Literature/Learning resources	- Alrasheed, Principles of Mechanics
Literature/Learning resources	- Schmidt, Technical Thermodynamics
	- Spurk & Aksel, Fluid Mechanics
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
Craamy for a combined chamination	ποι αργιιοασίο





Module 609040 Electrical Engineering and Electronics 1

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	90
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609041 Electrical Engineering and Electronics 1

Course 609041 Electrical Engineeri	0
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	1
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Electrical Engineering and Electronics 1
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Basic knowledge in mathematics and physics
	equivalent to secondary education (high school level).
Teaching and learning methods	Lecture with integrated excercise
Subject-specific skills: Knowledge and	Students can explain the basic concepts of
understanding (learning objectives)	electrical engineering. They can assign electrical
	engineering problems to the various sub-areas of
	electrical engineering. In particular, they are
	familiar with the concept of the field. They can
	draw electric and magnetic fields.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students apply basic methods for network
	analysis. They are familiar with handling
	equivalent circuit diagrams and design them for
	simple practical problems. They master selected
	techniques for illustrating and calculating
Personal competence: Social competence	electrical and magnetic fields Students work independently on practical
r ersonal competence. Social competence	problems.
	- They are able to divide tasks and cooperate in
	conducting electrical engineering experiments.
	- They act collegially and appropriately in
	laboratory settings.
Personal competence: Autonomy	-Students reflect on their abilities and knowledge
, , , , , ,	by independently solving exercises and tasks
	from lectures.
	- They foster a culture of commitment in the literal
	sense of the term "studere" (to strive).
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Basic quantities of electrical engineering
	- Direct current circuits
	- Simple methods for network calculation and
	analysis
	- Electric field and capacitor
	- Magnetic field and coil
December ded or control of the	- Applications of direct current technology
Recommended complementary courses	none
Other specifics	- Deviating examination requirements must be
	completed according to the Study and
	Examination Regulations (SPO) when
	transferring to another study program within the faculty.
	- All examination prerequisites for basic studies
	must be fulfilled before the Bachelor preliminary
	mast 25 families before the Bachelor premilinary



HOCK	ISCHIII	F HF	II RI	RONN

	examination certificate is issued.
	- Participation in the course 650552 Lab
	Electrical Engineering requires achieving at least
	a "sufficient" grade (4.0) in 650540 Electrical
	Engineering and Electronics.
Literature/Learning resources	- Online course via wiki.mexle.org
	- V Hacker, et al, "Electrical Engineering -
	Fundamentals":
	A great, compact textbook covering about the
	same range as this course
	- F T Ulaby, et al, "Circuit Analysis and Design"
	is a beautifully written and illustrated textbook
	with the same range of topics like this course.
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609050 Electrical Engineering and Electronics 2

<u> </u>	
Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	see course(s)
Duration of the exam	see course(s)
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609051 Electrical Engineering and Electronics 2

Course 609051 Electrical Engineeri	<u> </u>
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	2
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Electrical Engineering and Electronics 2
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours	30
Workload – Contact nours Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	
Type of examination	none LK
Duration of the exam	90
Obligation	mandatory subject
Obligation	manuatory subject
Prerequisites for participation	Basic knowledge of electrical engineering equivalent to the Electrical Engineering and Electronics 1 (650540).
Teaching and learning methods	Lecture with integrated excercise
Subject-specific skills: Knowledge and	- Students can explain the consequences of time-
understanding (learning objectives)	varying electrical quantities in electrical
	engineering problems.
	- They can identify key electronic components
	and characterize the function of selected
	electronic circuits.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	- Students utilize complex analysis to solve AC
	circuit problems.
	- They can create phasor diagrams as a
	graphical counterpart to complex analysis and
	establish the relationship between measured AC quantities and their complex representation.
	- Students can analyze and design selected
	simple electronic circuits.
Personal competence: Social competence	- Students work independently on practical
	problems.
	- They are able to divide tasks and cooperate in
	conducting electrical engineering experiments.
	- They act collegially and appropriately in
	laboratory settings.
Personal competence: Autonomy	-Students reflect on their abilities and knowledge
	by independently solving exercises and tasks
	from lectures.
	- They foster a culture of commitment in the literal
0	sense of the term "studere" (to strive).
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Switching operations in DC networks
	- Alternating current (AC)
	- Complex phasors - AC networks
	- Ac networks - Transformer
	- Introduction to electronics
	The State of the S
Recommended complementary courses	It is recommended to participate in the Lab
, , , , ,	Electrical Engineering (650552) alongside the
	lecture.
Other specifics	- Deviating examination requirements must be
	completed according to the Study and
	Examination Regulations (SPO) when



HOCHSCHULE H	IEILBR	1NC
--------------	---------------	-----

	TOURSURIEF F
	transferring to another study program within the
	faculty.
	- All examination prerequisites for basic studies
	must be fulfilled before the Bachelor preliminary
	examination certificate is issued.
Literature/Learning resources	- Online course via wiki.mexle.org
_	- V Hacker, et al, "Electrical Engineering -
	Fundamentals":
	A great, compact textbook covering about the
	same range as this course
	- F T Ulaby, et al, "Circuit Analysis and Design"
	is a beautifully written and illustrated textbook
	with the same range of topics like this course.
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Course 609052 Lab Electrical Engineering

Course 609052 Lab Electrical Engir	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	2
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	L/S
Language of instruction	english
Course title (English)	Lab Electrical Engineering
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	Includes hands-on experiments and preparation
Type of examination	SL
Duration of the exam	-
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	at least a "sufficient" grade (4.0) in Electrical Engineering and Electronics 1 (650540).
Tooching and loarning methods	Laboratory:
Teaching and learning methods	- Practical exercises
	- Practical exercises - Experiments
Subject-specific skills: Knowledge and	- Students can characterize the behavior of
understanding (learning objectives)	essential components.
directioning (learning objectives)	- They can demonstrate and explain the
	operation of fundamental electrical and electronic
	circuits.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	- Students construct simple electrical and
	electronic circuits.
	- They use instruments to measure and record
	electrical quantities.
	- They verify the functionality of their constructed
	circuits using these instruments.
Personal competence: Social competence	- Students effectively collaborate in small groups,
	working in a task-oriented manner.
	- They communicate their experimental results
	clearly to a technical audience.
	- They are aware of the hazards associated with
	electrical currents and act responsibly to ensure
	safety for themselves and their partners in a
	laboratory environment.
Personal competence: Autonomy	- Students independently plan and execute
	experiments, managing their time and tasks
Commente and level according to the DCD	effectively.
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Experiments in DC and AC engineering
	- Introduction to basic electronics
Decembered complementary severes	- Electrical drives
Recommended complementary courses	It is recommended to participate in the Electrical
	Engineering and Electronics 2 (650551) alongside the lecture.
Other specifics	- Deviating examination requirements must be
Other specifics	completed according to the Study and
	Examination Regulations (SPO) when
	transferring to another study program within the
	faculty.
	- All examination prerequisites for basic studies
	must be fulfilled before the Bachelor preliminary
	examination certificate is issued.
	- Participation in the course 650552 Lab
L	



iviodalitatidodoti otdatorigatig iritoliigotit iviodilationilo oyotettio	
	HOCHSCHULE HEILBRONN
	Electrical Engineering requires achieving at least
	a "sufficient" grade (4.0) in 650540 Electrical
	Engineering and Electronics.
Literature/Learning resources	- Online course via wiki.mexle.org
	- V Hacker, et al, "Electrical Engineering -
	Fundamentals":
	A great, compact textbook covering about the
	same range as this course
	- F T Ulaby, et al, "Circuit Analysis and Design"
	is a beautifully written and illustrated textbook
	with the same range of topics like this course.
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609060 Programming 1

Wiodalo Cocco i Togramming i	T
Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	90
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)
Course scheduling	see course(s)



Course 609061 Programming 1

Course 609001 Programming 1	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Semester	1
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/L
Language of instruction	english
Course title (English)	Programming 1
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Basic knowledge in mathematics and physics
	equivalent to secondary education (high school
	level).
Teaching and learning methods	Lecture with integrated excercise
Subject-specific skills: Knowledge and	Students understand the basic concepts of
understanding (learning objectives)	programming and they develop algorithmic
	thinking to solve problems using a programming
	language.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to break a problem into
	sub problems and define them in modules where
	they can reuse (functions). They can create a
	structure to solve the sub problems by defining
	variables and arrays, using loops and case
	distinctions.
Personal competence: Social competence	Students work independently on practical
	problems but for each problem, during the
	discussion and concept phase they exchange
	ideas with each other.
Personal competence: Autonomy	Students are given guidance but has to work on
	solving a problem on their own
Competence level according to the DQR	6
Course content	- History of programming
	- Overview of programming languages and their
	usage
	- Operations
	- Data types
	- Control structures
	- Loops
	- Functions, call by value
Pacammandad complementary courses	- Arrays
Recommended complementary courses Other specifics	none
Literature/Learning resources	none - Kernighan, Ritchie, The C Programming
Literature/Learning resources	Language, Prentice Hall, 1988
	- https://en.wikibooks.org/wiki/C Programming
	- Schellong, Moderne C-Programmierung,
	Springer Vieweg Verlag, 2014
	- Ernst, Schmidt, Beneken, Grundkurs
	Informatik**, Springer 2015
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
Crading for a combined examination	ποι αργιιοασίο





Module 609070 Programming 2

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609071 Programming 2

Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
2
Summer Semester
V/L
english
Programming 2
5
4
60
60
none
Module examination
see module
mandatory subject
none
Lecture with integrated exercises
To improve algorithmic thinking a set of data
structures and algorithms are introduced. Students also learn about concept of pointers and call by reference.
Students can apply the right data structure and
algorithm for a given set of problems to solve them
Students work independently on practical problems but for each problem, during the discussion and concept phase they exchange ideas with each other.
Students are given guidance but has to work on solving a problem on their own
6
 Recursion Pointers Strings Complex data types (e.g. structs in C language) Linked lists Sorting algorithms
none
none
will be announced within the lecture
According to the timetable in StarPlan not applicable



Module 609080 Engineering Mechanics 1

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	60
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609081 Engineering Mechanics 1

Course 609081 Engineering Mecha	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Semester	1
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Engineering Mechanics 1
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Basic knowledge in mathematics and physics
	equivalent to secondary education (high school
Tanahina and lagraina weatherd	level).
Teaching and learning methods	Lecture with integrated excercise
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	This course provides a comprehensive introduction to the fundamental principles of
understanding (learning objectives)	mechanics, focusing on the behavior of rigid
	bodies under various force systems. Students will
	learn to analyze and solve problems related to
	static equilibrium, internal forces, and friction.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Ability to construct and interpret free-body
Cabjest specific skills. Information retrieval skills	diagrams.
	Proficiency in applying equilibrium equations to
	solve for unknown forces and torques.
	Competence in analyzing internal forces in
	trusses and beams.
	Skill in determining the center of gravity, center of
	mass, and centroids for various bodies.
	Capability to calculate support reactions for
	different types of supports.
	Understanding and application of the principles of
	static and kinetic friction in practical scenarios.
Personal competence: Social competence	Students will enhance their ability to work
	effectively on exercises, communicate clearly.
	They will develop interpersonal skills that are
	essential for professional success, including
Daman al comprete de la faction	active listening, solving technical problems.
Personal competence: Autonomy	Ability to independently identify and solve
	engineering mechanics problems.
	Development of critical thinking and problem-
	solving skills to approach complex scenarios
	without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis
	and evaluation of mechanical systems. Initiative
	to seek out additional resources and knowledge
	to enhance understanding and proficiency in
	engineering mechanics.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Basic Concepts of mechanics (Force, Rigid Body,
	Free-Body Diagram,)
	Forces with a Common Point of Application
	General Systems of Forces, Equilibrium of a
	Rigid Body



	HOCHSCHULE H
	Center of Gravity, Center of Mass, Centroids
	Support Reactions
	Stress resultant of Trusses and Beams (Internal
	Forces)
	Static and Kinetic Friction
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Gross, D., Hauger, W., Schröder, J., Wall, W. A.,
	& Rajapakse, N. (2013). Engineering Mechanics
	1. Statics, Springer
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609090 Engineering Mechanics 2 and 3

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609091 Engineering Mechanics 2

Course 609091 Engineering Mecha	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Semester	2
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	englisch
Course title (English)	Engineering Mechanics 2
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and	Students will develop a comprehensive
understanding (learning objectives)	understanding of the fundamental principles of
	engineering mechanics. They will learn to
	analyze tension and compression in bars,
	comprehend the concept of stress and its types,
	and grasp the relationship between stress and
	strain through Hooke's Law. Additionally,
	students will be able to evaluate the bending
	behavior of beams and understand the critical
	aspects of buckling in bars.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students will learn to apply engineering
	mechanics principles to solve practical problems.
	They will develop skills in analyzing tension,
	compression, stress, strain, bending, and buckling. Through hands-on examples, students
	will bridge the gap between theory and practice,
	enhancing their problem-solving abilities and
	fostering continuous learning.
	lostering continuous learning.
Personal competence: Social competence	Students will enhance their ability to work
	effectively on excercizes, communicate clearly.
	They will develop interpersonal skills that are
	essential for professional success, including
	active listening, solving technical problems.
Personal competence: Autonomy	Ability to independently identify and solve
	engineering mechanics problems.
	Development of critical thinking and problem-
	solving skills to approach complex scenarios
	without direct supervision. Confidence in making
	informed decisions based on thorough analysis
	and evaluation of mechanical systems. Initiative
	to seek out additional resources and knowledge
	to enhance understanding and proficiency in
Competence level asserting to the DOD	engineering mechanics.
Competence level according to the DQR Course content	Tension and Compression in Bars
Course content	Stress
	Strain, Hooke's Law
	Bending of Beams
	Dorialing of Dourilo



0 0 0		
	HOCHSCHULE HI	FILBRONN
	Buckling of Bars	LILDRONN
Recommended complementary courses	none	
Other specifics	none	
Literature/Learning resources	Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder ,	
	Wolfgang A. Wall , Javier Bonet (2018),	
	Engineering Mechanics 2, Springer	
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan	
Grading for a combined examination	not applicable	



Course 609092 Engineering Mechanics 3

Semester 2 Trequency of a course offering Summer Semester V/Ü	Course 003032 Engineering Mecha	
Frequency of a course offering Type of course ViD Language of instruction Course title (English) Engineering Mechanics 3 ECTS credits 2,5 Semester weekly hours (SWS) 2 Workload – Contact hours Workload – Contact hours Workload – Independent study 30 Workload – independent study 30 Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Diration of the exam Obligation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Inform	Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Timo Hufnagel
Type of course Language of instruction Course title (English) Englisch Course title (English) Englisch ECTS credits 2,5 Semester weekly hours (SWS) 2 Workload – Contact hours 30 Workload – Independent study 30 Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam See module Module examination Duration of the exam See module Treaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Personal competence in the fundamental proficiency in engineering mechanics, solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Development of critical thinking and proficiency in engineering mechanics of Systems of Point Masse Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Systems of Point Masses		
Language of instruction Course scheduling Course		
Course title (English)		· -
ECTS credits Semester weekly hours (SWS) 2 Workload – Contact hours 30 Workload – Independent study 30 Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Personal competence in the competence of the competence in		
Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours Workload – Independent study 30 Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based not complex scenarios without direct		Engineering Mechanics 3
Workload – Contact hours 30 Workload – independent study 30 Specific notes on the workload none Type of examination Module examination Duration of the exam see module Obligation none Prerequisites for participation none Teaching and learning methods Lecture with integrated exercises Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students understand the fundamental principles of dynamics, including the kinetics and kinematics of particles and rigid bodies. They can apply leave a papply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problems owing skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics.	ECTS credits	
Workload – independent study Specific notes on the workload none	Semester weekly hours (SWS)	2
Specific notes on the workload none	Workload – Contact hours	30
Type of examination Duration of the exam Duration of the exam Dobigation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills shills and splp these concepts to dynamic problems. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. Students are capable of identifying and subject problems. Students are capable of professional success, includence in making information professional success, includence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical syste	Workload – independent study	30
Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific specifics Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific specifics Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific specifics Subject-specific spe	Specific notes on the workload	none
Description		Module examination
Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students understand the fundamental principles of dynamics, including the kinetics and kinematics of particles and rigid bodies. They can apply Newton's laws, explain energy and momentum conservation, and apply these concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific shills: Information retrieval skills Subject-specific shills: Information retrieval skills Students understand the fundamental principles of dynamics, including the kinetics and kinematics of systems. They can apply appropriate modelling mechanics and propriate modelling propriate modelling mechanics and propriate modelling propriate modelling informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Motion of a Point Mass Dynamics of Rigid Bodies (Newton	Duration of the exam	see module
Teaching and learning methods Lecture with integrated exercises Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students understand the fundamental principles of dynamics, including the kinetics and kinematics of particles and rigid bodies. They can apply Newton's laws, explain energy and momentum conservation, and apply these concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Dietmar Gross, Werner Hauger, Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling Course scheduling Course scheduling Dietmar Gross, Werner Hauger in Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics in StarPlan	Obligation	mandatory subject
Teaching and learning methods Lecture with integrated exercises Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students understand the fundamental principles of dynamics, including the kinetics and kinematics of particles and rigid bodies. They can apply Newton's laws, explain energy and momentum conservation, and apply these concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Dietmar Gross, Werner Hauger, Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling Course scheduling Course scheduling Dietmar Gross, Werner Hauger in Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics in StarPlan		
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific shills: Information retrieva	Prerequisites for participation	none
understanding (learning objectives) of dynamics, including the kinetics and kinematics of particles and rigid bodies. They can apply Newton's laws, explain energy and momentum conservation, and apply these concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problems. Development of critical thinking and problems. Development of critical thinking and problems without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses One Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling	Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
understanding (learning objectives) of dynamics, including the kinetics and kinematics of particles and rigid bodies. They can apply Newton's laws, explain energy and momentum conservation, and apply these concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problems. Development of critical thinking and problems. Development of critical thinking and problems without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses One Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling	Subject-specific skills: Knowledge and	Students understand the fundamental principles
kinematics of particles and rigid bodies. They can apply Newton's laws, explain energy and momentum conservation, and apply these concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills of the concepts to dynamic problems. Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on exercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics none Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject specific skills: Information retrieval skills Subject specific skills: Information retrieval skills Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Subject swill enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problem-solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling	,	
Concepts to dynamic problems. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are capable of identifying and analyzing dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpresonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics none Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling		
Subject-specific skills: Information retrieval skills dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govinique (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling		
dynamic problems. They can apply appropriate modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Inone Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
modelling methods to develop solutions. Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan	Subject-specific skills: Information retrieval skills	
Additionally, they are able to transfer theoretical knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling		
knowledge to practical applications and model planar dynamic systems. Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Personal competence: Social competence Students will enhance their ability to work effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
effectively on excercizes, communicate clearly. They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problems solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics none Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
They will develop interpersonal skills that are essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics none Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan	Personal competence: Social competence	
essential for professional success, including active listening, solving technical problems. Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problem-solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problems solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling		
Personal competence: Autonomy Ability to independently identify and solve engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problemsolving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses one Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
engineering mechanics problems. Development of critical thinking and problem- solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling	Daniel de la constant	
Development of critical thinking and problem- solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses onne Other specifics none Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling	Personal competence: Autonomy	
solving skills to approach complex scenarios without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses one Other specifics none Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
without direct supervision. Confidence in making informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics Interature/Learning resources Dietmar Gross, Werner Hauger, Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
informed decisions based on thorough analysis and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses one Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
and evaluation of mechanical systems. Initiative to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics Initiative to seek out additional resources of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
to seek out additional resources and knowledge to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler-Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses one Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
to enhance understanding and proficiency in engineering mechanics. Competence level according to the DQR 6 Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
engineering mechanics. Competence level according to the DQR Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Course content Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Course content Motion of a Point Mass Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan	Competence level according to the DOR	-
Dynamics of Systems of Point Masses Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses none Other specifics none Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		· ·
Dynamics of Rigid Bodies (Newton-Euler- Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics none Literature/Learning resources Dietmar Gross, Werner Hauger, Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan	Could contone	
Equations, Energy) Principles of Mechanics (Reduction to statics) Recommended complementary courses Other specifics Inone Literature/Learning resources Dietmar Gross, Werner Hauger, Jörg Schröder, Wolfgang A. Wall, Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Recommended complementary courses Other specifics Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Other specifics none Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Literature/Learning resources Dietmar Gross , Werner Hauger , Jörg Schröder , Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Wolfgang A. Wall , Sanjay Govindjee (2014), Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
Engineering Mechanics 3, Springer Course scheduling According to the timetable in StarPlan	Literature/Learning resources	
Course scheduling According to the timetable in StarPlan		
	On an artist Pro-	
	Course scheduling	According to the timetable in StarPlan



Grading for a combined examination not applicable HOCHSCHULE HEILBRONN



Module 609100 Materials

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	PK
Duration of the exam	90
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609101 Materials: Plastics

Course 609101 Materials: Plastics	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Semester	2
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Materials: Plastics
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	•Lecture
	•Group work
	•Exercises
	•Revision sessions, question and answer
	sessions
	•Exam preparation
Subject-specific skills: Knowledge and	The independent way in which students work
understanding (learning objectives)	allows them to acquire practical knowledge
	independently. This also includes relevant
Outries to a sife ability before attended to the	knowledge from related disciplines.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to evaluate and solve
	manufacturing problems in the context of material-related issues. This can be used to
	derive recommendations for action and
	specifications. Knowledge from related
	disciplines is structured and integrated.
Personal competence: Social competence	Students can independently identify and solve
	problems. This can be achieved, for example, by
	setting up case studies.
	Results and recommendations for action are
	presented to experts in the field. Solutions are
	implemented in a targeted, consistent and
	sustainable manner. Consistent further
	development of skills ensures a consistently high
	level of expertise that is always up to date.
Personal competence: Autonomy	The students are independently responsible for
	the planning, implementation and reflection of the
	knowledge they have learned together.
	Communication skills and interaction enable
	implementation and further development by
Competence level according to the DOD	reducing resistance.
Competence level according to the DQR Course content	6 Plastic Materials
Course content	- polymer reactions
	- structure of polymers
	- mechanical behaviour
	- applications
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Hellerich, W.; Harsch, G.; Haenle, S. Werkstoff-
Liter starto, Loan mig 1000 aroot	Führer Kunststoffe, Carl Hanser Verlag München
	Wien 2004, 9. Auflage
t.	, - J



	HOCHSCHULF	HEILBRONN
	Menges, G.; Haberstroh, E.; Michaeli, W.;	
	Schmachtenberg, E., Werkstoffkunde	
	Kunststoffe, Carl Hanser Verlag München Wien	
	2002, 5. Auflage	
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan	
Grading for a combined examination	Published in the first three weeks of lectures	



Course 609102 Materials: Metals

Course 609 102 Materials, Metals	1= -=
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Marc Wettlaufer
Semester	2
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Materials: Metals
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	•Lecture
	•Group work
	•Exercises
	•Revision sessions, question and answer
	sessions
	•Exam preparation
Subject-specific skills: Knowledge and	The independent way in which students work
understanding (learning objectives)	allows them to acquire practical knowledge
	independently. This also includes relevant
	knowledge from related disciplines.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to evaluate and solve
	manufacturing problems in the context of
	material-related issues. This can be used to
	derive recommendations for action and
	specifications. Knowledge from related
	disciplines is structured and integrated.
Personal competence: Social competence	Students can independently identify and solve
	problems. This can be achieved, for example, by
	setting up case studies.
	Results and recommendations for action are
	presented to experts in the field. Solutions are
	implemented in a targeted, consistent and
	sustainable manner. Consistent further
	development of skills ensures a consistently high
	level of expertise that is always up to date.
Personal competence: Autonomy	The students are independently responsible for
Personal competence: Autonomy	The students are independently responsible for the planning, implementation and reflection of the
	knowledge they have learned together.
	Communication skills and interaction enable
	implementation and further development by
	reducing resistance.
	reducing resistance.
Competence level according to the DQR	6
Course content	1.Metal parts
	2.Metal and Metallurgy
	3.Heat treatment
	4.Iron and non-ferrous metals
	5.Forming, plasticity
L	1 0/1 7



	6.Extraction and recycling 7.Non-metallic materials 8.Materials testing, failure analysis
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	 Läpple, V.: Werkstofftechnik Maschinenbau, Europa Lehrmittel, 2011 Bargel, HJ.; Schulze, G.: Werkstoffkunde, Springer Verlag, 2012 Hornbogen, E.; Eggeler, G.; Werner, E.: Werkstoffe, Springer Verlag, 2012 Weißbach, W.: Werkstoffkunde und Werkstoffprüfung, Vieweg Verlag, 2007 Bergmann, W.: Werkstofftechnik Teil 1 (Grundlagen), Teil 2 (Anwendung), Hanser Verlag 2008, 2009
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Published in the first three weeks of lectures



Module 609110 German Language and Academic Skills 1

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	PO
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	M.Sc. Stefanie Petrick
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609111 German Language and Academic Skills 1

Course 609111 German Language	
Instructor-in-charge	M.Sc. Stefanie Petrick
Semester	1
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/S
Language of instruction	english
Course title (English)	German Language and Academic Skills 1
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	90
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	partly lecture with exercises, partly language- learning colloquium
Subject-specific skills: Knowledge and	Academic Skills: The students understand the
understanding (learning objectives)	characteristics of scientific knowledge. They
	know the different kinds of plagiarism, the
	university regulations concerning plagiarism als
	against the background of Al tools. Finally, the
	students understand the benefits of time
	management and constructive group work and
	how this is also influenced by intercultural
	aspects.
	German Language: Can understand the main
	points when clear standard language is used and
	when dealing with familiar matters from work,
Cubicat aposific skiller Information retrieval skille	school, leisure, etc. The students can produce short examples of
Subject-specific skills: Information retrieval skills	typical student assignments on an engineering
	topic such as a technical documentation or a
	presentation and comply with the correponding
	formal requirements. They apply their knowledge
	on referencing in order to avoid plagiarism.
	on referencing in order to avoid plagialism.
	German Language: Can deal with most situations
	encountered when travelling in the language
	area. Can express him/herself simply and
	coherently on familiar topics and areas of
	personal interest.
Personal competence: Social competence	In small group tasks, the students discuss the
,	solutions with each other and decide on the best
	option. They divide the sub-tasks and present
	their outcome to the class. The students also
	learn how to give and react to feedback about
	their work.
Personal competence: Autonomy	The students reflect on their weekly routine and
	adapt it to the new demands of being a university
	student. They learn to manage their schedule, be
	more self-disciplined and comply with deadlines.
	They practise to present their opinion and their
	work results in an academic context.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Academic & Scientific Skills:



<u>HOCHSCHULE HEILBRONN</u>

	- Characteristics of science and the scientific method; plagiarism; role of AI - benefits and tools of time management; intercultural perspectives - learner types and learning advice - requirements of different types of assignments (technical documentation, presentation) - understanding and facilitating student group work
	Language Skills: - Written and oral knowledge of the German language at level B1, proven by a written examination (possibly with oral part), e.g. telc B1, Goethe Certificate B1, DSD I or equivalent
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	will be announced within the lecture
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Published in the first three weeks of lectures



Module 609120 German Language and Academic Skills 2

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	PO
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	M.Sc. Stefanie Petrick
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609121 German Language and Academic Skills 2

Course 609 12 i German Language	
Instructor-in-charge	M.Sc. Stefanie Petrick
Semester	2
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/S
Language of instruction	english
Course title (English)	German Language and Academic Skills 2
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	90
Specific notes on the workload	none Module exemination
Type of examination Duration of the exam	Module examination
	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	interactive self-evaluation and -reflection (ILIAS)Study progress meetinglanguage-learning colloquium
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	Academic Skills: Students can reflect on their progress in the first semester of studies. They compare their progress with their previous expectations and can identify reasons for changes and deviations. Students know important university stakeholders for student support.
	German Language: Can understand the main ideas of complex texts on concrete and abstract topics; also understands specialised discussions in his/her field of specialisation.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Academic Skills: Based on their self-reflection of the first study semester and using the feedback from the faculty staff, students can adapt their objectuves and time management for the second semester.
	German Language: Can communicate fluently and spontaneously enough to hold a normal conversation with a native speaker without much effort on either side. Can express him/herself clearly and in detail on a wide range of subjects, explain a viewpoint on a topical issue and give the advantages and disadvantages of various options.
Personal competence: Social competence	Students are able to discuss also problematic issues as well as give and receive feedback during the study progress meeting.
Personal competence: Autonomy	Students take responsibility for their study progress. They acknowledge the connection between planning and implementing their weekly activities and positive academic outcomes.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Self-Reflection about Academic Progress (Technical subjects and language learning), Culture Shock, knowledge about important HHN stakeholders, adaptation of personal goals and



	HOCHSCHULF H
	schedule
	time management, learning techniques
	Written and oral knowledge of the German
	language at level B2, proven by a written
	examination (possibly with oral part), e.g. telc B2,
	GoetheZertifikat B2, DSD II, TestDaF 3, DSH 1
	or equivalent
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	will be announced within the lecture
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Published in the first three weeks of lectures



Module 609210 Signals and Systems

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Markus Bröcker
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609211 Signals and Systems

Course 609211 Signals and System	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Markus Bröcker
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	L/E
Language of instruction	english
Course title (English)	Signals and Systems
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	40
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	• lecture with integrated practical programming exercises
	self-study: preparation and follow-up of the
	lecture, exercises and exam preparation
Subject-specific skills: Knowledge and	see course content description
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course content description
Personal competence: Social competence	see course content description
Personal competence: Autonomy	see course content description
Competence level according to the DQR	6
Course content	introduction to signals and systems
	Fourier analysis and Fourier transform
	mathematical modeling of dynamical systems
	(differential equation, transfer function, state-
	space model)
	test signals and system responses in the time
	domain
	domain • linearization of nonlinear systems
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform,
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform)
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems • methods of the frequency domain (frequency
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems • methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot)
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems • methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) • creating practical simulation projects in
	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems • methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot)
Recommended complementary courses	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems • methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) • creating practical simulation projects in
Other specifics	domain • linearization of nonlinear systems • methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) • types of dynamical systems • methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) • creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none
	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria.
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems -
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers.
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers. Princeton University Press.
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers. Princeton University Press. G.F. Franklin, J.D. Powell, A. Emami-Naeini.
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers. Princeton University Press. G.F. Franklin, J.D. Powell, A. Emami-Naeini. Feedback Control of Dynamic Systems. Pearson.
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers. Princeton University Press. G.F. Franklin, J.D. Powell, A. Emami-Naeini. Feedback Control of Dynamic Systems. Pearson. A.V. Oppenheim, A.S. Willsky, S.H. Nawab.
Other specifics Literature/Learning resources	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. M.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers. Princeton University Press. G.F. Franklin, J.D. Powell, A. Emami-Naeini. Feedback Control of Dynamic Systems. Pearson. A.V. Oppenheim, A.S. Willsky, S.H. Nawab. Signals and Systems. Prentice-Hall/Pearson.
Other specifics	domain Inearization of nonlinear systems methods of the s-domain (Laplace transform, inverse Laplace transform) types of dynamical systems methods of the frequency domain (frequency response, Nyquist plot, Bode plot) creating practical simulation projects in MATLAB/SIMULINK none none M.D. Adams. Signals and Systems. University of Victoria. K.J. Åström, R.M. Murray. Feedback Systems - An Introduction for Scientists and Engineers. Princeton University Press. G.F. Franklin, J.D. Powell, A. Emami-Naeini. Feedback Control of Dynamic Systems. Pearson. A.V. Oppenheim, A.S. Willsky, S.H. Nawab.



Module 609220 Control Systems

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609221 Control Systems

Course 609221 Control Systems	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Semester	4
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Control Systems
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	40
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	 Linear, continuous-time controllers: design, modeling and implementation Selection of controller types and controller parameterization based on system analyzes and system requirements Extensions of control loops based on system requirements Analyzes of control loops in time and frequency domains Design, modeling and implementation of discrete-time controllers
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students can apply analytical, graphical methods in combination with MATLAB Control System Toolbox or similar tools.
Personal competence: Social competence	Students can extend knowledge and methods by working in teams.
Personal competence: Autonomy	Students can apply knowledge and methods to develop and present solutions.
Competence level according to the DQR	6
Course content	- linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers - root locus, pole placement methods - automotive and robotics applications - application of MATLAB Control System Toolbox or similar tools
Recommended complementary courses	Parallel participation in H4.1 Lab Control is recommended.
Other specifics	none Frank Tränkle: Central Engineering
Literature/Learning resources	- Frank Tränkle: Control Engineering,



	HOCHSCHULE HOCHSCHULE	HEILBRONN
	- Jan Lunze: Regelungstechnik 1, Springer	
	Verlag, 2016	
	- Gerd Schulz, Klemens Graf: Regelungstechnik	
	1, De	
	Gruyter Studium, 2015	
	- Gerd Schulz, Klemens Graf: Regelungstechnik	
	2,	
	Oldenbourg Wissenschaftsverlag, 2013	
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan	
Grading for a combined examination	not applicable	



Module 609230 Metrology and Sensors

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	PO
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609231 Metrology

Course 609231 Metrology	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Metrology
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	20
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with exercises and assignments (in MATLAB)
Subject-specific skills: Knowledge and	Know and understand the basic principles of
understanding (learning objectives)	metrology
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to apply basic statistical
	methods in metrology
Personal competence: Social competence	Students should work on and deepen their
	knowledge and methods in learning groups
	outside the course
Personal competence: Autonomy	Students can independently and autonomously
	apply the knowledge and methods, develop and
Consector and level according to the DOD	present solutions
Competence level according to the DQR	6
	1 -
Course content	- Introduction into probability theory
	Introduction into probability theory Measures of a random variable
	Introduction into probability theoryMeasures of a random variableUniform, Gaussian and exponential distribution
	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics
	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation
	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis
	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization
	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers
	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution
Course content	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima
Course content Recommended complementary courses	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none
Course content Recommended complementary courses	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none -Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-1 DIN 1319-4 Keferstein, Claus P., Marxer, Michael, Bach, Carlo Fertigungsmesstechnik: Springer Vieweg
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none -Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-1 DIN 1319-4 Keferstein, Claus P., Marxer, Michael, Bach,
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none -Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-1 DIN 1319-4 Keferstein, Claus P., Marxer, Michael, Bach, Carlo Fertigungsmesstechnik: Springer Vieweg 2018 Wiesbaden Papula, Lothar Mathematik für Ingenieure und
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-1 DIN 1319-4 Keferstein, Claus P., Marxer, Michael, Bach, Carlo Fertigungsmesstechnik: Springer Vieweg 2018 Wiesbaden Papula, Lothar Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler Band 3: Springer
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-1 - DIN 1319-4 Keferstein, Claus P., Marxer, Michael, Bach, Carlo Fertigungsmesstechnik: Springer Vieweg 2018 Wiesbaden Papula, Lothar Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler Band 3: Springer Fachmedien Wiesbaden 2016 Wiesbaden
Recommended complementary courses Other specifics	 Introduction into probability theory Measures of a random variable Uniform, Gaussian and exponential distribution Introduction into statistics Error propagation Introduction into regression analysis Least square optimization Outliers Filtering by convolution Finding interpolated zero crossings and maxima none none Grundlagen der Messtechnik Teil 1-4: DIN 1319-1 DIN 1319-4 Keferstein, Claus P., Marxer, Michael, Bach, Carlo Fertigungsmesstechnik: Springer Vieweg 2018 Wiesbaden Papula, Lothar Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler Band 3: Springer



Course 609232 Sensors

Course 609232 Sensors	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Sensors
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	20
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	Know and understand the basic principles of sensor technology
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to select the most suitable
Casjoor opcome ordino. Information retrieval ordino	sensor for specific applications
Personal competence: Social competence	Students should work on and deepen their
	knowledge and methods in learning groups
	outside the course
Personal competence: Autonomy	Students can independently and autonomously
,	apply the knowledge and methods, develop and
	present solutions
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Basics of sensor technology
	- Temperature sensors
	- Force sensors
	- Displacement sensors
	- Sensors for fluids
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module H3 is part of the main study programme.
	The module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by those who
	have passed the Bachelor's preliminary
	examination/diploma preliminary examination at a
	university in the Federal Republic of Germany in the degree programme in which the Bachelor's
	Leyamination is to be taken or who have
	examination is to be taken or who have
	completed an examination that is recognised as
	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can
	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module
	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren"
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft und Technik"
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft und Technik" - Hesse, Schnell, "Sensoren für die Prozess- und
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft und Technik" - Hesse, Schnell, "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation"
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft und Technik" - Hesse, Schnell, "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" - Schaumburg, "Sensoren"
Literature/Learning resources	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft und Technik" - Hesse, Schnell, "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" - Schaumburg, "Sensoren" - Schiessle, "Industriesensorik"
Literature/Learning resources Course scheduling	completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary examinations and module examinations of the Bachelor's examination can also be taken if a maximum of four preliminary examinations or examinations are missing for the complete Bachelor's preliminary examination - Bernstein, "Messelektronik und Sensoren" - Hering, Schönfelder, "Sensoren in Wissenschaft und Technik" - Hesse, Schnell, "Sensoren für die Prozess- und Fabrikautomation" - Schaumburg, "Sensoren"



Grading for a combined examination Published in the first three weeks of lectures



Module 609240 Labs Control and Metrology

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	see course(s)
Duration of the exam	see course(s)
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609241 Lab Control

Course 609241 Lab Control	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Semester	4
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	L/S
Language of instruction	english
Course title (English)	Lab Control
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	20
Specific notes on the workload	none
Type of examination	SL
Duration of the exam	-
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	- Solving lab projects
	- Reporting lab project results
Subject-specific skills: Knowledge and	- design, modeling and implementation of linear,
understanding (learning objectives)	continous-time, feed-back controllers
and the state of t	- system analyzes and selection of controller
	types
	- controller parameterization based on system
	analyzes and system requirements
	- control loop extensions
	- analyzes of control loops in time and frequency
	domains
	- discrete-time controller design, modeling and implementation
Subject apositio skills: Information retrieval skills	Students can apply analytical, graphical methods
Subject-specific skills: Information retrieval skills	
	in combination with MATLAB Control System
	Toolbox, MATLAB/Simulink or similar tools.
	Student can apply best practices.
	L'Studonte dovolon colutione with complex
Personal competence: Social competence	'Students develop solutions with complex
Personal competence: Social competence	contents in team work an can define, implement
·	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams.
Personal competence: Social competence Personal competence: Autonomy	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by
·	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams.
·	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by
·	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an
Personal competence: Autonomy	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level.
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control,
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control,
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers - root locus, pole placement methods
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers - root locus, pole placement methods - automotive and robotics applications
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers - root locus, pole placement methods - automotive and robotics applications - application of MATLAB Control System
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR Course content	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers - root locus, pole placement methods - automotive and robotics applications - application of MATLAB Control System Toolbox, MATLAB/Simulink or similar tools
Personal competence: Autonomy Competence level according to the DQR	contents in team work an can define, implement and sustain interfaces to collaborating teams. 'Students can solve lab projects individually by themselves and present their results on an academics level. 6 - linear, continuous-time, feed-back controllers for linear, time-invariante, SISO systems - selection of controller types for different systems - stability and robustness of control loops - frequency-response-based controller design by symmetric optimum, gain optimum - control loop extensions: cascade control, disturbance compensation, feed-vorward control - differences equations, z-transform, discrete-time controllers - state-space controllers - root locus, pole placement methods - automotive and robotics applications - application of MATLAB Control System



	HOCHSCHULE HEILBRONN
Other specifics	none
Literature/Learning resources	- Frank Tränkle: Control Engineering,
	Manuskript, Hochschule Heilbronn, 2025
	- Jan Lunze: Regelungstechnik 1, Springer
	Verlag, 2016
	- Gerd Schulz, Klemens Graf: Regelungstechnik
	1, De
	Gruyter Studium, 2015
	- Gerd Schulz, Klemens Graf: Regelungstechnik
	2,
	Oldenbourg Wissenschaftsverlag, 2013
Course schoduling	According to the timetable in StarPlan
Course scheduling	<u> </u>
Grading for a combined examination	not applicable



Course 609242 Lab Metrology

Course 609242 Lab Metrology	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Semester	4
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	L/S
Language of instruction	english
Course title (English)	Lab Metrology
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	45
Specific notes on the workload	none
Type of examination	LL
Duration of the exam	-
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Passed examination for H3 Metrology and Sensors
Teaching and learning methods	Laboratory tests with evaluation and
	documentation
Subject-specific skills: Knowledge and	- Know and be able to use a selection of sensors
understanding (learning objectives)	- Be able to analyse measurements
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Be able to carry out and document
	measurements
Personal competence: Social competence	Have experience in teamwork in small groups to
	solve a technical problem
Personal competence: Autonomy	Be able to independently prepare, analyse and
	document a task
Competence level according to the DQR	6
Course content	- Temperature measurement
	- Strain gauges
	- Distance measurement
	- Telecentric optics
	- RADAR/LiDAR
	- Inertial sensors
	- Further experiments to choose from
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	will be announced within the lecture
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609250 Manufacturing Technologies

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LP
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. DiplWirtIng. Arndt Birkert
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609251 Manufacturing Technologies

Course 609251 Manufacturing Tecr	0
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. DiplWirtIng. Arndt Birkert
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Manufacturing Technologies
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	40
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and	The students understand the basics of and
understanding (learning objectives)	possibilities manufacturing technologies for metal
	components, used in machines and technical
	aggregates.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to identify the most
	appropriate manufacturing technology for a given
	part, which shall be produced. Furthermore, in
	case of a lack of knowledge, the students shall
	be able to do a internet research to compensate
	this lack.
Personal competence: Social competence	Students work independently on practical
	problems but for each problem, during the
	discussion and concept phase they exchange
	ideas with each other.
Personal competence: Autonomy	Students are able to apply the required technical
	competence on their own.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Basics and applications of a representative choice of
	- cutting manufacturing technologies
	- electrothermal erosive and laser manufacturing
	technologies
	- forming manufacturing technologies
	- generative manufacturing technologies
	- casting manufacturing technologies
	- joining manufacturing technologies
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Klocke, F., König, W.: Fertigungsverfahren Band
	1-5
	Birkert, A et al: Umformtechnische Herstellung
	komplexer Karosserieteile
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Published in the first three weeks of lectures



Module 609260 Engineering Design

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LKBK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Matthias Beck
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609261 Engineering Design

Course 609261 Engineering Design	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Matthias Beck
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Engineering Design
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	Students are familiar with technical drawings as a special form of communication between technicians in the form of images, signs and
	symbols. They can interpret the symbols and illustrations used and are able to create individual CAD parts and assemble them into complex assemblies and derive technical drawings.
	Students know the basic, standardized components (machine elements) of general mechanical and plant engineering. They are able to compare their application and technical properties and describe their characteristics.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students can create technical illustrations and add further information such as additional symbols and dimensions. The aim is to create a clear and error-free description. The basic product models created using CAD are used as digital twins in subsequent courses. Students will be able to select and calculate components and joining technology processes as part of the design process and design them using CAD.
Personal competence: Social competence	Students work in small groups on joint tasks.
Personal competence: Autonomy	- Students independently plan and execute
T ersonal competence. Autonomy	experiments, managing their time and tasks effectively.
Competence level according to the DQR	6
Course content	- The drawing in technology - Standardization - Projection types - Surfaces and hardness - Fits and tolerances - Basic functions of a CAD system - Sketching and modeling with the help of features - Detailing and drawing derivation of individual



Wodanianabaon otaalongang momgont woone	
	HOCHSCHULE HEILBE
	parts and assembly modeling - bill of materials
	 Fundamentals of design (design process, manufacturing processes) Non-detachable connections (welding, soldering, gluing) Detachable connections (bolts, pins, screws) Other machine elements (springs)
Recommended complementary courses	Mathematics, Physics, Engineering Mechanic
Other specifics	none
Literature/Learning resources	*Hoischen, H.; Fritz, A.: Technisches Zeichnen, 39. Auflage, Cornelsen- Verlag 2024 *Europa Lehrmittel: Tabellenbuch Maschinenbau, 1. Auflage, Verlag Europa-Lehrmittel 2023 *Schabacker, M.: SolidWorks für Einsteiger, Springer Vieweg Verlag, 6. Auflage 2023 *Vogel, H.: Konstruieren mit Solidworks, Hanser

Fachbuchverlag, 9. Auflage 2021

Vieweg Verlag, 6. Auflage 2020

Vieweg, 18. Auflage 2018

Verlag, 25. Auflage 2021

•Labisch, S.: Technisches Zeichnen, Springer

•Awiszus, B.: Grundlagen der Fertigungstechnik,

Gestaltung, Berechnung, Anwendung, Springer-

•Roloff/ Matek: Maschinenelemente - Normung, Berechnung, Gestaltung, Springer Vieweg

•Rieg, F.: Handbuch Konstruktion, Hanser

Published in the first three weeks of lectures

Fachbuchverlag, 2. Auflage 2018

According to the timetable in StarPlan

Hanser-Fachbuchverlag, 7. Auflage 2020
•Decker: Maschinenelemente - Funktion,
Gestaltung und Berechnung, HanserFachbuchverlag, 17. Auflage 2023
•Haberhauer, H.: Maschinenelemente -

Course scheduling

Grading for a combined examination



Module 609270 Microcontroller and Software Engineering

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	PO
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609271 Microcontroller

Course 609271 Microcontroller	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Microcontroller
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	at least a "sufficient" grade (4.0) in Electrical Engineering and Electronics 1 and 2 (650540 and 650550)
Teaching and learning methods	Laboratory practicals, independent preparation and follow-up for experiments, implementation of programming tasks, and preparation of experimental reports in teams, as well as coaching sessions.
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	Students understand the fundamental properties of microcontrollers and their peripherals and master the most important basic circuits associated with them.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to apply their knowledge within microcontroller systems
Personal competence: Social competence	Students are expected to consolidate and deepen their knowledge and methods in study groups outside of the classroom setting.
Personal competence: Autonomy	Students are able to independently and responsibly apply their knowledge and methods, develop solutions, and present them.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Students: - can perform basic measurements in digital technology to troubleshoot issues, - can implement digital technology tasks in a higher programming language, - can use serial interfaces (e.g., I2C, SPI, USART) in programs and diagnose errors (debugging), - have mastered the use of interrupts (e.g., for timing, ADC, etc.) in programs, - know how time grids, loops, and branches can be used to optimize microcontroller resources and are able to apply this knowledge, - are familiar with working with microcontroller datasheets.
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Sensor networks in theory and practice, A. Meroth und P. Sora. Online course via wiki.mexle.org
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan



Grading for a combined examination Published in the first three weeks of lectures



Course 609272 Software Engineering

Course 609272 Software Engineering	<u> </u>
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Software Engineering
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and	The students understand the basics of software
understanding (learning objectives)	engineering methodologies.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to apply their knowledge within
	software systems
Personal competence: Social competence	Students are expected to consolidate and
	deepen their knowledge and methods in study
	groups outside of the classroom setting.
Personal competence: Autonomy	Students are able to independently and
	responsibly apply their knowledge and methods,
	develop solutions, and present them.
Competence level according to the DQR	6
Course content	The course includes a selection of the following
	topics:
	- Software Development Processes
	- Unified Modeling Language (UML)
	- Design Patterns
	- Verification
D	- Version Control
Recommended complementary courses	none
LA ITROP ORGANIZACI	Inone
Other specifics	none
Literature/Learning resources	will be announced within the lecture



Module 609280 IIoT

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LA
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609281 IIoT

Course 003201 1101	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg
Semester	7
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	lloT
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated exercises
Subject-specific skills: Knowledge and	The students
understanding (learning objectives)	- are able to explain the different functional
	architectures.
	- are able to select or develop suitable
	communication properties for given requirements.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students know the various functional properties
	of comprehensive networked systems with
	different architectures and can select these for a
	system based on requirements
Personal competence: Social competence	Students should work on and deepen their
	knowledge and methods in learning groups
	outside the course.
Personal competence: Autonomy	Students can independently and autonomously
	apply the knowledge and methods, develop and
	present solutions.
Competence level according to the DQR	6
Course content	The course includes the following contents:
	- Industry 4.0
	- Architectures in networked systems:
	Client/Server, Publish/Subscribe, etc.
	- Services in automation technology (as a
	service)
	- OPC UA, MQTT, DDS, and further
	developments, e.g. in the direction of real-time
	(e.g. OPC UA over TSN)
	- Wireless (WLAN, Bluettoth, 5G,)
Pacammandad complementary courses	- Cloud connection, block chain, security
Recommended complementary courses Other specifies	none
Other specifics	none Poinbard Langmann: Vernetzte Systems für die
Literature/Learning resources	Reinhard Langmann: Vernetzte Systeme für die
Course echoduling	Industrie 4.0, Hanser Verlag.
Cruding for a combined examination	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Will be published in the first three weeks of
	lectures



Module 609290 Data Science

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	see course(s)
Duration of the exam	see course(s)
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609291 Data Science

Course 609291 Data Science	ID (D)
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Data Science
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	LK
Duration of the exam	60
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated (programming) exercises: - Presentation of theoretical content by the lecturer - Self-guided learning in small groups or individually - Practical programming tasks to deepen the content
Subject-specific skills: Knowledge and	- Group discussions and Q&A sessions Students acquire knowledge of the terminology
understanding (learning objectives)	and currently available solution approaches in the field of Data Science. They can categorize problems and their solution methods into relevant groups. Through various examples, students learn both the theoretical background and how to implement exemplary tasks. They distinguish between common (mathematical) methods for Data Science. Additionally, they understand the fundamental functioning of these methods and can explain how these techniques are conducted. Furthermore, students can conduct an explorative data analysis.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students learn and understand the fundamentals of Data Science, particularly the mathematical methods backing this field. They can evaluate various methods to determine whether their application is appropriate for a given problem. Additionally, they apply programming techniques and technologies that are currently standard in the industry. They are familiar with the typical process of data handling and analysis and know how to classify and select appropriate methods to develop specific solutions.
Personal competence: Social competence	Students will learn to understand and how to interact with different expert groups an stakeholders in Data Science. Students are able to solve technical challenges in the area of Data Science, both as an individual and in a team.



	HOCHSCHULE HEILBRONN
Personal competence: Autonomy	TOCHSCHOLE TELEBROWN
•	As part of the integrated exercises, students can
	reflect on their own knowledge level and align
	their learning processes accordingly.
	Students can independently and responsibly
	apply their knowledge and methods, develop
	solutions, and present them.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Introduction to Data Science:
	- Terms and Definitions
	- Introduction to stochastics
	- Introduction into Data Science with Python
	Stochastics in Python
	- Python libraries for stachastics
	- selected topics of stochastics, e.g. Random
	variables and distributions, expected value and
	variance, Gaussian normal distribution, key
	continuous distributions
	Explorative Data Analysis
	- Statistics and Data Visualization
	- Example use cases
	Machine Learning for Data Science, e.g.
	- k-Means methods
	- Statistical models and estimators
	- Dimension Reduction
	- Regression analysis
	- example use cases
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Hans-Otto Georgii. Stochastik. de Gruyter, 2015
	Joel Grus. Data Science from Scratch: First
	Principles with Python. O'Reilly, 2019
	Jake VanderPlas. Python Data Science
	Handbook. O'Reilly, 2016
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Course 609292 Lab Physics

Course 609292 Lab Physics	T
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Carsten Pargmann
Semester	3
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	L/S
Language of instruction	english
Course title (English)	Lab Physics
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	SL
Duration of the exam	60
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Passed examination for G3 Physics
Teaching and learning methods	practical training in the lab, independent pre and
	post preparation of the experiments, execution of
	the measurements and elaboration of the test
	reports in a team, coaching sessions
Subject-specific skills: Knowledge and	The students have the ability, to recognize and
understanding (learning objectives)	to understand the theoretical issues, which are
	neccessary for the experiment, from the physics
	lesson or in self-study. They have appropriate
	knowledge of measurement techniques, especially of different
	methods of error analysis and they know, how to
	value results with these methods.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The studens are able to transfer the theorectical
, , , , , , , , , , , , , , , , , , , ,	knowledge in the framework of practical
	experiments. They can structure and analyse the
	given physical tasks and are able to find
	solutions. Furthermore, the students can critically
	judge and value the results of the experiments by
	applying different methods of error analysis.
Personal competence: Social competence	The students prepare the lab experiments
	independently in small groups and execute the
	tasks in teamwork. During the execution of the
	experiments, they support each other for solving
	the different tasks and discuss appropriate
	measuring techniques. The students have the
	ability, to sensibly analyse the measured data, to commonly discuss and value the achieved results
	and finally to summarize the complete
	experiment in a scientific report. Furthermore, the
	together can present the results to experts and
	can argue the correctness of the results.
Personal competence: Autonomy	The students deepen physical contents by own
,,	practical investigations and by verification of
	theoretical issues by means of selected lab
	experiments. They are able to gather relevant
	informations, to value them and to interpret them
	in an independent manner. The students
	independently take the responsibility for the
	execution and reflection of the commonly
Competence level asserding to the DOD	achieved experiences.
Course content	6 Execution of lab experiments to collected topics of
Course content	Execution of lab experiments to selected topics of



HOCHSCHULE HEII	LBRONN
-----------------	--------

physics, such as mechanics, oscillations,
• • • • • • • • • • • • • • • • • • • •
electrodynamics, optics, thermodynamics, and
others. Independent prepartion of the
experiments including the theoretical issues in
self-study and/or out of the physics lessons.
Execution of the experiments in teamwork, critical
judgement of the results, analysis of the
measured data including error analysis, writing of
a scientific report and last not least presenting
the results to the lecturer.
none
none
Relevant literature on physics (see lecture
650531 physics)
Internship documents of the IFG (Institut für
mathematisch
naturwissenschaftliche Grundlagen)
 Walcher, "Praktikum der Physik",
Vieweg+Teubner
 Schenk, "Physikalisches Praktikum", Springer
Spektrum
Geschke, "Physikalisches Praktikum", Teubner
Eichler, Kronfeldt, Sahm, "Das neue
Physikalische
Grundpraktikum", Springer Spektrum
According to the timetable in StarPlan
not applicable



Module 609300 Introduction to Al

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LKBK
Duration of the exam	120
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609301 Introduction to AI

Course 609301 Introduction to Ai	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. rer. nat. Marco Wagner
Semester	4
Frequency of a course offering	Every Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Introduction to AI
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	65
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture with integrated (programming) exercises: - Presentation of theoretical content by the lecturer - Self-guided learning in small groups or individually - Practical programming tasks to deepen the content - Group discussions and Q&A sessions
	- Project work in small groups or individually
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives)	Students acquire knowledge of the terminology and currently available solution approaches in the field of Artificial Intelligence. They can categorize problems and their solution methods into relevant groups. Through various examples, students learn machine learning techniques and implement exemplary tasks. They distinguish between common branches of Al. Additionally, they understand the fundamental
	functioning of machine learning methods and can explain how these learning techniques are conducted. Furthermore, students can articulate the meaning of training, testing, and validation in the workflow.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students learn and understand the fundamentals of Artificial Intelligence, particularly machine learning. They can evaluate various methods to determine whether their application is appropriate for a given problem.
	Additionally, they apply programming techniques and technologies that are currently standard in the industry. They are familiar with the typical process of modern machine learning methods and know how to classify and select appropriate methods to develop specific solutions.
Personal competence: Social competence	Students work independently in teams or as individuals on selected topics and are able to make use of their newly gathered competencies in a written examination, a presentation, a written assignment or similar way.



Woddinandbach Stadiengang intelligent Wednat	-
Personal competence: Autonomy	HOCHSCHULE HEILBRO
r cradital competence. Autonomy	As part of the integrated exercises, students can reflect on their own knowledge level and align their learning processes accordingly. Students can independently and responsibly apply their knowledge and methods, develop solutions, and present them.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Introduction to Artificial Intelligence: - Terms and Definition - History of AI Selected topics of AI, e.g. - Knowledge-based Systems - Evolutionary Algorithms Selected topics of Machine Learning, e.g. - Using Python for ML and Data Science - Data in ML - Decision Trees & Random Forests - Clustering - Regression - Classification
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Grundkurs Künstliche Intelligenz: eine praxisorientierte Einführung / Wolfgang Ertel, Springer 2021 Maschinelles Lernen: Grundlagen und Algorithmen in Python / Jörg Frochte, Hanser 2021 Artificial intelligence: a modern approach / Stuart J. Russell and Peter Norvig, Pearson 2022 Hands-on machine learning with Scikit-Learn, Keras, and TensorFlow: concepts, tools, and techniques to build intelligent systems / Aurélien Géron, O'Reilly 2023
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Will be published in the first three weeks of lectures



Module 609310 Reinforcement Learning

nester
course(s)
course(s)
Dr. Ipek Saraç Heinz
course(s)
course(s)
course(s)
course(s)



Course 609311 Reinforcement Learning

Course 609311 Reinforcement Leai	
Instructor-in-charge	Prof. Dr. Ipek Saraç Heinz
Semester	6
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/Ü
Language of instruction	english
Course title (English)	Reinforcement Learning
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	60
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture and Laboratory
Subject-specific skills: Knowledge and	Students gain an understanding of reinforcement
understanding (learning objectives)	learning formulations, problems, and algorithms
	on a theoretical and practical level.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	After this course, students should be able to
	implement and apply deep reinforcement learning
	algorithms to new problems.
Personal competence: Social competence	Students work independently on practical
	problems but for each problem, during the
	discussion and concept phase they exchange
	ideas with each other.
Personal competence: Autonomy	Students work independently on practical
	problems but for each problem, during the
	discussion and concept phase they exchange
Commission of level occurry to the DOD	ideas with each other.
Competence level according to the DQR	I later to Deleter
Course content	- Introduction to Reinforcement Learning
	- Markov Decision Procosses (MDP)
	- Model-free Prediction
	- Model-free Control
	- Value Function Approximation
	- Policy Gradient Methods
	- Policy Gradient and Actor-Critic
December ded consider to the constant	- Q-Learning style Actor-Critic
Recommended complementary courses	Programming 1 and 2, Mathematics 1,2,3
Other specifics	none
Literature/Learning resources	- Reinforcement Learning, An Introduction,
	Sutton R.S, Barto A.G, Second Edition, ISBN:
	978-0-262-19398-6
	- A course in Reinforcement Learning, Bersekas
Course schoduling	Dimitri P., Second Edition, Athena Scientific 2025
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	Published in the first three weeks of lectures



Module 609320 Computer Vision

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LA
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. Dr. rer. nat. Dieter Maier
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609321 Computer Vision

Instructor-in-charge Prof. Dr. rer. nat. Dieter Maier Semester 6 6 Frequency of a course offering Summer Semester V/U Language of instruction english Course title (English) Computer Vision ECTS credits 5 Semester weekly hours (SWS) 4 Workload - Contact hours 60 Workload - Independent study 65 Specific notes on the workload 27.5 h Lecutre, 27.5 h Laboratory, 65h Se Sh Colliqium with Presentation Type of examination Module examination Module examination Duration of the exam see module Students should have detailed their know image processing to such an extent that the able to understand specific applications a independently implement these. Furtherm they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they to have knowledge of research topics in the superproaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students should be able to presentation Students should be able to realise image processing topics using the methods they to have knowledge of research topics in the superproaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students should be able to present the should plan and design the project task. Finally, should present the results they have achieve both their own objectives and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and t	
Frequency of a course offering	
Type of course Language of instruction Course title (English) ECTS credits Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours Workload – Contact hours Workload – independent study Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Sudents should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, is should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should plan and design the project task. Finally, is should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and those they have not. Desirable is	
Lánguage of instruction Course title (English) Computer Vision ECTS credits Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours 60 Workload – Contact hours 65 Specific notes on the workload Type of examination Module examination Module examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Treaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subjec	
Course title (English) Computer Vision	
ECTS credits Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours 60 Workload – Contact hours 60 Workload – Independent study Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Treaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Personal competence: Social competence Sudents are expected to work on image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have not. Desirable is to determine to reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content	
Semester weekly hours (SWS) 4 Workload — Contact hours 60	
Workload – Confact hours Workload – independent study Specific notes on the workload Z7,5 h Lecutre, 27,5 h Laboratory, 65h Se 5h Collqium with Presentation Module examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should have detailed their know image processing topics using the methods they learn. They should also be able to realise image processing topics using the methods they learn. They should also be able to realise image processing topics using the methods they learn. They should also be able to realise image processing topics using the methods they learn. They should proposed to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should proposed the project task. Finally, is should resent the results they have achieve both	
Specific notes on the workload	
Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Perequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Personal competence: Social competence Personal competence: Autonomy Personal competence: Autonomy Specific notes on the workload 27,5 h Lecutre, 27,5 h Laboratory, Sh Se Sh Collqlum with Presentation Module examination Module examination Module examination See module none Lecture and laboratory. Students should have detailed their know image processing to such an extent that the able to understand specific applications a independently implement these. Furthern they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they are to have knowledge of research topics in the formage processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Guerral Presentation of the body image features; sensor features; camera	
Type of examination Duration of the exam Duration of the exam Duration of the exam See module Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups, Firstly, they should plan and design the project task. Finally, is should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content Should present the results they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time.	
Duration of the exam	65h Selfstudy,
Prerequisites for participation	
Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students should have detailed their know image processing to such an extent that the able to understand specific applications a independently implement these. Furtherm they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they at the have knowledge of research topics in the firmage processing. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and tho proposed by the lecturer in advance. They should pursue achieve both their own objectives and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Gurse content	
Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students should have detailed their know image processing to such an extent that table to understand specific applications a independently implement these. Furtherm they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they a to have knowledge of research topics in the final of image processing. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, it should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specific time. Competence level according to the DQR Guirse content	
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students should have detailed their know image processing to such an extent that it able to understand specific applications a independently implement these. Furtherm they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they a to have knowledge of research topics in the of image processing. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, is should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not competence level according to the DQR Course content Students should have detailed their thable to understand specific applications and evaluate the one should be introduced to the scientific so that after completed in the specified time.	
image processing to such an extent that table to understand specific applications a independently implement these. Furtherm they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they a to have knowledge of research topics in they should be able to realise image processing. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, it should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and those they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content image features; sensor featurs; camera	
able to understand specific applications a independently implement these. Furtherm they should be introduced to the scientific so that after completing the course, they a to have knowledge of research topics in the fimage processing. Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods. Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve form of presentations to the teaching staff and fellow students. Personal competence: Autonomy In project groups, students should pursue achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and those they have anot. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content in they should be able to realise in the scientific so that after completed in the specified time.	
Subject-specific skills: Information retrieval skills Students should be able to realise image processing topics using the methods they learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, is should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content Students should be able to realise image processing topics using the methods they approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students approaches to solutions	ations and urthermore, cientific topics e, they are able
learnt. They should also be able to pursue approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Personal competence: Social competence Students are expected to work on image processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, they should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve the form of presentations to the teaching staff and fellow students. Personal competence: Autonomy In project groups, students should pursue achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content in approaches to solutions and evaluate the comparison to conventional methods Students are expected to work on image processing to processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, they should plan and design the project task. Finally, they should plan and design the project task. Finally, they should plan and design the project task. Finally, they should proper task. Finally, they should plan and design the project task. Finally, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should proper task. Finally, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should project task. Finally, they should project task. Finally, they should processing topics independently in small groups. Firstly, they should project task. Finally, they should project task. Finally, they should project task. Finally, they should project task. Finally	image
processing topics independently in small groups. Firstly, they should plan and design the project task. Finally, they should plan and design the project task. Finally, they should recognise problems in advance during implementation and work around the possible. Furthermore, they should present the results they have achieve form of presentations to the teaching staff and fellow students. Personal competence: Autonomy In project groups, students should pursue achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content image features; sensor featurs; camera	pursue new late these in lods
achieve both their own objectives and the proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the object they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR Course content Contractives and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the objectives and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the objective and tho proposed by the lecturer in advance. They should reflect on the objective and those they have achieved and those they have achieved and those they have not. Desirable is to determine the reasons whywhich task was or was not completed in the specified time. Competence level according to the DQR image features; sensor features; camera	in small project Finally, they ance round them if we achieved in
Course content image features; sensor featurs; camera	pursue and and those ne objectives ermine the
parameters, point operations, binarization models; local filters; object extraction; fea extraction; segmentation; classification	rization; color ion; feature ation
Recommended complementary courses mathematics 3; object orientated program project planing	orogramming;
Other specifics none	
Literature/Learning resources - "Digital Image Processing"; Bernd Jähne	d Jähne;



	HOCHSCHULE	HEILBRONN
	Springer 2005;	
	- "Digital Image Processing"; Burger and Burge,	
	- "LearningOpenCV3";	
	Kaehler&Bradski, oreilly2017, HSHN LIV E-Book	
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan	
Grading for a combined examination	Oral presentation on the project from the lab	
	Written report on the project from the laboratory	
	Practical demonstration of	
	the project in the laboratory	



Module 609330 Project Lab

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LA
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609331 Project Lab

Oddisc obsost i foject Lab	1
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	4
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	L/S
Language of instruction	english
Course title (English)	Project Lab
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	15
Workload – independent study	120
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Supervision in a lab project
Subject-specific skills: Knowledge and	Students get in depth knowledge through a
understanding (learning objectives)	practical lab project
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to complete a small, complex,
	practical project
Personal competence: Social competence	Students are able to communicate on a
	engineering level to their supervisor and other
	students
Personal competence: Autonomy	Students are able to complete a practical project.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Selected topics within Intelligent Mechatronic
	Systems
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	will be announced within the lecture
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609340 Seminar Project

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	LE
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609341 Seminar Project

Oddise 0000+1 Oeilillai i loject	1
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	6
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	L/S
Language of instruction	english
Course title (English)	Seminar Project
ECTS credits	7,5
Semester weekly hours (SWS)	1
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	160
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Supervised Project
Subject-specific skills: Knowledge and	Students get in depth knowledge throug a
understanding (learning objectives)	mechatronics project
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to complete a complex
	mechactonics project
Personal competence: Social competence	Students are able to communicate on a
	engineering level to their supervisor and other
	students
Personal competence: Autonomy	Students are able to complete a mechatronics
	project.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Selected topics within Intelligent Mechatronic
	Systems
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	will be announced within the lecture
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609350 Internship

module cocce milemp	
Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	see course(s)
Duration of the exam	see course(s)
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609351 Supervised Internship

Instructor-in-charge	
Every Semester Type of course Practical Placement Practica	
Type of course Language of instruction Course title (English) ECTS credits Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours Workload – independent study Specific notes on the workload Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Supervised Internship Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Language of instruction Course title (English) ECTS credits Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours Workload – independent study Specific notes on the workload Specific notes on the workload During the prescribed period of completion of full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination SA Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Course title (English) Supervised Internship	
ECTS credits Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours Workload – independent study Specific notes on the workload During the prescribed period of completion of full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Fersonal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Semester weekly hours (SWS) Workload – Contact hours Workload – independent study Specific notes on the workload During the prescribed period of completion of full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination SA Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Workload – Contact hours Workload – independent study Specific notes on the workload Specific notes on the workload During the prescribed period of completion of full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination SA Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Supervised Internship Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Workload – independent study Specific notes on the workload During the prescribed period of completion of full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination SA	
Specific notes on the workload During the prescribed period of completion of full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
full six months, public holidays and absences which the student is not responsible may be included. However, at least 100 days of attendance must be proven in any case Type of examination Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Supervised Internship Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Duration of the exam Obligation Prerequisites for participation Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Subject-specific skills: Information retrieval skills Personal competence: Social competence Students are able to compute a complex mechactonics project including gathering of relevant information Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Obligation mandatory subject Prerequisites for participation Basic studies completed Teaching and learning methods Supervised Internship Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Students get in depth knowledge through a internship Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Prerequisites for participation Teaching and learning methods Supervised Internship Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students get in depth knowledge through a internship Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Teaching and learning methods Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students get in depth knowledge through a internship Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Subject-specific skills: Knowledge and understanding (learning objectives) Subject-specific skills: Information retrieval skills Students get in depth knowledge through a internship Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
Subject-specific skills: Information retrieval skills Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information Students are able to complete a complex mechactonics project including gathering of relevant information	
mechactonics project including gathering of relevant information Personal competence: Social competence Students are able to communicate on a engineering level to their peers	
engineering level to their peers	
Personal competence: Autonomy Students are able to complete a mechatronic	
project in an industrial setting	3
Competence level according to the DQR 6	
Course content - Acquisition of concrete and relevant experies in the field of mechatronics and robotics - Carrying out professional qualification activity - Dealing with specific study-related tasks from the perspective of the training centre - Preparation of a detailed scientific internship report	ties n
Recommended complementary courses none	
Other specifics Before the start of the practical phase, written proof prepared by the training company must submitted to the internship coordinator. The certificate must contain the following informat - Detailed information on the training compan - Period (start and end) - Reference to the type of employment (internship) The proof - generally a contract - must be sig by both the company and the intern.	be ion: y
Literature/Learning resources Hering, H.; Hering, L.: Technische Berichte Verständlich gliedern, gut gestalten, überzeugend vortragen, 2015, Springer View	eg
Course scheduling Individual	
Grading for a combined examination not applicable	





Course 609352 Colloquia accompanying the internship

Course 009332 Colloquia accompai	<u>, , </u>
Instructor-in-charge	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Semester	5
Frequency of a course offering	Every Semester
Type of course	Seminar
Language of instruction	englisch
Course title (English)	Colloquia accompanying the internship
ECTS credits	4
Semester weekly hours (SWS)	1
Workload – Contact hours	15
Workload – independent study	85
Specific notes on the workload	none
Type of examination	SR
Duration of the exam	-
Obligation	mandatory subject
Congation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Completed practical semester
Teaching and learning methods	Presentations, homework, coaching sessions
	with the lecturer
Subject-specific skills: Knowledge and	Independent scientific work and presentation of
understanding (learning objectives)	results
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to gather information to create a presentation
Personal competence: Social competence	Students are able to communicate on a
·	engineering level to their peers
Personal competence: Autonomy	Students are able to create a presentation on a
, ,	technical topic on their own
Competence level according to the DQR	6
Course content	Pre-colloquium:
	- Definition of the training content
	- Teaching of "soft skills" for successful practical
	work
	- Communicating the legal and organisational
	conditions
	- Teaching the requirements for the practical
	semester
	Post-colloquium:
	- Evaluation of student experience reports
	- Discussion of the results with regard to further
	training
	- PowerPoint presentation
	'
Recommended complementary courses	none
Other specifics	none
Literature/Learning resources	- Hering, H.; Hering, L.; Technische Berichte
	Verständlich gliedern, gut gestalten,
	überzeugend vortragen. 2015, Springer
	Vieweg
	- Schiecke, D. et. al.: Microsoft PowerPoint 2010,
	2010, Microsoft Press
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
	1 1



Module 609360 General Studies

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	SR
Duration of the exam	-
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Dirk Ringhand
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	



Course 609361 General Studies

Oddisc 000001 Ochchar Otadics	I = 4 = 1
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Dirk Ringhand
Semester	6
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	V/S
Language of instruction	english
Course title (English)	General Studies
ECTS credits	2,5
Semester weekly hours (SWS)	2
Workload – Contact hours	30
Workload – independent study	30
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Congation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Lecture, case, studies, interactive elements,
	discussions on lecture topics
Subject-specific skills: Knowledge and	Students are able to identify sustainability
understanding (learning objectives)	strategies and the related stakeholders.
	The dimensions of sustainability, the global
	SDGs and indicators can be referred. Measures
	can be related to sustainablity strategies and
	compared.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students should be capable to consider different
	perspectives particularly from a non-technical
	position to evaluate the current status and
	measures for sustainable development
Personal competence: Social competence	Students are able to reflect on the cause-and-
	effect chain and consider ESG criteria related to
	engineering practice and their own work as well
	as their individual behavior.
Personal competence: Autonomy	-
Competence level according to the DQR	6
Course content	Engineering ethics as area of applied ethics, the
	concepts of sustainable development,
	assessment methods (TA/LCA), sustainability
	management in industry, stakeholder
	identification and materiality assessment
Recommended complementary courses	Technology Assessment
	(Technikfolgenabschätzung), Man and
	Technology (Technik und
	Mensch/Technikgeschichte)
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Van den Hoven, Jeroen; Vermaas, Pieter E.; van
	de Poel, Ibo: Handbook of Ethics, Values, and
	Technological Design, Springer Nature 2015,
	Grunwald, A.; Hillerbrandt, R.: Handbuch
	Technikethik, 2. Auflage Moellendorff, Darrel;
	Widdows, Heather (eds.): The Routledge
	Handbook of Global Ethics
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
_	



Module 609370 Elective 1

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	depends on selected Elective
Duration of the exam	depends on selected Elective
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course - Elective 1

Oddisc - Licotive i	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	4
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	depends on selected Elective
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Elective 1
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	depends on selected Elective
Workload – independent study	depends on selected Elective
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Depends on the selected Elective
Subject-specific skills: Knowledge and	Students have in-depth specialised knowledge in
understanding (learning objectives)	a subject area of their choice
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply eningineering
	methods in selected mechatronic topics, which
	they have chosen
Personal competence: Social competence	Students deepen their specialised knowledge
	and work responsibly in teams. They learn to
	present complex results and contexts to experts
	and to develop them further.
Personal competence: Autonomy	Students acquire the ability to independently
	assess and reflect on the results of technical
	investigations, calculations, designs and
	interpretations.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Depends on the selected Elective
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module is part of the main study programme. The
	module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by students who
	have passed the Bachelor's preliminary
	examination in the degree programme in which
	the Bachelor's examination is to be taken, at a
	university in the Federal Republic of Germany or who have completed an examination that is
	recognised as equivalent. Preliminary
	examinations and module examinations of the
	Bachelor's examination can also be taken if a
	maximum of four preliminary examinations or
	examination performances are missing for the
	complete Bachelor's preliminary examination
	(§24 General Part of the study and exam
	regulations).
Literature/Learning resources	Depends on the selected Elective
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
Cracing for a combined charmination	not applicable



Module 609380 Elective 2

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	depends on selected Elective
Duration of the exam	depends on selected Elective
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course - Elective 2

Oddisc Licotive Z	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	4
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	depends on selected Elective
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Elective 2
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	depends on selected Elective
Workload – independent study	depends on selected Elective
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Depends on the selected Elective
Subject-specific skills: Knowledge and	Students have in-depth specialised knowledge in
understanding (learning objectives)	a subject area of their choice
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply eningineering
	methods in selected mechatronic topics, which
	they have chosen
Personal competence: Social competence	Students deepen their specialised knowledge
	and work responsibly in teams. They learn to
	present complex results and contexts to experts
	and to develop them further.
Personal competence: Autonomy	Students acquire the ability to independently
	assess and reflect on the results of technical
	investigations, calculations, designs and
Commente and level according to the DOD	interpretations.
Competence level according to the DQR	Beauty de au the colored Floring
Course content	Depends on the selected Elective
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module is part of the main study programme. The module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by students who have passed the Bachelor's preliminary
	examination in the degree programme in which
	the Bachelor's examination is to be taken, at a
	university in the Federal Republic of Germany or
	who have completed an examination that is
	recognised as equivalent. Preliminary
	examinations and module examinations of the
	Bachelor's examination can also be taken if a
	maximum of four preliminary examinations or
	examination performances are missing for the
	complete Bachelor's preliminary examination
	(§24 General Part of the study and exam
	regulations).
Literature/Learning resources	Depends on the selected Elective
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609390 Elective 3

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	depends on selected Elective
Duration of the exam	depends on selected Elective
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course - Elective 3

Oddisc Licotive o	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	6
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	depends on selected Elective
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Elective 3
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	depends on selected Elective
Workload – independent study	depends on selected Elective
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Depends on the selected Elective
Subject-specific skills: Knowledge and	Students have in-depth specialised knowledge in
understanding (learning objectives)	a subject area of their choice
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply eningineering
	methods in selected mechatronic topics, which
	they have chosen
Personal competence: Social competence	Students deepen their specialised knowledge
	and work responsibly in teams. They learn to
	present complex results and contexts to experts
	and to develop them further.
Personal competence: Autonomy	Students acquire the ability to independently
	assess and reflect on the results of technical
	investigations, calculations, designs and
	interpretations.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Depends on the selected Elective
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module is part of the main study programme. The module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by students who have passed the Bachelor's preliminary
	examination in the degree programme in which
	the Bachelor's examination is to be taken, at a
	university in the Federal Republic of Germany or
	who have completed an examination that is
	recognised as equivalent. Preliminary
	examinations and module examinations of the
	Bachelor's examination can also be taken if a
	maximum of four preliminary examinations or
	examination performances are missing for the
	complete Bachelor's preliminary examination
	(§24 General Part of the study and exam
	regulations).
Literature/Learning resources	Depends on the selected Elective
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609400 Elective 4

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	depends on selected Elective
Duration of the exam	depends on selected Elective
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course - Elective 4

Oddisc - Licotive +	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	6
Frequency of a course offering	Summer Semester
Type of course	depends on selected Elective
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Elective 4
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	depends on selected Elective
Workload – independent study	depends on selected Elective
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Depends on the selected Elective
Subject-specific skills: Knowledge and	Students have in-depth specialised knowledge in
understanding (learning objectives)	a subject area of their choice
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply eningineering
	methods in selected mechatronic topics, which
	they have chosen
Personal competence: Social competence	Students deepen their specialised knowledge
	and work responsibly in teams. They learn to
	present complex results and contexts to experts
	and to develop them further.
Personal competence: Autonomy	Students acquire the ability to independently
	assess and reflect on the results of technical
	investigations, calculations, designs and
	interpretations.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Depends on the selected Elective
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module is part of the main study programme. The
	module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by students who
	have passed the Bachelor's preliminary
	examination in the degree programme in which
	the Bachelor's examination is to be taken, at a
	university in the Federal Republic of Germany or
	who have completed an examination that is recognised as equivalent. Preliminary
	examinations and module examinations of the
	Bachelor's examination can also be taken if a
	maximum of four preliminary examinations or
	examination performances are missing for the
	complete Bachelor's preliminary examination
	(§24 General Part of the study and exam
	regulations).
Literature/Learning resources	Depends on the selected Elective
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
	In In the second of



Module 609410 Elective 5

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	depends on selected Elective
Duration of the exam	depends on selected Elective
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course - Elective 5

Course - Liective 3	_
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	7
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	depends on selected Elective
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Elective 5
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	depends on selected Elective
Workload – independent study	depends on selected Elective
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Depends on the selected Elective
Subject-specific skills: Knowledge and	Students have in-depth specialised knowledge in
understanding (learning objectives)	a subject area of their choice
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply eningineering
	methods in selected mechatronic topics, which
	they have chosen
Personal competence: Social competence	Students deepen their specialised knowledge
	and work responsibly in teams. They learn to
	present complex results and contexts to experts
	and to develop them further.
Personal competence: Autonomy	Students acquire the ability to independently
	assess and reflect on the results of technical
	investigations, calculations, designs and
	interpretations.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Depends on the selected Elective
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module is part of the main study programme. The
	module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by students who
	have passed the Bachelor's preliminary
	examination in the degree programme in which
	the Bachelor's examination is to be taken, at a
	university in the Federal Republic of Germany or
	who have completed an examination that is
	recognised as equivalent. Preliminary
	examinations and module examinations of the
	Bachelor's examination can also be taken if a
	maximum of four preliminary examinations or
	examination performances are missing for the
	complete Bachelor's preliminary examination
	(§24 General Part of the study and exam
Literature/Learning recourses	regulations).
Literature/Learning resources	Depends on the selected Elective
Crading for a combined examination	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Module 609420 Elective 6

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	depends on selected Elective
Duration of the exam	depends on selected Elective
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course - Elective 6

Oddisc Licotive o	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	7
Frequency of a course offering	Winter Semester
Type of course	depends on selected Elective
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Elective 6
ECTS credits	5
Semester weekly hours (SWS)	4
Workload – Contact hours	depends on selected Elective
Workload – independent study	depends on selected Elective
Specific notes on the workload	none
Type of examination	Module examination
Duration of the exam	see module
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	none
Teaching and learning methods	Depends on the selected Elective
Subject-specific skills: Knowledge and	Students have in-depth specialised knowledge in
understanding (learning objectives)	a subject area of their choice
Subject-specific skills: Information retrieval skills	The students are able to apply eningineering
	methods in selected mechatronic topics, which
	they have chosen
Personal competence: Social competence	Students deepen their specialised knowledge
	and work responsibly in teams. They learn to
	present complex results and contexts to experts
	and to develop them further.
Personal competence: Autonomy	Students acquire the ability to independently
	assess and reflect on the results of technical
	investigations, calculations, designs and
	interpretations.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Depends on the selected Elective
Recommended complementary courses	none
Other specifics	Module is part of the main study programme. The
	module examinations of the Bachelor's
	examination can only be taken by students who
	have passed the Bachelor's preliminary
	examination in the degree programme in which
	the Bachelor's examination is to be taken, at a
	university in the Federal Republic of Germany or who have completed an examination that is
	recognised as equivalent. Preliminary
	examinations and module examinations of the
	Bachelor's examination can also be taken if a
	maximum of four preliminary examinations or
	examination performances are missing for the
	complete Bachelor's preliminary examination
	(§24 General Part of the study and exam
	regulations).
Literature/Learning resources	Depends on the selected Elective
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
<u> </u>	



Module 609430 Project Planning, Thesis and Colloquium

Module duration	1 Semester
Semester weekly hours (SWS)	see course(s)
Type of examination	see course(s)
Duration of the exam	see course(s)
ECTS credits	
Requirements for granting ECTS credits	see course(s)
Module coordinator	Prof. DrIng. Peter Ott
Teaching, learning, and assessment methods	see course(s)
Course content	see course(s)
Subject-specific skills: Knowledge and	see course(s)
understanding (learning objectives)	
Subject-specific skills: Information retrieval skills	see course(s)
Personal competence: Social competence	see course(s)
Personal competence: Autonomy	see course(s)
Competence level according to the DQR	see course(s)
Prerequisites for participation	see course(s)
Special features and applicability	see course(s)
Course scheduling	see course(s)
Grading for a combined examination	see course(s)



Course 609431 Project Planning and Colloquium

Course 609431 Project Planning an	
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	7
Frequency of a course offering	Every Semester
Type of course	Seminar
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Project Planning and Colloquium
ECTS credits	3
Semester weekly hours (SWS)	1
Workload – Contact hours	15
Workload – independent study	60
Specific notes on the workload	none
Type of examination	PA
Duration of the exam	-
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	Completed Thesis
Teaching and learning methods	Planning of a project, e.g. Thesis; Presentation of the Thesis
Subject-specific skills: Knowledge and	Students will be able to work methodically on
understanding (learning objectives)	specific development, design and calculation projects.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	Students are able to gather information to create a project plan and presentation
Personal competence: Social competence	Students are able to communicate on a
	engineering level to their supervisor and other students
Personal competence: Autonomy	Students are able to complete a planning project and presentation.
Competence level according to the DQR	6
Course content	All necessary preliminary work for project planning such - Creation of a time table - Research on the state of technology - Identifying the relevant literature - Search for aids such as commercially available semi-finished products, measuring instruments, programmes or external expertise - preparatory documentation on the solution tools and the basics of the specific technology
Recommended complementary courses	Thesis
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Depends on the selected Thesis topic
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable



Course 609432 Thesis

Course 003432 Triesis	IB (B) B (B)
Instructor-in-charge	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	7
Frequency of a course offering	Every Semester
Type of course	Thesis
Language of instruction	english/german
Course title (English)	Thesis
ECTS credits	12
Semester weekly hours (SWS)	-
Workload – Contact hours	-
Workload – independent study	-
Specific notes on the workload	none
Type of examination	PB
Duration of the exam	-
Obligation	mandatory subject
Obligation	mandatory subject
Prerequisites for participation	- Completion of basic studies compulsory - Module H5 - internship - mandatory completion
Teaching and learning methods	Supervised Project
Subject-specific skills: Knowledge and	At the end of the degree programme, students
understanding (learning objectives)	demonstrate that they are able to comprehensively deal with a complex scientific issue from the respective field of study using scientific methods.
Subject-specific skills: Information retrieval skills	In the Bachelor's thesis, students prove that they are able to work on a technical problem using scientific methods within a given period of time. The Bachelor's thesis is a constructive, experimental and/or theoretical piece of work that must be documented in writing.
Personal competence: Social competence	Students contribute to the solution of a problem on a scientific basis and present the results in a clearly structured treatise that can be understood by experts.
Personal competence: Autonomy	Students are required to familiarise themselves independently with a complex task from the subject area in a relatively short period of time. The thesis must be completed independently, using only sources that are to be specified.
Competence level according to the DQR	6
Course content	Selected topics within Intelligent Mechatronic Systems
Recommended complementary courses	Project Planning and Colloquium
Other specifics	none
Literature/Learning resources	Depends on the selected Thesis topic
Course scheduling	According to the timetable in StarPlan
Grading for a combined examination	not applicable
aag ioi a combinea oranimation	



Veranstaltungen – Vertiefungsfächer (Katalog VF)

Überblick über die Bachelor-Vertiefungsfächer

oberbilek aber die Baerleier Vertierangelaerier		
Modul / Veranstaltung	Verantwortlich	
Wahlfach Additive Fertigung	Prof. DrIng. Sebastian Schillo	
Wahlfach Ausgewählte Kapitel Electrical Drives	Prof. DrIng. Michael Kokes	
Wahlfach Bionik	DiplIng. Jens Gerdes	
Wahlfach Computational Fluid Dynamics (CFD)	Prof. DrIng. Jennifer Niessner	
1		
Wahlfach Computergrafik	Prof. DrIng. Ansgar Meroth	
Wahlfach Digital Signal Processing with Lab	Prof. DrIng. Peter Ott	
Wahlfach Digitaler Zwilling	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Elektronische Systeme	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer	
Wahlfach Finite Elemente Methode (FEM)	Prof. DrIng. Sebastian Rützel	
Wahlfach Handhabungs- und Montagetechnik	Prof. DiplIng. Andreas Hoch	
Wahlfach Industrieroboter	Prof. DiplIng. Andreas Hoch	
Wahlfach Integrierte Robotik mit Labor	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Journal Club: Al in Engineering	Prof. Dr. Marco Wagner	
Wahlfach Kinematik und Kinetik von Robotern	Prof. DiplIng. Andreas Hoch	
Wahlfach Kunststofftechnik	Prof. DrIng. Uwe Gleiter	
Wahlfach ML Tools & Optimierung	Prof. Dr. Marco Wagner	
Wahlfach Motion Control mit Labor	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Nachhaltige Produktentwicklung	Prof. DrIng. Sebastian Schillo	
Wahlfach Neuronale Netze & Deep Learning	Prof. Dr. Marco Wagner	
Wahlfach Optical Engineering with Lab /	Prof. DrIng. Peter Ott	
Technische Optik mit Labor		
Wahlfach Steuerungstechnik mit Labor	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg	
Wahlfach Vehicle Technology	Prof. DrIng. Hermann Koch-Gröber	
Wahlfach Vernetzte Maschinen	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Vertiefung OOP	Prof. DrIng. Torsten Heverhagen	



Wahlfach 999999 Additive Fertigung

vvanilach 999999 Additive Fertigung	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Schillo
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Sem
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch/englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Additive Manufacturing
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LE
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	-
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen und
,	Praxisprojekt
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden kennen verschiedene
(Lernziele)	Verfahren der additiven Fertigung
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können sich selbstständig in
3	neue Fragestellugnen einarbeiten und ein
	Produkt eigenständig fertigen und validieren
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden lernen ein komplexes Projekt
	im Team zu erarbeiten und die Aufgaben gerecht
	zu verteilen. Sie könnenwirkungsvoll im Team
	kommunizieren.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich selbstständig in
	neue Projektaufgabe einarbeiten und ein Produkt
	eigenständig fertigen und validieren
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Einführung in die additive Fertigung
	Topologieoptimierung und FEM
	Kunststoff 3D Druck
	Metall 3D Druck
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Gibson, I., Rosen, D. W., Stucker, B., &
·	Khorasani, M. (2021). Additive manufacturing
	technologies: 3D printing, rapid prototyping, and
	direct digital manufacturing (3rd ed.). Springer.
	Chua, C. K., & Leong, K. F. (2017). 3D printing
	and additive manufacturing: Principles and
	applications (5th ed.). World Scientific.
	Gebhardt, A., Kessler, J., & Thurn, L. (2019). 3D
	printing: Understanding additive manufacturing
	(2nd ed.). Hanser.
	Bandyopadhyay, A., & Bose, S. (2019). Additive
	manufacturing (2nd ed.). CRC Press.
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Ausgewählte Kapitel Electrical Drives

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Michael Kokes
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	SS
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	Speed and Position Control
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LM
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierter Übung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	siehe Modulbeschreibung
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	siehe Modulbeschreibung
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Modellierung und Regelverfahren (Drehzahl,
	Position) für starre und elastische Systeme.
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Terminerang im Standenplan	



Wahlfach 999999 Bionik

Walliacii 999999 Dioliik	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	DiplIng. Jens Gerdes
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Semester
Art der Veranstaltung	V/L
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Bionics
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung und Labor
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden erwerben Kenntnisse über die Fachbegriffe
	und die Grundlegenden Zusammenhänge der Bionik. Sie lernen
	Verfahren und Zusammenhänge aus der Biologie zu verstehen
	und in die Technik zu transferieren und zu bewerten.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind in der Lage Methoden der Bionik
	anzuwenden. Sie sind in der Lage die Funktionen und Abläufe von
	Biologischen System zu recherchieren.
	Konstruktionsmethoden
	können angewendet werden.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage
	Themenübergreifend mit
	Wissenschaftlern anderer wissenschaftlichen
	Disziplinen zu
	kommunizieren. Im Labor arbeiten sie in kleinen
	Teams an
	Projekten.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage Ergebnisse
	aus Recherchen
	in praktische Arbeiten umzusetzen und vor einem
	Publikum zu
10.707	Präsentieren.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	- Biologische Basis
	- Lokomotion
	- Beobachten und Beschreiben
	- Biologie der Sinne
	- Funktion und Design
	- Softe Robotik
	- "Biologische Verpackungen"
	- Design in der Natur
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	- Werner Nachtigall: Bionik Grundlagen und
	Beispiele für Ingenieure und
	Naturwissenschaftler; Springer Berlin Heidelberg
Coito 116 von 222	The second of th



	. HOCHSCHULE I	HEILBRONN
	2002 Berlin, Heidelberg Nachtigall, Werner	
	, Biologisches Design ISBN 978-3-540-27369-1	
	- Claus Mattheck, Design in der Natur	
Terminierung im Stundenplan	VL in splan, Labore nach Absprache	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Computational Fluid Dynamics (CFD) 1

vvanifach 999999 Computational Fil	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r) Semester	Prof. DrIng. Jennifer Niessner
Häufigkeit des Angebots	jährlich
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Computational fluid dynamics (CFD) 1
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	 Vorlesung mit Übungen und Präsentationen im Theorieteil Gemeinsame Übungen zu Präsenzzeiten zur Durchführung der Modellierung und Berechnung verschiedener Strömungsprobleme mit einem kommerziellen CFD-Code am Rechner
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Vorlesung mit Übungen und Präsentationen im Theorieteil Gemeinsame Übungen zu Präsenzzeiten und Hausaufgaben zur Durchführung der Modellierung und Berechnung verschiedener Strömungsprobleme mit einem kommerziellen CFD-Code am Rechner
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind in der Lage, sich in einer Voranalyse über das sinnvolle Setup eines CFD-Modells Gedanken zu machen, die Simulation durchzuführen, die Ergebnisse darzustellen und zu verifizieren und validieren.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage, selbständig und in Interaktion miteinander strömungsmechanisch sinnvolle CFD-Modelle aufzusetzen und zu bewerten.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage, sich die Werkzeuge zur Lösung einer komplexen Aufgabe selbst anzueignen
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	 Übersicht über das Anwendungsspektrum von CFD Erhaltungsgleichungen Turbulenz RANS und Turbulenzmodelle Diskretisierung in Raum und Zeit Numerische Lösung Fehleranalyse Postprocessing, Auswertung Anwendung auf praktische strömungstechnische Aufgabenstellungen des Maschinenbaus
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	IVIASCIIIITEITDAUS
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Anderson, J. D. jr.: Computational Fluid
	ı - Anucioun, J. D. Ji., Cumpuldliülidi Fiulu

Terminierung im Stundenplan Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung



manabaon otaalongang momgont woonatonio	Cycloric	
	HOCHSCHULE	HEILBRONI
	Dynamics, Mc Graw Hill International Editions,	1
	New York, 1995	
	Oertel, H. jr.; Laurien, E.: Numerische	
	Strömungsmechanik, Springer-Verlag, Berlin,	
	1995	
	Cebeci, T.; Shao, J. P.; Kafyeke, F.;	
	Laurendeau, E.: Computational Fluid Dynamics	
	for Engineers. Long Beach, California: Horizons	
	Publishing Inc, 2005	
	Ferziger, J. H.; Peric, M.: Computational	
	Methods for Fluid Dynamics. Berlin: Springer-	
	Verlag	
	Siemens: User Manuals, Methodology Guide,	
	Commands Guide, Tutorials	
nierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
	 	1



Wahlfach 999999 Computergrafik

Vvarinacii 999999 Computergrank	Duck Du Jan Angere Mangle
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Ansgar Meroth
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	V/Ü
Art der Veranstaltung	V/U
Lehrsprache Veranstaltungeneme (angliech)	Computer Craphics
Veranstaltungsname (englisch)	Computer Graphics
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	LIZDIZ
Prüfungsart	LKBK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden lernen die wissenschaftlichen
(Lernziele)	Grundlagen für die Umsetzung von
E 11	Computergrafik auf einem Bildschirm
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind in der Lage, sich aus einem Referenzhandbuch für ein komplexes Grafiksystem diejenigen Funktionen auszusuchen und zu erlernen, die sie für die
	Lösung einer Projektaufgabe aus der
	Computergrafik brauchen
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden arbeiten in Kleingruppen und stärken damit ihre Teamfähigkeit
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage, sich die Werkzeuge zur Lösung einer komplexen Aufgabe selbst anzueignen
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	 Anwendungen der Computergrafik Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen	Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526.
	Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0201848403.
	Shirley, P. (2021). Fundamentals of Computer Graphics (5th ed.). CRC Press. ISBN: 978-0367331487.



	HOCHSCHULE I	HEILBRONN
	Watt, A. (2000). 3D Computer Graphics (3rd ed.).	
	Addison-Wesley. ISBN: 978-0201398557.	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen	
	veröffentlicht	



Wahlfach 999999 Digital Signal Processing with Lab

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	SS,WS
Art der Veranstaltung	V/Ü/L
Lehrsprache	en en
Veranstaltungsname (englisch)	en
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	00
Prüfungsart	LP
Prüfungsdauer	LF
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
	Knowing and I had a retanding the hair or of digital
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Knowing and Understanding the baiscs of digital
(Lernziele)	signal Processing
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Applying basic method of digital signal processing
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich Fachwissen selbständig erschließen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	7
Lerninhalte	Content of Course
	Discrete time signals (Zeitdisdrekte Signale)
	Discrete Fourier transform (Diskrete Fourier-
	Transformation)
	Filtering (Filterung)
	Realization with MATLAB (Umsetzung mit
	MATLAB®)'
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	O'Shea, Peter, Sadik, Amin Z., Hussain, Zahir M.
	Digital Signal Processing: Springer Berlin
	Heidelberg 2011 Berlin, Heidelberg
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Digitaler Zwilling

varillacii 333333 Digitalei Zwilling	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Thomas Pospiech
Semester	4
Häufigkeit des Angebots	in jedem Semester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Digital Twin
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Vorkentnisse aus Informatik und
	Automatisierungstechnik
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungs- und
	Programmieraufgaben sowie Fallbeispielen aus
	der Praxis.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden können einen digitalen Zwilling
(Lernziele)	im industriellen Kontext
	(Maschinenbau/Mechatronik) definieren und
	hierbei die unterschiedliche Ausprägungsstufen
	formulieren (inkl. einer zeitlichen
	Aufwandsabschätzung). Sie können einen
	digitalen Zwilling von einem einfachen
	mechatronischen System selbstständig erstellen. Des Weiteren kennen Sie die Vorteile, die ein
	digitaler Zwilling (speziell im Bereich der Robotik)
	liefern kann. Sie wissen außerdem, wie eine
	virtuelle Inbetriebnahme abläuft und wo hierbei
	mögliche Grenzen vorhanden sind (auch im
	Kontext der Wirtschaftlichkeit).
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können ein CAD-Modell
T dormornpotoriz. Fortigheit, Wissensersormeisung	kinematisieren und durch virtuelle Antriebe
	beweglich machen. Des Weiteren können Sie die
	Ansteuerung des digitalen Zwilling von einem
	Industrie-PC vornehmen. Außerdem können sie
	mithilfe von virtuellen Sensoren zusätzliche
	Informationen eines mechatronischen System
	generieren. Sie besitzen die Fertigkeit eine
	virtuelle Inbetriebnahme durchzuführen und
	gleichzeitig die erzielten Ergebnisse mit der
	Realität zu vergleichen.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Grundbegriffe zum digitalen Zwilling von
	mechatronischen Funktionseinheiten.
	Kinematisieren von CAD-Modellen, IPC-/SPS-
	Ansteuerung des digitalen Zwillings über
	verschiedene Kommunikationssysteme (lokal und
	über das Internet), virtuelle Inbetriebnahme von
	mechatronischen Funktionseinheiten (z.B. auch
	Roboter).
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Schluse, M., Experimentierbare Digitale
Coito 122 von 222	



	HOCHSCHULE	HEILBRONN
	Zwillinge, ISBN 978-3-658-44445-7, 2024. Verl	
	A., Röck S., Scheifele C., Echtzeitsimulation in	
	der Produktionsautomatisierung, ISBN 978-3-	
	662-66217-5, 2024. Sabri S., Alexandridis K.,	
	Lee N., Digital Twin, ISBN 978-3-031-67777-9,	
	2024. Lv Z., Fersman E., Digital Twins: Basics	
	and Applications, ISBN978-3-031-11403-8, 2023	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Elektronische Systeme

Labraga et altra a sur a strategica (a)	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	SS,WS
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Electronic Systems
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Erfolgreiche Teilnahme an Microcontrollertechnik
	und Schaltungstechnik
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	integrierte Übungsaufgaben, Umsetzung von
	Schaltungen und Programmen im Labor,
	Anfertigung von Hausarbeiten und
	Ausarbeitungen, Vorträge von Industrieexperten
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden kennen weiterführende
(Lernziele)	Schaltungen und fortgeschrittene Konzepte der
	hardwarenahen Softwareentwicklung.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können komplexere
	elektronische und softwaretechnische Systeme
	zu erfassen und zu analysieren. Die
	Studierenden können diese Systeme in
	Einzelmodule gliedern und analysieren
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	siehe Modulbeschreibung
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Ausgewählte Kapitel des Hardware und Software
	Designs, sowie des Hardware Software Co-
	Designs (beispielsweise: Endstufen,
	Checksummen und Hashfunktionen)
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	https://splan.hs-heilbronn.de/



Wahlfach 999999 Finite Elemente Methode (FEM)

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Rützel
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Semster
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Finite element method (FEM)
Leistungspunkte (ECTS)	4
SWS Worklood Kontaktstunden	60
Workload – Kontaktstunden Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	00
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	- vvariipiliontiaon
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit Übungsbeispielen und
Leni-/Lenimethoden (Lennonnen)	Prüfungsvorbereitungsaufgaben.
	Selbststudium: Vor- und Nachbereitung der
	Vorlesung, Übungsaufgaben und begleitende
	Prüfungsvorbereitung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	siehe Modulbeschreibung
(Lernziele)	oiche Medulheechreibung
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	siehe Modulbeschreibung siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	6
Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte	5 Einführung in die Matrizenrechnung
	Grundgleichungen für elastische Kontinua Energiemethoden: Das Prinzip der virtuellen Arbeit Grundgleichungen der Finite Elemente Methode Diskretisierung Elementauswahl FEM-Netzgestaltung Symmetrieeigenschaften Steifigkeitseigenschaften von Elementen: Verschiebungsansatzfunktionen der Elemente Elementsteifigkeitsmatrix des Stabelements Elementsteifigkeitsmatrix des Balkenelements Elementsteifigkeitsmatrix des dreieckförmigen Membranelements Transformationen vom Lokal- ins Globalsystem Elementbibliothek Bildung der Gesamtstruktur: Stuktursteifigkeitsmatrix Berücksichtigung von Randbedingungen Deformationsberechnung Dehnungs- und Spannungsberechnung
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	ROUNDIGHTO
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	 Zienkiewicz, O.C.: The Finite Element Method, McGraw-Hill, 2000 Argyris, J.; Mlejnek, HP.: Die Methode der Finiten Elemente, Vieweg Verlag, 1999 Bathe, KJ.: Finite Element Procedures in Engineering Analysis, Prentice-Hall, 2007
Coito 126 von 222	Engineering / marysis, i formoe-fian, 2007



	HOCHSCHULE H	IEILBRONN
	Hughes, Th.: The Finite Element Method: Linear	
	Static and Dynamic Finite Element Analysis,	
	Prentice-Hall, 2000	
	Klein, B.: FEM – Grundlagen und Anwendungen	
	der Finite-Element-Methode im Maschinen- und	
	Fahrzeugbau, Springer Vieweg Verlag, 2015	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Handhabungs- und Montagetechnik

Labracian stalk in account worthlights (r)	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	0.5
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen im Labor
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden können
(Lernziele)	Einzelne Teilfunktionen von
	Handhabungsvorgängen unterscheiden und
	deren Sinnbilder skizzieren
	Handhabungsrelevante Werkstückmerkmale
	gliedern und beschreiben
	Ordnungszustände erkennen und bezeichnen
	Prinzipien zur Orientierungsänderung von
	Werkstücken beschreiben und konstruktiv
	umsetzen
	Speichereinrichtungen, Magazinarten und
	Entnahmeprinzipien bezeichnen, bewerten und
	skizzieren
	Mechanismen zur Teilevereinzelung beschreiben
	Funktionsträger für Linear- und Drehbewegungen
	sowie Einlegevorgänge benennen und deren
	Funktionsweise beschreiben
	Vorrichtungen zum Ordnen, Positionieren und
	Weitergeben analysieren und skizzieren
	Prinzipien der Schwingfördertechnik erläutern
	und Einsatzbeispiele benennen
	Funktionsweise von Schraubenzuführungen und
	Schraubautomaten erklären
	Prinzipien der kontinuierlichen
	Werkstückzuführung (z.B. Getränkeabfüllung)
	beschreiben
	Transfersysteme benennen und deren
F 11	Funktionsweise beschreiben und vergleichen
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können
	Bewegungsverhalten (Rollen, Gleiten, Verkanten,
	Kippen) von Werkstücken aus den Grundlagen
	der Technischen Mechanik heraus erschließen,
	berechnen und Anforderungen an Anlagenteile
	ableiten (z.B. Führungsspiel eines
	Fallschachtmagazins)
	Methoden zur handhabungsgerechten
	Werkstückgestaltung anwenden
	Auch komplexere Handhabungsvorgänge in
	Funktionsplänen darzustellen, variieren und
	optimieren
	Auf Basis der Werkstückgeometrie und
	Anforderungen der Teilentnahme Magazine



	HOCHSCHULE H
	entwerfen
	Mechanismen zur Teilevereinzelung skizzieren
	Mit Hilfe der Morphologischen Analyse
	Lösungsvarianten für Funktionselemente
	aufstellen, zu Lösungsvarianten verknüpfen und
	diese bewerten
	Kriterien einer montagegerechten
	Produktgestaltung aufstellen und an konkreten
	Beispielen anwenden
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage vor einer
·	größeren Gruppe Mechanismen zu beschreiben
	und zu diskutieren
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden übernehmen eigenständig die
	Verantwortung für die Vor- und Nachbereitung
	der Vorlesungsinhalte
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Handhabungsfunktionen nach VDI 2860
	Analyse von Werkstückmerkmalen
	Werkstückverhalten
	Handhabungsgerechte Werkstückgestaltung
	Funktionssymbole und -pläne nach VDI 2860
	Speichereinrichtungen
	Einrichtungen zum Sortieren, Zuteilen,
	Verzweigen und Zusammenführen
	Einrichtungen zum Bewegen von Werkstücken
	Ordnen
	Schwingfördertechnik
	Schraubautomaten
	Kontinuierliche Werkstückzuführung
	Auswahlsystematik von Funktionträgern
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	/ taomamoyotomatik von i amtionitagom
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	TREPORTORISTIC HONOTOTITION
Loiotangonaonwolo boi kombinionoi i Talang	



Wahlfach 999999 Industrieroboter

vvanitach 999999 industrieroboter	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Semester	4
Häufigkeit des Angebots	149
Art der Veranstaltung	V/L
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Industrial Robots
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	Mandada Wife and
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	Pflichtfach
Verpflichtung	Pilichtiach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Verlegungsteil der die Crundlegen Methoden
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesungsteil der die Grundlagen, Methoden und theoretischen Hintergründe für die Arbeit mit Industrierobotern vermittelt und einem Laborteil bei dem diese durch eigenes Handeln erfahrbar gemacht werden.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden beherrschen die genannten Inhalte und können diese mit den Kenntnissen aus den Grundlagenfächern
	verknüpfen und begründen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind der Lage mit Industrierobotern sicher umzugehen und typische Anwendungen zu programmieren. Diese Kompetenz basiert auf der Kenntniss der theoretischen Grundlagen und der Fähigkeit Laboranweisungen und herstellerspezifische Anleitungen zu verstehen und verantwortungsbewusst anzuwenden
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage sich in Kleingruppen zu organisieren, sich Wissen und Fähigkeiten gemeinsam zu erschließen und diese zu teilen.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden erschließen sich selbständig Informationen aus unterschiedlichen Quellen und nutzen diese bei der Lösung von Aufgaben. Sie können diese Ergebnisse im Kurs präsentieren und argumentativ vertreten.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Sicherer Umgang mit Industrierobotern/Laborordnung • Betriebsarten Industrieroboter • Koordinatensysteme (KS: Robroot, World, Base, Flange, Tool) • Handverfahren in den KS mittels Programmierhandgerät (Tasten und Space Mouse)



	HOCHSCHULE I	IFII BRONN
	Bedeutung und Ablauf der Justierung eines	ILILDROWN
	Roboters	
	Einfluss und Eingabemöglichkeiten von	
	Lastdaten	
	Methoden zur Vermessung bzw. der Eingabe	
	von Tool- und	
	Base-Koordinatensystemen	
	Bewegungsbefehle und Ihre Verwendung (PTP,	
	Linear,	
	Circular, Spline)	
	Singuläre Stellungen und Ihre Bedeutung bei	
	Bahnbewegungen	
	Optimierung von Bahnbewegungen	
	(Verschleifen,	
	Orientierungsführung)	
	• Logische Funktionen und Nutzung von Ein- und	
	Ausgängen	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen		
Sonstige Besonderheiten		
Literatur/Lernquellen	W. Weber und H. Koch, Industrieroboter –	
	Methoden der Steuerung und Regelung, 5. Aufl.,	
	Berlin, Deutschland: Springer Vieweg, 2022.	
	Mitaubiahi Flastria Composition DT ToolDay 2 Dra	
	Mitsubishi Electric Corporation, RT ToolBox3 Pro	
	MELFA-Works Function Instruction Manual,	
	Tokyo, Japan: Mitsubishi Electric, 2018.	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Integrierte Robotik mit Labor

k mit Labor
Prof. DrIng. Thomas Pospiech
4
in jedem Semester
V/Ü
deutsch
Integrated Robotics with laboratory
5
4
60
65
Module wife up a
Modulprüfung
Pflichtfach
Vorkentnisse aus Motion Control mit Labor
Vorlesung mit integrierten Übungs- und Programmieraufgaben im Labor sowie Fallbeispielen aus der Praxis.
Die Studierenden besitzen ein Verständnis für die Funktionsweise, Programmierung und Inbetriebnahme von gekoppelten bzw. synchronisierten Servosystemen im industriellen Kontext. Sie können verschiedene Robotersysteme gegenüberstellen und das passende System in Abhängigkeit des Anwendungsfalls auswählen. Die Studierenden wissen außerdem wie sich Robotersysteme in ein Maschinenkonzept integrieren lassen, sodass sich synchrone Bewegungen realisieren lassen. Die Studierenden können einfache Anwendungsfälle für integrierte Robotersysteme selbständig projektieren und mithilfe von speicherprogrammierbaren Steuerungen oder Industrie-PCs umsetzen. Dazu gehören der sichere Umgang mit seriellen und parallelen Kinematiken, der Programmierung von Transformationen sowie die Planung und Umsetzung einer Trajektorie. Sie können außerdem die Funktionen selbstständig
verifizieren und ggf. Optimierungen durchführen.
6
Grundbegriffe und Funktionseinheiten von Robotersystemen, Transformationen von Roboterkinematiken, Spline-Interpolationen und Planung von Trajektorien, Realisierung und Verifikation von einfachen Anwendungsbeispielen mithilfe von digitalen Zwillingen.
Wolfgang Weber, Industrieroboter, 5., neu bearbeitete Auflage, ISBN 978-3-446-46869-6, Jahr 2022 Frigeni, F.: Industrial Robotics Control; DOI https://doi.org/10.1007/978-1-4842-8989-1; 2022 Mareczek, J.;Grundlagen der Roboter-Manipulatoren – Band 1, Springer



	HOCHSCHULE I	HEILBRONN
	Vieweg Berlin, Heidelberg, DOI	
	https://doi.org/10.1007/978-3-662-52759-7,2020	
	Mareczek, J.; Grundlagen der Roboter-	
	Manipulatoren – Band 2, Springer Vieweg Berlin,	
	Heidelberg, DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-	
	662-59561-9, 2020	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Journal Club: Al in Engineering

Wahlfach 999999 Journal Club: Al ii	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Marco Wagner
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	1.110
Art der Veranstaltung	V/S
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Journal Club: Al in Engineering
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LP
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	Vorkentnisse aus den Lehrveranstaltungen: - Einführung in die KI - Data Science - Neuronale Netze & Deep Learning
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Einzelne Studierende wählen aus einer Liste
	aktueller,
	wissenschaftlicher Publikationen eine aus, die sie
	als Experte /
	Expertin detailliert verstehen und präsentieren. Alle anderen
	Studierenden lesen die Veröffentlichung
	ebenfalls, um im
	Anschluss an die Präsentation Verständnisfragen
	erörtern zu
	können, die Publikation und die verwendeten
	Methoden kritisch
	zu würdigen sowie den Einfluss der Publikation
	auf das KI-Umfeld diskutieren zu können.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Studierende erlernen aktuelle KI-Konzepte und
(Lernziele)	Anwendungen aus der Forschung anhand von
()	aktuellen Publikationen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Studierenden können selbstständig
The second of th	wissenschaftliche
	Publikationen aus dem KI-Bereich recherchieren
	und sich
	gezielt Inhalte daraus erarbeiten. Durch die
	Präsentationen und Diskussionen lernen sie
	komplexe, technische Inhalte zu
	kommunizieren und strukturieren sowie in der
	Gruppe kritisch zu würdigen und im größeren
	Kontext einzuordnen
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Studierende erlernen das kritische HInterfragen
	sowie den Umgang im Rahmen des
	wissenschaftlichen Diskurses miteinander.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Publikationen aus dem KI-Bereich recherchieren
	und sich
	gezielt Inhalte daraus erarbeiten.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Aktuelle Themen aus dem Gebiet der
	Künstlichen Intelligenz in der Technik
Empfoblupa filir boaloltondo \/ot-lt	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	Worden in day Voyenstelle was held and to the
	Werden in der Veranstaltung bekannt gegeben. https://splan.hs-heilbronn.de/



Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung



Wahlfach 999999 Kinematik und Kinetik von Robotern

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Semester	- Tor. Dipiirig. Aridreas Floori
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Kinematiks and Kinetics of Robots
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungsaufgaben
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Mathematische Grundlagen Rotationsmatrizen
	und Homogene Matrizen
	EulerwinkelKoordinatensysteme nach Denavit-
	Hartenberg Homogene Matrizen nach Denavit-
	Hartenberg Vorwärtstransformation
	Rückwärtstransformation Entkoppelte
	Handachsen Jacobimatrix Singularitäten
	Bewegungsarten und Interpolation PTP- und CP
	Überschleifen Splineinterpolation PTP und CP
	Einführung Newton-Euler-Verfahren Einführung
	Robotik mit MATLAB
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Weber, W.: Industrieroboter, Hanser, München,
	3. Auflage, 2017
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	
	1



Wahlfach 999999 Kunststofftechnik

Tabassas (all assassas (astillates))	Dot Do Local Color
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	Wintersemester und Sommersemester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Plastics engineering
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen; Klausur
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Kunststoffe:
(Lernziele)	- Herstellverfahren
(Loniziolo)	- Verarbeitungsverfahren
	- Chemische, thermische und mechanische
	Eigenschaften
	- Dimensionierung von Kunststoffbauteilen,
	Schnapphaken, Schraubverbindungen
	- Klebstoffe und deren Anwendung
	- Kunststoffadditive
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden erwerben grundlegende
T do monipotenzi i oragnosi, moconicorco meloding	Kompetenzen in der Auswahl von Kunststoffen
	und deren Additiven, der Konstruktion von
	Kunststoffbauteilen und der Auslegung von
	Spritzgießprozessen, Schraubverbindungen und
	Schnapphaken.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden bearbeiten komplexe
	Aufgabestellungen und vertiefen ihre
	Fachkenntnisse auf Basis der erlernten
	Methoden. Sie sind in der Lage, die
	Arbeitsergebnisse vor Fachexperten zu vertreten.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden übernehmen eigenständig die
- or our and it composed in a given	Verantwortung für die Durchführung, Auswertung
	und Reflexion des gemeinsam erlernten Wissens
	und sind in der Lage selbstständig ihr Wissen für
	aktuelle Fragestellungen zu erweitern
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Vorlesung mit integrierten Übungsaufgaben
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	Grundlagen der Faserverbundwerkstoffe
Sonstige Besonderheiten	2. a.
Literatur/Lernquellen	Menges; Werkstoffkunde Kunststoffe; Hanser
	2011
	Harsch, Hellerich; Werkstoff-Führer Kunststoffe:
	Eigenschaften - Prüfungen - Kennwerte, Hanser
	2010
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	ps.//opia/into Hollofofffiad/
Loistangshaonweis bei kumbinierter Fruidfig	



Wahlfach 999999 ML Tools & Optimierung

vvariliacii 999999 ivil 100is & Optili	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Marco Wagner
Semester	6
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	3
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Inhalte aus den Lehrveranstaltungen:
Voradoootzarigori iai alo Folinariirio	- Einführung in die KI
	- Data Science
	- Neuronale Netze & Deep Learning
Lohr /Lorpmothodon /Lohrformon	- Neuronale Neize & Deep Learning
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Chudiananda varatakan dari vallatika disara
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Studierende verstehen den vollständigen
(Lernziele)	Lebenszyklus von Machine-Learning-Projekten
	von der Datenaufbereitung bis zum Deployment
	und Monitoring. Sie kennen die wesentlichen
	Tools und Frameworks für Entwicklung,
	Experiment-Tracking, Versionskontrolle und
	Infrastruktur im ML-Bereich. Studierende können
	verschiedene Techniken zur Modelloptimierung
	(z.B. Hyperparameter-Tuning,
	Modellkompression) und zur Steigerung der
	Modelleffizienz erklären. Sie verstehen die
	Konzepte von skalierbarem und verteiltem
	Training sowie die Optimierung von Modellen für
	den effizienten Einsatz auf verschiedenen
	Plattformen. Studierende sind in der Lage, die
	Grundlagen von Robustheit, Fairness und
	Erklärbarkeit von ML-Modellen sowie deren
	zugehörige Metriken zu beschreiben.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Studierende können relevante Tools und
i donnompotonz. i erugnett, vvissensersonileisung	Frameworks auswählen, um verschiedene
	Phasen des ML-Lebenszyklus zu unterstützen.
	Sie sind in der Lage, Experimente zu verfolgen und Modelle zu versionieren, um die
	· ·
	Reproduzierbarkeit ihrer ML-Arbeit
	sicherzustellen. Studierende können Metriken für
	die Qualität, Fairness und Effizienz von ML-
	Modellen interpretieren und geeignete
	Optimierungsstrategien ableiten. Sie können
	Dokumentationen zu ML-Tools und -Bibliotheken
	eigenständig erschließen und für die
	Problemlösung anwenden. Studierende sind
	fähig, technische Herausforderungen bei der
	Skalierung und dem Deployment von ML-
	Modellen zu erkennen und Lösungsansätze zu
	recherchieren.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Studierende lernen, effektiv in interdisziplinären
,	Teams an ML-Projekten zusammenzuarbeiten.
	Sie können komplexe technische Konzepte von
	ML-Tools und -Optimierung verständlich
<u> </u>	



	HOCHSCHULE H
	kommunizieren und mit verschiedenen
	Stakeholdern diskutieren. Studierende entwickeln
	ein Bewusstsein für die Verantwortung und
	ethischen Aspekte beim Einsatz und der
	Optimierung von ML-Modellen in der Praxis.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Studierende können eigenverantwortlich Problemstellungen identifizieren und passende ML-Tools sowie Optimierungsstrategien für ihre Projektarbeit auswählen. Sie sind in der Lage, selbstständig technische Lösungen zu entwickeln und umzusetzen, um die Anforderungen ihrer Projektarbeit zu erfüllen. Studierende können den Fortschritt ihrer Projektarbeit eigenständig planen, überwachen und reflektieren, um diese erfolgreich abzuschließen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Werden in der Vorlesung bekannt gegeben
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen
	veröffentlicht



Wahlfach 999999 Motion Control mit Labor

VVarinacii 999999 Wollon Control IIII	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Thomas Pospiech
Semester	3
Häufigkeit des Angebots	in jedem Semester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Motion control with laboratory
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Vorkentnisse aus Informatik und
	Automatisierungstechnik
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungs- und
	Programmieraufgaben im Labor sowie
	Fallbeispielen aus der Praxis.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden besitzen ein Verständnis für die
(Lernziele)	Funktionsweise, Programmierung und
	Inbetriebnahme von Servosystemen im
	industriellen Kontext. Sie kennen die typischen
	Bewegungsgesetze und wissen wie die
	Implementierung auf einem Steuerungssystem
	(Motion Controller) realisiert wird. Des Weiteren
	kennen die Studierenden typische
	Aufgabengebiet für den Einsatz von
	Servosystemen bezgl. entsprechenden Positionieranforderungen. Des Weiteren wissen
	die Studierenden wie mithilfe von elektrischen
	Kurvenscheiben mehrere Servosysteme
	miteinander synchronisiert werden.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können typische
Trachkompetenz. Fertigkeit, Wissenserschließung	Positionieraufgaben im Bereich der
	Automatisierungstechnik selbstständig
	abgrenzen und lösen. Dies umfasst das
	Programmieren von speicherprogrammierbaren
	Steuerung unter Verwendung einer PLCOpen
	motion control Bibliothek. Des Weiteren können
	Sie die Bewegungsgesetzte (nach VDI 2143 Blatt
	1 und 2) auf dem Steuerungssystem umsetzen
	und entsprechend elektrische Kurvenscheiben
	generieren. Des Weiteren können die
	Studierenden die Kurvenscheiben verschalten,
	sodass ein Mehrfachssynchronberieb realisiert
	werden kann.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	_
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Grundbegriffe und Funktionseinheiten von
	Servosystemen, Anwendung von typischen
	PLCOpen Motion Control Funktionsbausteinen,
	Bewegungsgesetzte nach VDI 2143,
	Generierung und Handling von Kurvenscheiben
	zur Synchronisierung von mehreren Antrieben,
	Inbetriebnahme und Verifikation von einfachen
	Anwendungsbeispielen.
Soito 140 you 222	



Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Jens Weidauer, Elektrische Antriebstechnik, 4. überarbeitete Auflage, ISBN ISBN 978-3-89578-483-5, Jahr 2019. VDI Verein Deutscher Ingenieure e.V., Bewegungsgesetze für Kurvengetriebe und Motion-Control-Systeme - Theoretische GrundlagenVDI 2143 Blatt 1, Ausgabedatum 2024-11-00, AC-Code DE88978194, Hagl, R.; Elektrische Antriebstechnik, 4. Auflage, ISBN 978-3-446-47911-1, Jahr 2024
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Nachhaltige Produktentwicklung

Labracian statistics and control of the control of	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Schillo
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	\//\"\
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	-
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LE
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierter Übung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	- Selbstständiges Erarbeiten von Informationen - Präsentation und Diskussion von technischen Inhalten - Entwicklung, Fertigung und Test eines Produktes - Verständniss für das komplexe Wechselspiel aus Zeit, Kosten, Qualität und Nachhaltigkeit - Reflexion von Methoden nachhaltiger
E 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11 11	Produktentwicklung
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden kennen Methoden des Ecodesign und können diese auf eine neue Fragestellung übertragen
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden können an einer gemeinsamen Aufgabenstellung im Team arbeiten und die Aufgabenteilung selbstständig durchführen und den Projektfortschritt überwachen
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können selbstständig einen Teil-Entwurf entsprechend Ecodesignrichtlinien erarbeiten und diesen präsentieren
Kompetenzniveau gemäß DQR	7
Lerninhalte	 Nachhaltigkeit Methoden des Ecodesigns Produktentwicklungsprozess Nachhaltigkeit im Produktentwicklungsprozess Redesign einer Braugruppe entwprechend Ecodesign Richtlinien
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	[1] M. Charter und U. Tischner (Hrsg.), Sustainable Solutions: Developing Products and Services for the Future, Sheffield: Greenleaf Publishing, 2001.
	[2] T. Lindhqvist, Extended Producer Responsibility in Cleaner Production: Policy Principle to Promote Environmental Improvements of Product Systems, Lund: The International Institute for Industrial Environmental Economics, Lund University, 2000.
Seite 142 von 223	[3] G. Pahl, W. Beitz, J. Feldhusen und KH. Grote, Konstruktionslehre: Grundlagen



	HOCHSCHULE F	HEILBRONN
	erfolgreicher Produktentwicklung – Methoden	
	und Anwendung, 8. Aufl. Berlin, Heidelberg:	
	Springer-Verlag, 2013. DOI: 10.1007/978-3-642-29569-3.	
	[4] E. Wimmer, R. Züst und K. Lee, ECODESIGN Implementation: A Systematic Guidance on Integrating Environmental Considerations into Product Development, Dordrecht: Springer, 2010. DOI: 10.1007/978-94-007-0632-4.	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Neuronale Netze & Deep Learning

wanifach 999999 Neuronale Netze	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Marco Wagner
Semester	4
Häufigkeit des Angebots	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Artificial Neural Networks & Deep Learning
Leistungspunkte (ECTS) SWS	5 4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Kontaktsturiden Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	00
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	Modulprulung
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Inhalte aus den Lehrveranstaltungen:
Voraussetzungen für die Teilnanme	- Einführung in die KI - Data Science
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Studierende können die Grundlagen und Funktionsweise neuronaler Netze erklären. Sie verstehen die Schritte zur Programmierung und zum Training von neuronalen Netzen. Studierende können das Konzept des Deep Learnings und dessen Abgrenzung zu klassischen neuronalen Netzen beschreiben. Sie kennen die wesentlichen Architekturen und Modelle des Deep Learnings (z.B. CNNs, RNNs). Studierende verstehen die typischen Anwendungsbereiche von Neuronalen Netzen
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	und Deep Learning. Studierende können einfache neuronale Netze in
	einer geeigneten Programmierumgebung implementieren. Sie sind fähig, gegebene Datensätze für das Training neuronaler Netze vorzubereiten und zu nutzen. Studierende können vorhandene Deep-Learning-Modelle für spezifische Aufgabenstellungen anwenden. Sie sind in der Lage, die Trainingsergebnisse neuronaler Netze zu interpretieren und geeignete Schlussfolgerungen zu ziehen. Studierende können relevante Informationen zu neuen Entwicklungen im Bereich Deep Learning eigenständig recherchieren und bewerten.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Studierende können fachliche Diskussionen über Konzepte und Anwendungen von Neuronalen Netzen konstruktiv führen. Sie sind fähig, komplexe technische Sachverhalte im Bereich Deep Learning verständlich zu kommunizieren. Studierende können Ergebnisse und Herausforderungen im Umgang mit neuronalen Netzen im Team reflektieren. Sie lernen, Feedback zu Implementierungen oder Analysen anzunehmen und umzusetzen. Studierende entwickeln ein Bewusstsein für die ethischen Implikationen des Einsatzes von Deep Learning in verschiedenen Anwendungsfeldern.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Studierende können eigenständig



HOCHSCHULE	HEILBRONN
------------	-----------

	, HOCHSCHULE I
	Problemstellungen analysieren und geeignete
	Deep-Learning-Ansätze zu deren Lösung
	vorschlagen. Sie sind in der Lage, selbstständig
	benötigte Informationen und Ressourcen zu
	beschaffen, um ihre Projektarbeit umzusetzen.
	Studierende können Lösungsstrategien für
	technische Herausforderungen beim Training und
	der Anwendung neuronaler Netze
	eigenverantwortlich entwickeln. Sie sind fähig,
	ihre Projektarbeit eigenständig zu planen,
	durchzuführen und termingerecht abzuschließen.
	Studierende können ihre Lernerfolge und
	Arbeitsweise kritisch reflektieren und
	Anpassungen für zukünftige Aufgaben
	vornehmen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	- Einführung Künstliche Neuronale Netze und
	Deep Learning
	- Programmierung von Deep Learning Systemen
	- Training Neuronaler Netze
	- Grundlagen Deep Learning
	- Verbreitete Modelle des Deep Learning, z.B.
	Convolutional Neural Networks, Autoencoder
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Werden in der Vorlesung bekannt gegeben
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen
	veröffentlicht



Wahlfach 999999 Optical Engineering with Lab / Technische Optik mit Labor

	ig with Lab / Technisone Optik init La
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	WS
Art der Veranstaltung	V/Ü/L
Lehrsprache	dt/en
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Understanding opto-electronic systems
(Lernziele)	Knowing basics of optical metrology
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Applying basic methods to describe and design
	opto-electronic systems, e.g. a camera
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich Fachwissen
	selbständig erschließen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	7
Lerninhalte	Content of Course
	Basics of Optics
	Optical Sensors
	Light Sources and their Characterization
	Imaging
	Content of Lab Experiments
	Simulation of an optical lens system by ray
	tracing using a MATLAB Toolbox
	Measuring the focal length and the principal
	plane of a lens system
	Measuring the emitting characteristics of a LED
	Measuring the modulation transfer function
	(MTF) of selected imaging systems
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Steuerungstechnik mit Labor

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü/L
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	??
Prüfungsdauer	??
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Vehicle Technology

Varinacii 55555 Verilole reciiilolo	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Hermann Koch-Gröber
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Vernetzte Maschinen

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Thomas Pospiech
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Vertiefung OOP

Lebrarantaltunggyarantwartlighear	Drof Dr. Ing. Toroton Hoverhagen
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Torsten Heverhagen
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	\//i"
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	_
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LKBK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	Informatik 1 + 2
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierter Übung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden verstehen die Konzepte einer
(Lernziele)	Objektorientierten Programmiersprache.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden erwerben die
	Problemlösungskompetenz zur eigenständigen
	Bearbeitung informationstechnischer
	Aufgabenstellungen mit einer Objektorientierten
	Programmiersprache.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden lernen in Teams verantwortlich
	zu arbeiten und Lösungen weiterzuentwickeln.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich Fachwissen
	selbständig erschließen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Die Vorlesung "Softwaretechnik" beschäftigt sich schwerpunktmäßig mit
	der Objektorientierten Programmierung in C++
	- Aufbauend auf den Grundlagenvorlesungen
	Informatik werden die erweiterten Möglichkeiten
	der
	Objektorientierten Programmiersprache C++
	erlernt und eingeübt
	- Objektorientierten Programmiersprachen eignen
	sich durch die erweiterten Möglichkeiten wie
	Vererbung,
	Kapselung sensitiver Daten, Polymorphismus
	etc. hervorragend zur
	Programmierung hochkomplexer Systeme
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Werden im Online-Lernsystem ILIAS bereitgestellt.
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen veröffentlicht



Veranstaltungen – Wahlfächer (Katalog WF)

Überblick über die Bachelor-Wahlfächer

Uberblick über die Bachelor-Wahlfacher		
Modul / Veranstaltung	Verantwortlich	
Wahlfach Additive Fertigung	Prof. DrIng. Sebastian Schillo	
Wahlfach Antriebsstrang/Powertrain	Prof. DrIng. Hermann Koch-Gröber	
Wahlfach Ausgewählte Kapitel Electrical Drives	Prof. DrIng. Michael Kokes	
Wahlfach Bionik	DiplIng. Jens Gerdes	
Wahlfach Computational Fluid Dynamics (CFD)	Prof. DrIng. Jennifer Niessner	
1		
Wahlfach Computergrafik	Prof. DrIng. Ansgar Meroth	
Wahlfach Digital Signal Processing with Lab	Prof. DrIng. Peter Ott	
Wahlfach Digitaler Zwilling	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Elektromobile Systeme	Prof. DrIng. Andreas Daberkow	
Wahlfach Elektromobilität und	Prof. DrIng. Andreas Daberkow	
Energiemanagement		
Wahlfach Elektronische Systeme	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer	
Wahlfach Embedded Systems im Kfz	Prof. DrIng. Raoul Zöllner	
Wahlfach EMV	Prof. DrIng. Peter Reiser	
Wahlfach Ethik	Prof. DrIng. Dirk Ringhand	
Wahlfach FEM-Labor	Prof. DrIng. Sebastian Rützel	
Wahlfach Finite Elemente Methode (FEM)	Prof. DrIng. Sebastian Rützel	
Wahlfach Grundlagen der	Prof. DrIng. Uwe Gleiter	
Faserverbundwerkstoffe		
Wahlfach Handhabungs- und Montagetechnik	Prof. DiplIng. Andreas Hoch	
Wahlfach Industrieroboter	Prof. DiplIng. Andreas Hoch	
Wahlfach Integrierte Robotik mit Labor	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Journal Club: Al in Engineering	Prof. Dr. Marco Wagner	
Wahlfach KI in der industriellen Anwendung	Prof. Dr. Marco Wagner	
Wahlfach Kinematik und Kinetik von Robotern	Prof. DiplIng. Andreas Hoch	
Wahlfach Kunststofftechnik	Prof. DrIng. Uwe Gleiter	
Wahlfach Lean Production	Prof. DrIng. Patrick Balve	
Wahlfach Mechanismen und Getriebe	Prof. DrIng. Jörg Wild	
Wahlfach Mehrkörpersimulation	Prof. DrIng. Klaus Leimbach	
Wahlfach Mikrosystemtechnik	Prof. DrIng. Wolfgang Wehl	
Wahlfach MMI	Prof. DrIng. Ansgar Meroth	
Wahlfach Model-based Software Engineering	Prof. DrIng. Frank Tränkle	
Wahlfach Modellbildung	Prof. Dr. Markus Scholle	
Wahlfach Motion Control mit Labor	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
Wahlfach Nachhaltige Produktentwicklung	Prof. DrIng. Sebastian Schillo	
Wahlfach Neuronale Netze & Deep Learning	Prof. Dr. Marco Wagner	
Wahlfach Optical Engineering with Lab /	Prof. DrIng. Peter Ott	
Technische Optik mit Labor		
Wahlfach Projekt Labor - Mehrkörper-Simulation	Prof. DrIng. Klaus Leimbach	
Wahlfach Regenerative Energien	Prof. Dr. Jochen Haas	
Wahlfach Schadenskunde	Prof. DrIng. Marc Wettlaufer	
Wahlfach Softwaregestütztes Messen	Daniel Uzelmaier	
Wahlfach Steuerungstechnik mit Labor	Prof. DrIng. Carsten Wittenberg	
Wahlfach Nachhaltigkeit Live	Prof. Dr. Katja Mannschreck & Prof. Dr. Jochen	
Training to Live	Haas	
Wahlfach Systems Engineering and	Prof. DrIng. Ansgar Meroth	
Management		
Wahlfach Verbrennungsmotoren	Prof. DrIng. Karsten Wittek	
Wahlfach Vernetzte Maschinen	Prof. DrIng. Thomas Pospiech	
	1 = 11 mg. momao i sopioon	



	•	
	HOCHSCHULF	HEILBRONN
Wahlfach Verteilte Systeme im Kfz	Prof. DrIng. Ansgar Meroth	
Wahlfach Vertiefung OOP	Prof. DrIng. Torsten Heverhagen	
Wahlfach Accounting	Dr. Elena Dickert	1



Wahlfach 999999 Additive Fertigung

vvanilach 999999 Additive Fertigung	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Schillo
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Sem
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch/englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Additive Manufacturing
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LE
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	-
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen und
,	Praxisprojekt
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden kennen verschiedene
(Lernziele)	Verfahren der additiven Fertigung
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können sich selbstständig in
3	neue Fragestellugnen einarbeiten und ein
	Produkt eigenständig fertigen und validieren
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden lernen ein komplexes Projekt
	im Team zu erarbeiten und die Aufgaben gerecht
	zu verteilen. Sie könnenwirkungsvoll im Team
	kommunizieren.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich selbstständig in
	neue Projektaufgabe einarbeiten und ein Produkt
	eigenständig fertigen und validieren
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Einführung in die additive Fertigung
	Topologieoptimierung und FEM
	Kunststoff 3D Druck
	Metall 3D Druck
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Gibson, I., Rosen, D. W., Stucker, B., &
·	Khorasani, M. (2021). Additive manufacturing
	technologies: 3D printing, rapid prototyping, and
	direct digital manufacturing (3rd ed.). Springer.
	Chua, C. K., & Leong, K. F. (2017). 3D printing
	and additive manufacturing: Principles and
	applications (5th ed.). World Scientific.
	Gebhardt, A., Kessler, J., & Thurn, L. (2019). 3D
	printing: Understanding additive manufacturing
	(2nd ed.). Hanser.
	Bandyopadhyay, A., & Bose, S. (2019). Additive
	manufacturing (2nd ed.). CRC Press.
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Antriebsstrang/Powertrain

valuacii 999999 Anthebsstrang/Po	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Hermann Koch-Gröber
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Semester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Powertrain
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Grundkenntnisse in Kraftfahrzeugtechnik,
voraussetzungen für die Teimanne	Thermodynamik, Strömungslehre, jedoch besteht keine formale Verpflichtung, diese belegt und bestanden zu haben.
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden erwerben eine grundlegendes Verständnis für die Anforderungen und Systeme des Antiebs von Kraftfahrzeugen, so dass sie ihre Kenntnisse bei Ingenieuraufgaben in den diversen Technologien sowohl der Verbrennung von Kraftstoffen als auch Nutzung elektrischer Antrieb einsetzen können
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Das im Systems Engineering essentielle Grundprinzip der Berechnung von Teilprozessen von Input zu Output wird weiter vertieft. Wesentliche Fachvokabeln des Englischen werden verpflichtend eingeführt und sprachlich erläutert.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden vertiefen ihre Fähigkeiten, im Dialog mit der Lehrperson und Kommiliton*innen Anforderungen und deren Umsetzung zu verstehen und zu erklären.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Den Studierenden wird durch die Nutzung eines individuellen, im Volumen begrenzten Notizblattes als einziges Hilfsmittel in der Klausur dazu mittelbar vorgegeben, die gelernten Fachinhalte kompakte zusammenzufassen und dabei zu strukturieren
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Antriebssysteme des Kfz und deren Management Grundlagen Fahrwiderstände, Leistungscharakteristika Emissionsklassen, Immissionen, gesetzliche Vorgaben Prozesse in Verbrennungsmotoren, Kennfelder Systeme der Kraftstoff- und Luftversorgung Massen- und Energiebilanzen Kraftstoffe und Oxidationsmittel Getriebefunktionen und Teilsysteme wie Drehmomentwandler elektrochemische Energiewandlung und - Speicherung, Brennstoffzellen
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	



Woduli and buch Studiengang intelligent wediation	ilc Systems
	HOCHSCHULE HEILBRONN
Literatur/Lernquellen	K. Reif ed. "Ottomotor-Management" und
	"Dieselmotor-Management", Springer-Verlag
	div. Autoren in MTZ "Motortechnische Zeitung"
	und ATZ "Automobiltechnische Zeitung"
	weitere Literatur in diesem sich dynamisch
	entwickelnden Feld wird mit dem Dozenten
	diskutiert
	insbesondere die Vielfalt an Quellen im Internet
	und deren Qualität kritisch hinterfragt
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Ausgewählte Kapitel Electrical Drives

vvanifach 999999 Ausgewahlte Kap	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Michael Kokes
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	SS
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch, Unterlagen englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Electrical Drives
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LM
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Kenntnisse der Raumzeigerdarstellung
Volume and Tolling	dreiphasiger Systeme und Anwendung der Laplacetransformation mit komplexen Operatoren.
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierter Übung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden sind in der Lage für
(Lernziele)	Gleichstrommaschinen und permanenterregte
,	Synchronmaschinen Drehmomentregelungen zu
	entwerfen, zu parametrieren uns
	simulationstechnisch umzusetzen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden verstehen die Wirkungsweise
β το γ το στο στο στο στο στο στο στο στο στο	und Vorgehensweise bei der Analyse und
	Synthese von Drehmomentregelungen
	elektrischer Maschinen.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage Erklärungen
Toronaro Hompotonizi Goziamompotoniz	in der Gruppe vorzutragen.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage das Thema
- coconard recomposition	selbstständig zu vertiefen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Modellierung (αβ-Koordinaten) dreiphasiger
Lorrinand	Stromrichter
	Modulationsverfahren dreiphasiger
	Stromrichter, Totzeitkompensation
	Modellierung der Gleichstrommaschine
	(kontinuierlich & zeitdiskret)
	Modellierung der permanent erregten
	Synchronmaschine (kontinuierlich & zeitdiskret)
	Betragsoptimum für Drehmomentregelstrecke
	(kontinuierlich & zeitdiskret)
	Feldschwächbetrieb für Gleichstrommaschine
	und permanent erregte
	Synchronmaschine
	• pq-Transformation
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	pq Transformation
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Schröder, Dierk, Elektrische Antriebe – Regelung
Literatur/Lerriquelleri	von Antriebssystemen, Springer Vieweg 2015,
	ISBN: 978-3642300950
Terminiarung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Terminierung im Stundenplan Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	mupo.//opian.no-nelibionn.ue/
THE CONTROL OF THE ROTTON HELDER PRODUCTION OF THE PRODUCTION OF T	1



Wahlfach 999999 Bionik

vvanitach 999999 Bionik	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	DiplIng. Jens Gerdes
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Semester
Art der Veranstaltung	V/L
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Bionics
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung und Labor
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden erwerben Kenntnisse über die Fachbegriffe und die Grundlegenden Zusammenhänge der Bionik. Sie lernen Verfahren und Zusammenhänge aus der Biologie zu verstehen und in die Technik zu transferieren und zu bewerten.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind in der Lage Methoden der Bionik anzuwenden. Sie sind in der Lage die Funktionen und Abläufe von Biologischen System zu recherchieren. Konstruktionsmethoden können angewendet werden.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage
	Themenübergreifend mit Wissenschaftlern anderer wissenschaftlichen Disziplinen zu kommunizieren. Im Labor arbeiten sie in kleinen Teams an Projekten.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage Ergebnisse aus Recherchen in praktische Arbeiten umzusetzen und vor einem Publikum zu Präsentieren.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	- Biologische Basis - Lokomotion - Beobachten und Beschreiben - Biologie der Sinne - Funktion und Design - Softe Robotik - "Biologische Verpackungen" - Design in der Natur
Empfohlung für hogleitende Verensteltungen	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen	- Werner Nachtigall: Bionik Grundlagen und Beispiele für Ingenieure und Naturwissenschaftler; Springer Berlin Heidelberg



	HOCHSCHULE H	HEILBRONN
	2002 Berlin, Heidelberg Nachtigall, Werner	
	, Biologisches Design ISBN 978-3-540-27369-1	
	- Claus Mattheck, Design in der Natur	
Terminierung im Stundenplan	VL in splan, Labore nach Absprache	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Computational Fluid Dynamics (CFD) 1

vvanitach 999999 Computational Fil	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r) Semester	Prof. DrIng. Jennifer Niessner
Häufigkeit des Angebots	ighrlich
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Computational fluid dynamics (CFD) 1
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Grundkenntnisse in Strömungslehre
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	 Vorlesung mit Übungen und Präsentationen im Theorieteil Gemeinsame Übungen zu Präsenzzeiten zur Durchführung der Modellierung und Berechnung
	verschiedener Strömungsprobleme mit einem kommerziellen CFD-Code am Rechner
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	 Vorlesung mit Übungen und Präsentationen im Theorieteil Gemeinsame Übungen zu Präsenzzeiten und
	Hausaufgaben zur Durchführung der Modellierung und Berechnung verschiedener Strömungsprobleme mit einem kommerziellen CFD-Code am Rechner
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind in der Lage, sich in einer Voranalyse über das sinnvolle Setup eines CFD-Modells Gedanken zu machen, die Simulation durchzuführen, die Ergebnisse darzustellen und zu verifizieren und validieren.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage, selbständig und in Interaktion miteinander strömungsmechanisch sinnvolle CFD-Modelle aufzusetzen und zu bewerten.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage, sich die Werkzeuge zur Lösung einer komplexen Aufgabe selbst anzueignen
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	 Übersicht über das Anwendungsspektrum von CFD Erhaltungsgleichungen Turbulenz RANS und Turbulenzmodelle Diskretisierung in Raum und Zeit Numerische Lösung Fehleranalyse Postprocessing, Auswertung Anwendung auf praktische strömungstechnische Aufgabenstellungen des Maschinenbaus
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Anderson, J. D. jr.: Computational Fluid
1	, J P



HO	CHS	CHU	LE	HEI	LBR	INOS

	Dynamics, Mc Graw Hill International Editions,
	New York, 1995
	Oertel, H. jr.; Laurien, E.: Numerische
	Strömungsmechanik, Springer-Verlag, Berlin,
	1995
	Cebeci, T.; Shao, J. P.; Kafyeke, F.;
	Laurendeau, E.: Computational Fluid Dynamics
	for Engineers. Long Beach, California: Horizons
	Publishing Inc, 2005
	Ferziger, J. H.; Peric, M.: Computational
	Methods for Fluid Dynamics. Berlin: Springer-
	Verlag
	Siemens: User Manuals, Methodology Guide,
	Commands Guide, Tutorials
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	nicht relevant



Wahlfach 999999 Computergrafik

Warmach 99999 Computergrank	D (D)
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Ansgar Meroth
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	Computer Graphics
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LKBK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden lernen die wissenschaftlichen
(Lernziele)	Grundlagen für die Umsetzung von
(LOTTIZIBIE)	Computergrafik auf einem Bildschirm
Fachkompotonz: Fortigkeit Wissenserschließs	Die Studierenden sind in der Lage, sich aus
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
	einem Referenzhandbuch für ein komplexes
	Grafiksystem diejenigen Funktionen auszusuchen und zu erlernen, die sie für die
	Lösung einer Projektaufgabe aus der
Decreeds Kennettee On tall seconds	Computergrafik brauchen
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden arbeiten in Kleingruppen und
	stärken damit ihre Teamfähigkeit
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden sind in der Lage, sich die
	Werkzeuge zur Lösung einer komplexen Aufgabe
	selbst anzueignen
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
l amainhalta	
Lerninhalte	 Anwendungen der Computergrafik
Lerninnaite	Farben und Sehen
Lerninnaite	Farben und SehenVektor- vs. Rastergrafik
Lerninnaite	Farben und SehenVektor- vs. RastergrafikGeometrische Grundlagen und
Lerninnaite	Farben und SehenVektor- vs. RastergrafikGeometrische Grundlagen und Transformationen
Lerninnaite	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen
Lerninnaite	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate
Lerninnaite	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme
Lerninnaite	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines
	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines
	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., &
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics:
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526.
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar,
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K.
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.). Addison-Wesley. ISBN:
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0201848403.
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0201848403. Shirley, P. (2021). Fundamentals of Computer
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0201848403. Shirley, P. (2021). Fundamentals of Computer Graphics (5th ed.). CRC Press. ISBN: 978-
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten	 Farben und Sehen Vektor- vs. Rastergrafik Geometrische Grundlagen und Transformationen Rasteralgorithmen Grafikformate Widgetbasierte Grafiksysteme Splines Fonts Foley, J. D., van Dam, A., Feiner, S. K., & Hughes, J. F. (2013). Computer Graphics: Principles and Practice (3rd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0321399526. Hughes, J. F., van Dam, A., McGuire, M., Sklar, D. F., Foley, J. D., Feiner, S. K., & Akeley, K. (1996). Computer Graphics: Principles and Practice in C (2nd ed.). Addison-Wesley. ISBN: 978-0201848403. Shirley, P. (2021). Fundamentals of Computer



	-
	HOCHSCHILLE HEILBRONN
	Watt, A. (2000). 3D Computer Graphics (3rd ed.).
	Addison-Wesley. ISBN: 978-0201398557.
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen
	veröffentlicht



Wahlfach 999999 Digital Signal Processing with Lab

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	Piol. Dring. Peter Ott
	- CC WC
Häufigkeit des Angebots	SS,WS
Art der Veranstaltung	V/Ü/L
Lehrsprache	en
Veranstaltungsname (englisch)	_
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LP
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Knowing and Understanding the baiscs of digital
(Lernziele)	signal Processing
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Applying basic method of digital signal
	processing
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich Fachwissen
	selbständig erschließen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	7
Lerninhalte	Content of Course
	Discrete time signals (Zeitdisdrekte Signale)
	Discrete Fourier transform (Diskrete Fourier-
	Transformation)
	Filtering (Filterung)
	Realization with MATLAB (Umsetzung mit
	MATLAB®)'
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	O'Shea, Peter, Sadik, Amin Z., Hussain, Zahir M.
	Digital Signal Processing: Springer Berlin
	Heidelberg 2011 Berlin, Heidelberg
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Digitaler Zwilling

VVarinacii 333333 Digitalei Zwiiilig	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Thomas Pospiech
Semester	4
Häufigkeit des Angebots	in jedem Semester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Digital Twin
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Vorkentnisse aus Informatik und
	Automatisierungstechnik
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungs- und
	Programmieraufgaben sowie Fallbeispielen aus
	der Praxis.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden können einen digitalen Zwilling
(Lernziele)	im industriellen Kontext
	(Maschinenbau/Mechatronik) definieren und
	hierbei die unterschiedliche Ausprägungsstufen
	formulieren (inkl. einer zeitlichen
	Aufwandsabschätzung). Sie können einen
	digitalen Zwilling von einem einfachen
	mechatronischen System selbstständig erstellen. Des Weiteren kennen Sie die Vorteile, die ein
	digitaler Zwilling (speziell im Bereich der Robotik)
	liefern kann. Sie wissen außerdem, wie eine
	virtuelle Inbetriebnahme abläuft und wo hierbei
	mögliche Grenzen vorhanden sind (auch im
	Kontext der Wirtschaftlichkeit).
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können ein CAD-Modell
Tracinompeteriz. Fertigheit, Wissensersemeisung	kinematisieren und durch virtuelle Antriebe
	beweglich machen. Des Weiteren können Sie die
	Ansteuerung des digitalen Zwilling von einem
	Industrie-PC vornehmen. Außerdem können sie
	mithilfe von virtuellen Sensoren zusätzliche
	Informationen eines mechatronischen System
	generieren. Sie besitzen die Fertigkeit eine
	virtuelle Inbetriebnahme durchzuführen und
	gleichzeitig die erzielten Ergebnisse mit der
	Realität zu vergleichen.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	-
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Grundbegriffe zum digitalen Zwilling von
	mechatronischen Funktionseinheiten.
	Kinematisieren von CAD-Modellen, IPC-/SPS-
	Ansteuerung des digitalen Zwillings über
	verschiedene Kommunikationssysteme (lokal und
	über das Internet), virtuelle Inbetriebnahme von
	mechatronischen Funktionseinheiten (z.B. auch
	Roboter).
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Schluse, M., Experimentierbare Digitale
Soite 164 yen 222	



	HOCHSCHULE I	HEILBRONN
	Zwillinge, ISBN 978-3-658-44445-7, 2024. Verl	
	A., Röck S., Scheifele C., Echtzeitsimulation in	
	der Produktionsautomatisierung, ISBN 978-3-	
	662-66217-5, 2024. Sabri S., Alexandridis K.,	
	Lee N., Digital Twin, ISBN 978-3-031-67777-9,	
	2024. Lv Z., Fersman E., Digital Twins: Basics	
	and Applications, ISBN978-3-031-11403-8, 2023	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Elektromobile Systeme

Walliach 333333 Elektromobile Sys	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Andreas Daberkow
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	Sommersemester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	-
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	-
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	Technisches Wahlfach nach Tabelle 5 SPO3
Voraussetzungen für die Teilnahme	-
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen und Gastpräsentationen (Anwesenheitspflicht); Klausur
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden lernen die Grundzüge komplexerer Elektromobile Systeme (Fahrzeuge, Komponenten, Ladeinfrastruktur, Dienstleistungen) mit speziellem Fokus auf die aktuellen und künftigen Anforderungen in der Automobilindustrie.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können komplexere Elektromobile Systeme (Fahrzeuge, Komponenten, Ladeinfrastruktur, Dienstleistungen) erfassen und analysieren. Die Studierenden können diese Systeme in Einzelmodule gliedern, analysieren und zusammenfassen.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden die angebotenen Themen für die Klausurvorbereitung in Teams und lernen, komplexe technische Sachverhalte adressatengerecht zu formulieren und zusammenzufassen
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden übernehmen eigenständig die Verantwortung für die zusammenfassende Vorund Nachbereitung der Vorlesungsinhalte auch mit dem Ziel einer erfolgreichen Klausurteilnahme.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	> Einführung, Geschichte der Elektromobilität > Elektrische Komponenten Antriebsstrang und Batterie in Fahrzeugen > Einführung in die Hochvoltsicherheit > Vorträge von Gastdozenten aus dem Bereich Komponenten, Fahrzeuge, Energiewirtschaft und Instiutionen
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	-
Sonstige Besonderheiten	-
Literatur/Lernquellen	Doppelbauer, M: Grundlagen der Elektromobilität. Wiesbaden: Springer Fachmedien Karle, A.: Elektromobilität – Grundlagen und Praxis. München: Hanser Weiß, Frederik: Optimale Konzeptauslegung elektrifizierter Fahrzeugantriebs-stränge. Eine
Soite 166 yen 222	or a meagant to be of any or Ento



	HOCHSCHULE	HEILBRONN
	computergestützte Methodik zur Beschleunigung	
	des Auslegungsprozesses. Reihe: AutoUni –	
	Schriftenreihe. Heidelberg: Springer	
	Kayser, Alexander: Systematische Optimierung	
	des Thermomanagements eines	
	batterieelektrischen Sportwagens.	
	Wissenschaftliche Reihe Fahrzeugtechnik	
	Universität Stuttgart. Heidelberg: Springer	
	Vieweg	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	-	



Wahlfach 999999 Elektromobilität und Energiemanagement

vvanitach 999999 Eiektromobilität ui	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Andreas Daberkow
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	Wintersemester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	-
Leistungspunkte (ECTS)	2
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Studium Generale
Voraussetzungen für die Teilnahme	-
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung, Fallstudie als Projektarbeit
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden lernen die Grundzüge komplexerer Energieerzeugender, Energiemanagender und Elektromobiler Fahrzeugsysteme mit speziellem Fokus auf die aktuellen und künftigen Anforderungen in der Infrastruktur, in der Logistik und in der
	Automobilindustrie.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können komplexere
	Energieerzeugende, Energiemanagender und Elektromobile Systeme erfassen und analysieren. Die Studierenden können diese Systeme in Einzelmodule gliedern, analysieren und zusammenfassen.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden bearbeiten Aufgaben und ausgewählte Themen in Kleingruppen und vertiefen so Ihre Fähigkeit zur Teamarbeit. Komplexe fachbezogene Probleme und Lösungen sind gegenüber Fachleuten (eingeladene Industriebegleiter) argumentativ zu vertreten
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden übernehmen eigenständig die Verantwortung für ihre Teilaufgaben in der gemeinsamen Bearbeitung der Projektaufgabe.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	> Energie- und Wasserstoffwirtschaft (Wo kommt unsere Energie her und wieviel CO2 entsteht bei der Erzeugung) > Elektrofahrzeugkonzepte (Hybride, Batterie- und Brennstoffzellenfahrzeuge) > Energiesystemanalysen (Well-to-Wheel und Lebenszyklusanalysen) > Ladeinfrastruktur, Lademanagement und Wasserstofftankstellen > Energieeffizienz in der Gebäudetechnik
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	Veranstaltungsdurchführung durch externen Dozenten Herrn M.Sc. Filippos Kourkoulos, Mercedes-Benz AG
Literatur/Lernquellen	Doppelbauer, M: Grundlagen der Elektromobilität. Wiesbaden: Springer Fachmedien Karle, A.: Elektromobilität – Grundlagen und



mengening mengening	J - 1		
		HOCHSCHULE H	EILBRONN
	Praxis. München: Hanser		
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/		
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	-		



Wahlfach 999999 Elektronische Systeme

Walliach 999999 Liekhonische Sys	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. rer. nat. Tim Fischer
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	SS,WS
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Electronic Systems
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Erfolgreiche Teilnahme an Microcontrollertechnik
Toraccommunity or rain and remnanting	und Schaltungstechnik
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	integrierte Übungsaufgaben, Umsetzung von
	Schaltungen und Programmen im Labor,
	Anfertigung von Hausarbeiten und
	Ausarbeitungen, Vorträge von Industrieexperten
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden kennen weiterführende
(Lernziele)	Schaltungen und fortgeschrittene Konzepte der
(25.1.2.615)	hardwarenahen Softwareentwicklung.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können komplexere
T do monipotenzi i oragnosi, moconicorco meloding	elektronische und softwaretechnische Systeme
	zu erfassen und zu analysieren. Die
	Studierenden können diese Systeme in
	Einzelmodule gliedern und analysieren
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden bearbeiten Aufgaben und
- oronalo rompotorial obligation potorial	ausgewählte Themen in Kleingruppen und
	erlernen so die Fähigkeit zur Teamarbeit.
	Komplexe fachbezogene Probleme und
	Lösungen sind gegenüber Fachleuten
	argumentativ zu vertreten
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Im Labor entwickeln die Studierenden in
- coconand complete and a second seco	Kleingruppen selbständig und
	eigenverantwortlich Schaltungen und Code.
	Diese verifizieren sie eigenständig anhand der
	theoretischen Beschreibung und Messwerten.
	Die Studierenden sind in der Lage, die
	erforderlichen Messgeräte und
	Debuggingwerkzeuge selbständig auszuwählen
	und zu bedienen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Ausgewählte Kapitel des Hardware und Software
	Designs, sowie des Hardware Software Co-
	Designs (beispielsweise: Endstufen,
	Checksummen und Hashfunktionen)
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	,
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	·



Wahlfach 999999 Embedded Systems im Kfz

Walliach 33333 Ellibedded Gyster	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Raoul Zöllner
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	SS,WS
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Automotive Embedded Systems
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LKBK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integriertem Labor
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden lernen die Grundzüge eines Echtzeitbetriebssystems mit speziellem Fokus auf die in der Automobilindustrie eingesetzten Betriebssysteme
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	und Standards. Die Studierenden verfügen über die Fähigkeit,
	komplexe technische Strukturen und Abläufe innerhalb software- und hardwarebezogener Systeme zu analysieren, zu modellieren und systematisch zu bewerten. Sie sind insbesondere in der Lage, grundlegende und fortgeschrittene Scheduling-Konzepte zu verstehen, deren Wirkungsweise einzuordnen und auf geeignete Anwendungsprobleme zu aplizieren.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden bearbeiten Aufgaben und ausgewählte Themen und lernen, komplexe technische Sachverhalte adressatengerecht zu
	kommunizieren und technische Entscheidungen nachvollziehbar darzustellen.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Vorlesungsinhalte werden durch Übungsaufgaben eigenständig vertieft. Die Studierenden können Fragestellungen der Vorlesungen einordnen, erkennen, formulieren und lösen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	 - Hardwarearchitekturen eingebetter Systeme - Elemente eines Betriebssytems - Echtzeitbetriebssyteme - Scheduler - Task und Threads - Synchronisation und Semaphore - OSEK
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen	H.Wörn, U. Brinkschulte: Echtzeitsysteme, e-Book Springer Hermann Kopetz , Wilfried Steiner, Real-Time Systems, e-Book Springer Peter Marwedel, Embedded System Design, e-Book Springer Peter Marwedel (Autor); Lars Wehmeyer
Soito 171 yon 222	



	HOCHSCHULE	HEILBRO
	(Übersetzer) Eingebettete Systeme, e-Book	
	Springer	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen	
	veröffentlicht	



Wahlfach 999999 EMV

vvanitach 999999 Eiviv	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Peter Reiser
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	Sommersemester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	EMC
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit Übungen und Präsentationen
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden sind vertraut mit den
(Lernziele)	elektromagnetischen Phänomenen, die in
	elektronischen Geräten zu unerwünschten
	Kopplungen führen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden kennen die
	fahrzeugspezifischen Messverfahrenund können
	diese umsetzen.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage in Gruppen
	eigenverantwortlich zu agieren und Lösungen
	auszuarbeiten.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Vorlesungsinhalte sind durch Übungen im
	Selbststudium zu vertiefen und zu festigen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Allgemeine Definition der EMV,
	Beeinflussungsmodell
	Wellenwiderstand
	Abstrahlung (Emission), Einstrahlung
	(Immunität)
	Kopplungseffekte,
	leitungsgebunden,strahlungsgebunden
	Elektrostatische Entladung (ESD)
	KFZ spezifische Messverfahren
	• Einführung in EMV Mess- und Prüftechnik
Franklik in a flank a stall a stall No.	• E-Zeichen
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	Cohorah Adalé I IZ'' con Marié
Literatur/Lernquellen	• Schwab, Adolf, J., Kürner, Wolfgang:
	Elektromagnetische Verträglichkeit, Springer
	Verlag, Berlin Heidelberg, 2011
	Stotz, Dieter: Elektromagnetische Verträglichkeit in der Proving Springer Verlag
	Verträglichkeit in derPraxis, Springer-Verlag
	Berlin Heidelberg 2013
	Gonschorek, Karl-Heinz: EMV für Gorëtaantwicklar und Systemintagrataran
	Geräteentwickler undSystemintegratoren,
	Springer-Verlag Berlin Heidelberg 2005
	• Franz, Joachim: EMV, Störungssicherer Aufbauelektronischer Schaltungen, 5. Auflage,
	Springer Vieweg2013
	Wolfsperger, Hans: Elektromagnetische
	Schirmung, Springer-Verlag Berlin Heidelberg
	2008
	https://splan.hs-heilbronn.de/
Terminierung im Stundenplan	https://cplan_bc_ballbropp_do/



Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung



Wahlfach 999999 Ethik

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Dirk Ringhand
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Engineering Ethics and Sustainability
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	02,0
Prüfungsart	SR
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	T mondadir
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vortrag, Gruppenarbeit, Selbststudium
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Grundzüge normativer Ethik ist bekannt, Die
(Lernziele)	Bedeutung der Verantwortungsethik im
(Lettiziole)	Ingenieurberuf, Nachhaltigkeit wird als
	normatives Leitbild angewandter Ethik
	verstanden, Der Zusammenhang von
	Dimensionen, Ziele und Konzepten der
	nachhaltigen Entwicklung sind bekannt.
	Vorzugsregeln zur Bewertung von
	Handlungsalternativen, Die Zusammenhänge
	zwischen Stakeholdern und Akteuren können
	identifiziert werden.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können ethische
	Fragestellungen und Dilematta identifizieren, sie
	können unterschiedliche Perspektiven bei der
	Betrachtung von NE-Fragestellungen einnehmen
	und die betroffenen Stakeholder zuordnen,
	Wirkungen und Wechselwirkungen von
	Maßnahmen können identifiziert werden und
	anhand von Vorzugsregeln bewertet werden.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden können ethische
	Fragestellungen und Dilematta identifizieren, sie
	können unterschiedliche Perspektiven bei der
	Betrachtung von NE-Fragestellungen einnehmen
	und die betroffenen Stakeholder zuordnen,
	Wirkungen und Wechselwirkungen von
	Maßnahmen können identifiziert werden und
D 1 1/2 1 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2 2	anhand von Vorzugsregeln bewertet werden.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können Ursache-Wirkungs-
	Zusammnhänge erkennen und unterschiedliche
	Perspektiven in Bezug auf das eigene Handeln
	einnehmen. Die Kompetenz zur interkulturellen
Kampatan miyaay gama 2 DOD	Zusammenarbeit wird gestätkt.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6 Ethiopha Agnalda dar Inganiaurtätigkeit in der
Lerninhalte	Ethische Aspekte der Ingenieurtätigkeit in der
	industriellen Praxis, Netzwerkansatz ethischen
	Handelns. Nachhaltigkeit als ethisches Leitbild für das praktische Handeln bei der
	Produktentwicklung und Produktion. Ziele,
	Konzepte und Handlungsfelder nachhaltiger
	Entwicklung, Strategien, Wirkungen und
	Wechselwirkungen einer nachhaltigen
	Produktentwicklung.
	i rodaktorkwickiang.



Wodulnandbuch Studiengang Intelligent Wechatron	•	
Empfohlung für hagleitande Varanetaltungen	HOCHSCHULE HEILBE	₹ON
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	Technikfolgenabschätzung (TA,) Technik und	
	Mensch (Studium Generale), Life Cycle Analyse	
Occasion December 11 and 12 an	(LCA)	
Sonstige Besonderheiten	Schweidler, Walter: Kleine Einführung in die	
	Angewandte Ethik, Springer Verlag, Wiesbaden	
	2018. Grunwald, A.; Hillerbrandt, R.: Handbuch	
	Technikethik, 2. Auflage, J.B. Metzler, 2021.	
	Jacob, Michael: Grundlagen der Nachhaltigkeit –	
	Interdisziplinäre Perspektiven, Springer Verlag	
	Wiesbaden 2025. Verein Deutscher Ingenieure:	
	Ethische Grundsätze des Ingenieurberufs.	
	Hieber, Lutz; Kammeyer, Hans-Ullrich (Hrsg.):	
	Verantwortung von Ingenieurinnen und	
	Ingenieuren,Springer Fachmedien Wiesbaden	
	2014. acatech (Hrsg.): Technikwissenschaften.	
	Erkennen – Gestalten – Verantworten (acatech	
	IMPULS), Heidelberg u. a.: Springer Verlag 2013.	
	Breuer, Uta; Genske, Dieter D.: (Hrsg.): Ethik in	
	den Ingeni-eur-wissenschaften Springer Nature,	
	Wiesbaden 2011. Scholz, Ulrich et al:	
	Praxishandbuch Nachhaltige Produktentwicklung,	
	Springer Gabler 2018. Perl, Jeffrey, M.:	
	Sustainability Engineering for Enhanced Process	
	Design and Manufacturing Profitability, 2.	
	Auflage, Springer Nature, Cham 2024.	
Literatur/Lernquellen	Schweidler, Walter: Kleine Einführung in die	
	Angewandte Ethik, Springer Verlag, Wiesbaden	
	2018. Grunwald, A.; Hillerbrandt, R.: Handbuch	
	Technikethik, 2. Auflage, J.B. Metzler, 2021.	
	Jacob, Michael: Grundlagen der Nachhaltigkeit –	
	Interdisziplinäre Perspektiven, Springer Verlag	
	Wiesbaden 2025. Verein Deutscher Ingenieure:	
	Ethische Grundsätze des Ingenieurberufs.	
	Hieber, Lutz; Kammeyer, Hans-Ullrich (Hrsg.):	
	Verantwortung von Ingenieurinnen und	
	Ingenieuren,Springer Fachmedien Wiesbaden	
	2014. acatech (Hrsg.): Technikwissenschaften.	
	Erkennen – Gestalten – Verantworten (acatech	
	IMPULS), Heidelberg u. a.: Springer Verlag 2013.	
	Breuer, Uta; ·Genske, Dieter D.: (Hrsg.): Ethik in	
	den Ingeni-eur-wissenschaften Springer Nature,	
	Wiesbaden 2011. Scholz, Ulrich et al:	
	Praxishandbuch Nachhaltige Produktentwicklung,	
	Springer Gabler 2018. Perl, Jeffrey, M.:	
	Sustainability Engineering for Enhanced Process	
	Design and Manufacturing Profitability, 2.	
	Auflage, Springer Nature, Cham 2024.	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 FEM-Labor

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Rützel
Semester	Pior. Dring. Sepastian Rutzer
	iedes Semester
Häufigkeit des Angebots	jedes Semester
Art der Veranstaltung	L devite all
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Finite element laboratory / practice
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LL
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Einführung in die kommerziellen FEM-
	Programmsysteme durch gemeinsame Übungen
	zur Modellbildung;
	Berechnung und Ergebnisauswertung
	verschiedener Aufgabenstellungen (Festigkeit);
	Einführung in die Crash-Analyse;
	Selbstständige Durchführung von Aufgaben
	(Modellierung und Berechnung).
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	siehe Modulbeschreibung
(Lernziele)	-
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	siehe Modulbeschreibung
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Einführung in den Berechnungsablauf
	Datenstruktur und Schnittstellen zu CAD
	Einführung in den Preprozessor zur
	Modellbildung
	Modellierungstechniken
	Balken-, Flächen-, und Volumenmodellierung
	Materialdaten, Randbedingungen, Belastungen
	Steuerung des Berechnungsablaufs
	Einführung in den Postprozessor zur
	Ergebnisauswertung
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	Vorlesung Finite Elemente Methode
Sonstige Besonderheiten	<u> </u>
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	, ,
goaco.c.zccombiniorcor i raiding	



Wahlfach 999999 Finite Elemente Methode (FEM)

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Rützel
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Semster
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Finite element method (FEM)
Leistungspunkte (ECTS)	4
SWS Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Kontaktstunden Workload – Selbststudium	65
	00
Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	variipiiicittiacii
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	- Vorlesung mit Übungsbeispielen und
	Prüfungsvorbereitungsaufgaben
	Selbststudium: Vor- und Nachbereitung der
	Vorlesung, Übungsaufgaben und begleitende
	Prüfungsvorbereitung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	siehe Modulbeschreibung
(Lernziele)	J.S. Wodalooon Olbany
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	siehe Modulbeschreibung
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	siehe Modulbeschreibung
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Einführung in die Matrizenrechnung
	Grundgleichungen für elastische Kontinua
	Energiemethoden:
	Das Prinzip der virtuellen Arbeit
	Grundgleichungen der Finite Elemente Methode
	Diskretisierung
	Elementauswahl
	FEM-Netzgestaltung
	Symmetrieeigenschaften
	Steifigkeitseigenschaften von Elementen:
	Verschiebungsansatzfunktionen der Elemente
	Elementsteifigkeitsmatrix des Stabelements
	Elementsteifigkeitsmatrix des Balkenelements
	Elementsteifigkeitsmatrix des dreieckförmigen
	Membranelements
	Transformationen vom Lokal- ins Clab algusta re
	Globalsystem
	Elementbibliothek Rildung der Cocemtetruktur:
	Bildung der Gesamtstruktur:
	Stuktursteifigkeitsmatrix Berücksichtigung von Bandhedingungen
	Berücksichtigung von RandbedingungenDeformationsberechnung
	Dehnungs- und Spannungsberechnung
	Reaktionskräfte
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	- Cardionionato
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	• Zienkiewicz, O.C.: The Finite Element Method,
	McGraw-Hill, 2000
	Argyris, J.; Mlejnek, HP.: Die Methode der
	Finiten Elemente, Vieweg Verlag, 1999
	Bathe, KJ.: Finite Element Procedures in
	Engineering Analysis, Prentice-Hall, 2007
Soite 179 yen 222	<u> </u>



	HOCHSCHULE H	IEILBRONN
	Hughes, Th.: The Finite Element Method: Linear	
	Static and Dynamic Finite Element Analysis,	
	Prentice-Hall, 2000	
	Klein, B.: FEM – Grundlagen und Anwendungen	
	der Finite-Element-Methode im Maschinen- und	
	Fahrzeugbau, Springer Vieweg Verlag, 2015	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Grundlagen der Faserverbundwerkstoffe

wanifach 999999 Grundlagen der F	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	Fundamentals of fiber composite materials
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit Fallbeispielen
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden kennen die in der Vorlesung
(Lernziele)	betrachteten Werkstoffe, Fertigungsverfahren
	und Konstruktionen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden bearbeiten komplexe
	Aufgabestellungen und vertiefen ihre
	Fachkenntnisse auf Basis der erlernten
	Methoden. Sie sind in der Lage, die
	Arbeitsergebnisse vor Fachexperten zu vertreten.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden können selbstständig Aufgaben
	aus dem Bereich der Faserverbundwerkstoffe
	erarbeiten und umsetzen.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden übernehmen eigenständig die
	Verantwortung für die Durchführung, Auswertung
	und Reflexion des gemeinsam erlernten Wissens
	und sind in der Lage selbstständig ihr Wissen für
	aktuelle Fragestellungen zu erweitern
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Grundlagen der Faserverbundwerkstoffe
	- Faserwerkstoffe
	- Matrixwerkstoffe
	- Herstellverfahren Verundwerkstoffe
	- Mechanische Eigenschaften
	- Versagenskriterien
Frankski van für bereisten de Mercestelle	- Verbindungsmethoden
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	Karata la cara di Farra Karata (K. 1971)
Literatur/Lernquellen	Konstruieren mit Faser-Kunststoff-Verbunden;
T	Schürmann, Helmut; Springer-Verlag
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Handhabungs- und Montagetechnik

vvanitach 999999 Handhabungs- ur	•
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r) Semester	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Häufigkeit des Angebots	-
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	V/O
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	02,0
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen im Labor
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden können
(Lernziele)	Einzelne Teilfunktionen von
(Handhabungsvorgängen unterscheiden und
	deren Sinnbilder skizzieren
	Handhabungsrelevante Werkstückmerkmale
	gliedern und beschreiben
	Ordnungszustände erkennen und bezeichnen
	Prinzipien zur Orientierungsänderung von
	Werkstücken beschreiben und konstruktiv
	umsetzen
	Speichereinrichtungen, Magazinarten und
	Entnahmeprinzipien bezeichnen, bewerten und
	skizzieren
	Mechanismen zur Teilevereinzelung beschreiben
	Funktionsträger für Linear- und Drehbewegungen
	sowie Einlegevorgänge benennen und deren
	Funktionsweise beschreiben
	Vorrichtungen zum Ordnen, Positionieren und
	Weitergeben analysieren und skizzieren
	Prinzipien der Schwingfördertechnik erläutern
	und Einsatzbeispiele benennen
	Funktionsweise von Schraubenzuführungen und Schraubautomaten erklären
	Prinzipien der kontinuierlichen
	Werkstückzuführung (z.B. Getränkeabfüllung)
	beschreiben
	Transfersysteme benennen und deren
	Funktionsweise beschreiben und vergleichen
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können
principal state of the state of	Bewegungsverhalten (Rollen, Gleiten, Verkanten,
	Kippen) von Werkstücken aus den Grundlagen
	der Technischen Mechanik heraus erschließen,
	berechnen und Anforderungen an Anlagenteile
	ableiten (z.B. Führungsspiel eines
	Fallschachtmagazins)
	Methoden zur handhabungsgerechten
	Werkstückgestaltung anwenden
	Auch komplexere Handhabungsvorgänge in
	Funktionsplänen darzustellen, variieren und
	optimieren
	Auf Basis der Werkstückgeometrie und
	Anforderungen der Teilentnahme Magazine



	HOCHSCHULE H
	entwerfen
	Mechanismen zur Teilevereinzelung skizzieren
	Mit Hilfe der Morphologischen Analyse
	Lösungsvarianten für Funktionselemente
	aufstellen, zu Lösungsvarianten verknüpfen und
	diese bewerten
	Kriterien einer montagegerechten
	Produktgestaltung aufstellen und an konkreten
	Beispielen anwenden
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage vor einer
·	größeren Gruppe Mechanismen zu beschreiben
	und zu diskutieren
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden übernehmen eigenständig die
	Verantwortung für die Vor- und Nachbereitung
	der Vorlesungsinhalte
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Handhabungsfunktionen nach VDI 2860
	Analyse von Werkstückmerkmalen
	Werkstückverhalten
	Handhabungsgerechte Werkstückgestaltung
	Funktionssymbole und -pläne nach VDI 2860
	Speichereinrichtungen
	Einrichtungen zum Sortieren, Zuteilen,
	Verzweigen und Zusammenführen
	Einrichtungen zum Bewegen von Werkstücken
	Ordnen
	Schwingfördertechnik
	Schraubautomaten
	Kontinuierliche Werkstückzuführung
	Auswahlsystematik von Funktionträgern
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	/ taomamoyotomatik von i amtionitagom
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	TREPORTORISTIC HONOTOTITION
Loiotangonaonwolo boi kombinionoi i Talang	



Wahlfach 999999 Industrieroboter

Warmach 999999 muusmerobotei	D (D)
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Semester	4
Häufigkeit des Angebots	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
Art der Veranstaltung	V/L
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Industrial Robots
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	Madula W.C.
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	District
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Various martall day 15 O
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesungsteil der die Grundlagen, Methoden und theoretischen Hintergründe für die Arbeit mit Industrierobotern vermittelt und einem Laborteil bei dem diese durch eigenes Handeln erfahrbar gemacht werden.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden beherrschen die genannten Inhalte und können diese mit den Kenntnissen aus den Grundlagenfächern verknüpfen und begründen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden sind der Lage mit Industrierobotern sicher umzugehen und typische Anwendungen zu programmieren. Diese Kompetenz basiert auf der Kenntniss der theoretischen Grundlagen und der Fähigkeit Laboranweisungen und herstellerspezifische Anleitungen zu verstehen und verantwortungsbewusst anzuwenden
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden sind in der Lage sich in Kleingruppen zu organisieren, sich Wissen und Fähigkeiten gemeinsam zu erschließen und diese zu teilen.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden erschließen sich selbständig Informationen aus unterschiedlichen Quellen und nutzen diese bei der Lösung von Aufgaben. Sie können diese Ergebnisse im Kurs präsentieren und argumentativ vertreten.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Sicherer Umgang mit Industrierobotern/Laborordnung • Betriebsarten Industrieroboter • Koordinatensysteme (KS: Robroot, World, Base, Flange, Tool) • Handverfahren in den KS mittels Programmierhandgerät (Tasten und Space Mouse)



3. 3	HOCHSCHULE
	 Bedeutung und Ablauf der Justierung eines
	Roboters
	 Einfluss und Eingabemöglichkeiten von
	Lastdaten
	Methoden zur Vermessung bzw. der Eingabe von Tool- und
	Base-Koordinatensystemen
	Bewegungsbefehle und Ihre Verwendung (PTP, Linear,
	Circular, Spline)
	Singuläre Stellungen und Ihre Bedeutung bei
	Bahnbewegungen
	Optimierung von Bahnbewegungen
	(Verschleifen,
	Orientierungsführung)
	Logische Funktionen und Nutzung von Ein- und
	Ausgängen
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	· mogangen
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	W. Weber und H. Koch, Industrieroboter – Methoden der Steuerung und Regelung, 5. Aufl., Berlin, Deutschland: Springer Vieweg, 2022.
	Mitsubishi Electric Corporation, RT ToolBox3 Pro MELFA-Works Function Instruction Manual, Tokyo, Japan: Mitsubishi Electric, 2018.

https://splan.hs-heilbronn.de/

Terminierung im Stundenplan

Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung



Wahlfach 999999 Integrierte Robotik mit Labor

Prof. DrIng. Thomas Pospiech
4
in jedem Semester
V/Ü
deutsch
Integrated Robotics with laboratory
5
4
60
65
Maril Le 26
Modulprüfung
DG' - h (C h
Pflichtfach
Vorkentnisse aus Motion Control mit Labor
Vorlesung mit integrierten Übungs- und Programmieraufgaben im Labor sowie Fallbeispielen aus der Praxis.
Die Studierenden besitzen ein Verständnis für die Funktionsweise, Programmierung und Inbetriebnahme von gekoppelten bzw. synchronisierten Servosystemen im industriellen Kontext. Sie können verschiedene Robotersysteme gegenüberstellen und das passende System in Abhängigkeit des Anwendungsfalls auswählen. Die Studierenden wissen außerdem wie sich Robotersysteme in ein Maschinenkonzept integrieren lassen, sodass sich synchrone Bewegungen realisieren lassen. Die Studierenden können einfache Anwendungsfälle für integrierte Robotersysteme selbständig projektieren und mithilfe von speicherprogrammierbaren Steuerungen oder Industrie-PCs umsetzen. Dazu gehören der sichere Umgang mit seriellen und parallelen Kinematiken, der Programmierung von Transformationen sowie die Planung und Umsetzung einer Trajektorie. Sie können außerdem die Funktionen selbstständig
verifizieren und ggf. Optimierungen durchführen.
6
Grundbegriffe und Funktionseinheiten von Robotersystemen, Transformationen von Roboterkinematiken, Spline-Interpolationen und Planung von Trajektorien, Realisierung und Verifikation von einfachen Anwendungsbeispielen mithilfe von digitalen Zwillingen.
Wolfgang Weber, Industrieroboter, 5., neu bearbeitete Auflage, ISBN 978-3-446-46869-6, Jahr 2022 Frigeni, F.: Industrial Robotics Control; DOI https://doi.org/10.1007/978-1-4842-8989-1; 2022 Mareczek, J.;Grundlagen der Roboter-Manipulatoren – Band 1, Springer



	HOCHSCHILLE H	EILBRONN
	Vieweg Berlin, Heidelberg, DOI	
	https://doi.org/10.1007/978-3-662-52759-7,2020	
	Mareczek, J.; Grundlagen der Roboter-	
	Manipulatoren – Band 2, Springer Vieweg Berlin,	
	Heidelberg, DOI: https://doi.org/10.1007/978-3-	
	662-59561-9, 2020	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Journal Club: Al in Engineering

Wahlfach 999999 Journal Club: Al ii	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Marco Wagner
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	1440
Art der Veranstaltung	V/S
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Journal Club: Al in Engineering
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LP
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	Vorkentnisse aus den Lehrveranstaltungen: - Einführung in die KI - Data Science - Neuronale Netze & Deep Learning
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Einzelne Studierende wählen aus einer Liste
	aktueller,
	wissenschaftlicher Publikationen eine aus, die sie als Experte /
	Expertin detailliert verstehen und präsentieren. Alle anderen
	Studierenden lesen die Veröffentlichung
	ebenfalls, um im
	Anschluss an die Präsentation Verständnisfragen
	erörtern zu
	können, die Publikation und die verwendeten
	Methoden kritisch
	zu würdigen sowie den Einfluss der Publikation auf das KI-Umfeld diskutieren zu können.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Studierende erlernen aktuelle KI-Konzepte und
(Lernziele)	Anwendungen aus der Forschung anhand von
	aktuellen Publikationen.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Studierenden können selbstständig
	wissenschaftliche
	Publikationen aus dem KI-Bereich recherchieren
	und sich
	gezielt Inhalte daraus erarbeiten. Durch die
	Präsentationen und Diskussionen lernen sie
	komplexe, technische Inhalte zu
	kommunizieren und strukturieren sowie in der
	Gruppe kritisch zu würdigen und im größeren
	Kontext einzuordnen
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Studierende erlernen das kritische HInterfragen
	sowie den Umgang im Rahmen des
Developed College College	wissenschaftlichen Diskurses miteinander.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Publikationen aus dem KI-Bereich recherchieren
	und sich
Verancterarius su remii COO	gezielt Inhalte daraus erarbeiten.
Kompetenzniveau gemäß DQR	Althoral Thomas and dom Cabiet der
Lerninhalte	Aktuelle Themen aus dem Gebiet der Künstlichen Intelligenz in der Technik
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Werden in der Veranstaltung bekannt gegeben.
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/



Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung



Wahlfach 999999 KI in der industriellen Anwendung

Walliach 999999 Ki in dei industrie	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Marco Wagner
Semester	6
Häufigkeit des Angebots	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch / englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Al in Industrial Applications
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Inhalte aus den Lehrveranstaltungen: - Einführung in die KI - Data Science - Neuronale Netze & Deep Learning
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit Übungen und Beispielen aus der Praxis sowie Literaturstudium
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden können die spezifischen Herausforderungen und Besonderheiten der Kl- Anwendung in industriellen Umgebungen von allgemeinen Kl-Anwendungen abgrenzen. Die Studierenden verstehen die relevanten
	Anwendungsfelder von KI in der Industrie und deren Potenziale für die Wertschöpfung in Unternehmen. Die Studierenden sind in der Lage, die Architekturen und Technologien für die Implementierung industrieller KI zu erklären und deren Einsatz in der Produktion nachzuvollziehen. Die Studierenden kennen die kritischen Erfolgsfaktoren und potenziellen Fallstricke bei der Einführung und Skalierung von KI-Lösungen in der Industrie. Die Studierenden
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	verstehen die grundlegenden rechtlichen, ethischen und wirtschaftlichen Aspekte des KI- Einsatzes in der Industrie. Die Studierenden können die grundlegenden
T do mornipotoriz. T oraginoit, Wissonisorsoniiosunig	Besonderheiten von KI-Anwendungen in industriellen Umgebungen von denen allgemeiner KI-Anwendungen unterscheiden. Die Studierenden kennen typische Einsatzgebiete von KI in verschiedenen industriellen Bereichen und deren grundlegenden Nutzen. Die Studierenden verstehen die konzeptionellen Architekturen und die Rolle wichtiger Technologien bei der Umsetzung von KI in der Industrie. Die Studierenden sind sich der wesentlichen Herausforderungen und Chancen bewusst, die mit der Einführung von KI in industriellen Prozessen verbunden sind. Die Studierenden kennen die relevanten strategischen, ethischen und wirtschaftlichen Aspekte, die beim Einsatz von KI in der Industrie zu beachten sind.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Kommunikationsfähigkeit: Studierende lernen, komplexe KI- und Industriethemen verständlich



	HO	CH	50	ш	Ш	F	н	EΙ	LB	R	O١	V
~							٦.					•

	zu präsentieren und zu diskutieren. Teamfähigkeit: Durch Gruppenarbeiten üben sie effektive Zusammenarbeit und das Erarbeiten gemeinsamer Lösungen. Kritisches Denken: Die Auseinandersetzung mit industriellen Problemen fördert das Hinterfragen und Entwickeln von Lösungsansätzen. Empathie: Studierende entwickeln ein Verständnis für die Auswirkungen von KI auf Mitarbeiter und die Notwendigkeit nutzerfreundlicher Lösungen.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	 Definition und Spezifika industrielle KI Daten in der Industrie Anwendungsfelder industrieller KI Implementierung, Management und strategische Aspekte Praxisbeispiel und Fallstudien
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Werden in der Vorlesung bekannt gegeben
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen veröffentlicht



Wahlfach 999999 Kinematik und Kinetik von Robotern

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DiplIng. Andreas Hoch
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Kinematiks and Kinetics of Robots
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungsaufgaben
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Mathematische Grundlagen Rotationsmatrizen
	und Homogene Matrizen
	EulerwinkelKoordinatensysteme nach Denavit-
	Hartenberg Homogene Matrizen nach Denavit-
	Hartenberg Vorwärtstransformation
	Rückwärtstransformation Entkoppelte
	Handachsen Jacobimatrix Singularitäten
	Bewegungsarten und Interpolation PTP- und CP
	Überschleifen Splineinterpolation PTP und CP
	Einführung Newton-Euler-Verfahren Einführung
Francisch ung für begeleiter de Messer stellt und ein	Robotik mit MATLAB
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	Mahan M. Industrianshatan Hansan Minakan
Literatur/Lernquellen	Weber, W.: Industrieroboter, Hanser, München,
Torminiarung im Stundennlan	3. Auflage, 2017
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Kunststofftechnik

	D (D) 11 O) 11
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Uwe Gleiter
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Plastics engineering
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	·
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungsaufgaben
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Kunststoffe:
	- Herstellverfahren
	- Verarbeitungsverfahren
	- Chemische, thermische und mechanische
	Eigenschaften
	- Dimensionierung von Kunststoffbauteilen,
	Schnapphaken, Schraubverbindungen
	- Klebstoffe und deren Anwendung
	- Kunststoffadditive
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Menges; Werkstoffkunde Kunststoffe; Hanser
·	2011
	Harsch, Hellerich; Werkstoff-Führer Kunststoffe:
	Eigenschaften - Prüfungen - Kennwerte, Hanser
	2010
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Lean Production

vvanitach 999999 Lean Production	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Patrick Balve
Semester	4
Häufigkeit des Angebots	in jedem Semester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	Lean Production
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	NACH LONG CO.
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	Ddi-l-tfl-
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Lastina with aversions vides aversales last
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Lecture with exercises, video examples, lean simulation lab, group work, questions for review for each chapter
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Students will be able to explain the historical background and development steps of the lean production concept. Furthermore, they will be able to explain why "lean" has become a dominant approach in operations management. Students will be able to describe the central principles and methods of the lean concept, such as waste avoidance, flow, takt, pull, zero defects, and kaizen. They will also be able to recognize interactions between these methods. Students will be familiar with common issues in introducing lean operations management concepts to production and service organizations and will be able to describe successful implementation strategies. Through simplified, practical examples, students learn to select and apply the appropriate lean
	methods. Additionally, they can contribute to the
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	successful implementation of lean.
Personale Kompetenz: Soziakompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Introduction and Historical Background of Lean 1. The 7 Types of Waste 2. The 9 Principles for Eliminating Waste (incl. Lessons from Factory Physics) 3. Lean Methods for Seeing the Waste 4. Methods for Implementing the 9 Principles 5. Implementing Lean Production
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Dennis, P.: Lean Production Simplified, 3rd ed., Taylor & Francis, 2015 Hänggi, R., Balve, P., Budde, L.: LEAN Production Training for Practice and Study. 1st ed., Springer 2025 Hänggi, R., Fimpel, A., Siegenthaler, R.: LEAN Production – Easy and Comprehensive. 1st ed., Springer 2022
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
. January in Juniorpium	Tape.//opidititio Hollofoliit.do/



Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung



Wahlfach 999999 Mechanismen und Getriebe

Walliach 999999 Wechanismen und	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Jörg Wild
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jährlich
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Mechanism and Gears
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LM
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit Übungsaufgaben
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Studierenden verstehen zwangsläufige Mechanismen und können Geschwindigkeiten und Beschleunigungen darin ermitteln. Sie können für einfache Bewegungsaufgaben Getriebe entwerfen. Die Verwendung eines modernen CAD-Programms zur Verwendung bei der konstruktiven Lösungsfindung für Lagen/Geschwindigkeiten/Beschleunigungen wird gelernt.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Auch heute noch werden nicht alle Funktionen von Schrittmotoren oder geregelten Antrieben ausgeführt. Sogenannte "nichtgleichförmig übersetzende" Getriebe (z. B. Hebel- und Nockengetriebe) werden in vielen Bereichen eingesetzt. Besonders interessante Anwendungen sind Cabrioverdecke, Scheibenwischermechanismen, Motorradfederungen, Gelenkmechanismen von Kfz-Koffer-/Motorraumdeckel, Insbesondere durch den Rechnereinsatz ist es heute möglich, derartige Getriebe in kurzer Zeit zu entwerfen und zu optimieren. Weitere interessante Getriebe stellen die Differentiale mit zwei Freiheitsgraden dar. Sie finden z. B. als Ausgleichsgetriebe oder als schaltbare (Automatik)-Getriebe Verwendung. Behandelt werden auch besondere Bauformen von Getrieben. Dazu zählen hochübersetzende Getriebe (Robotertechnik) und Verstellgetriebe mit variabler Übersetzung.
	Übersicht Gelenkgetriebe Einfache Koppelgetriebe und ihre Bewegungsmöglichkeiten
Soite 105 year 222	Pole Geschwindigkeitszustand der komplan bewegten Ebene



	HOCHSCHULE H
	Grundlagen der Maßsynthese
	Beschleunigungszustand der komplan bewegten
	Ebene
	Relativbewegung
	Krümmungsverhältnisse
	Freiheitsgrade von Getrieben
	Differentiale
	Momente am Differential
	Das Planetenraddifferential als lastschaltbares
	Automatgetriebe im Kfz
	Kurvengetriebe
	Zapfenerweiterung
	Bauformen
	Bewegungsgesetze
	Sondergetriebe
	Schrittschaltwerke
	Harmonic Drive
	Rollringetriebe
	Stufenlose Verstellgetriebe
	Cyclogetriebe
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	L. Hagedorn, W. Thonfeld, A. Rankers:
	Konstruktive Getriebelehre, Springer Verlag,
	Heidelberg, 6. Auflage 2009 H. Kerle/R.
	Pitschellis/B. Corves: Einführung in die
	Getriebelehre, B. G. Teubner Verlag, Stuttgart, 3.
	Auflage 2006 Harald Naunheimer, Bernd
	Bertsche, Gisbert Lechner: Fahrzeuggetriebe,
	Springer-Verlag Berlin- Heidelberg, 2. überarb.
	und erw. Auflage 2007 J. Vollmer:
	Getriebetechnik Grundlagen, Verlag Technik
	Berlin, 1995 Steinhilper/Hennerici/Britz:
	Kinematische Grundlagen ebener Mechanismen
	und Getriebe, Vogel-Fachbuch, 1993
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	
Talang	



Wahlfach 999999 Mehrkörpersimulation

Semester	wannach 999999 wenrkorpersimula	
Häufigkeit des Angebots Art der Veranstaltung Lehrsprache Veranstaltungsname (englisch) Leistungspunkte (ECTS) 5 SWS 4 Workload – Kontaktstunden 60 Workload – Selbststudium Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart Prüfungsatr Prüfungsatr Prüfungsdauer Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lemmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Farchkompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenziveau gemäß DQR Lerninhalte 6 • Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) • Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum • Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum • Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen • Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen • Bewegungsgleichungen • Starrkörpersystemen • Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen • Bewegungsgleichungen von von von von von von von von von vo	Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Klaus Leimbach
Art der Veranstaltung Lehrsprache Lehrsprache deutsch Veranstaltungsname (englisch) Leistungspunkte (ECTS) 5 SWS 4 Workload – Kontaktstunden 60 Workload – Selbststudium 65 Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart Prüfungsart Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lemmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Fachkompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Winkelgeschwindigkeiten im Raum Nemenschen im Raum Nedellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Starrkörpers im Raum Nedellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Starrkörpersystemen Nemenschen im Raum Neme		-
Lehrsprache Veranstaltungsname (englisch) Leistungspunkte (ECTS) SWS 4 Workload – Kontaktstunden 60 Workload – Selbststudium 65 Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart LKBK Prüfungsdauer 90 Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Lehr-/Lernquellen Lernihalte Workload – Selbststudium 65 Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart LKBK Prüfungsdauer 90 Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Lenrihalte LERN Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Lenrihalte LKBK 90 Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Voraussetzungen für die Teilnahme Lest KBK Verlag Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernquellen Voraussetzungen seinstaltungen Voraussetzungen seins starrkörpers im Raum Vorauminsische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Vorauspesselten Starrkörpers und aktiven Kraftelementen Vorauspesselten Starrkörpersystemen Vorauspesdingungen Voraussetzungen seines ungefesselten Vorauminsische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Vorauminsische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Vorauspesselten Starrkörpersystemen Voraumsen Starrkörpersystemen Vorauminsische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Vorauspesselten Starrkörpersystemen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Vorauminsen Starrkörpersystemen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Vorauminsen Starrkörpersystemen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Vorauminsen Starrkörpersystemen Vorauminsen Starrkörpersystemen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Vorauminsen Starrkörpers unter Zwangsb		
Veranstaltungsname (englisch) Multi-body Simulation		
Leistungspunkte (ECTS) SWS 4 Workload – Kontaktstunden 60 Workload – Selbststudium Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart Prüfungsdauer Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lemziele) Fachkompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Nozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Nozialkompetenz Personale Kompetenzialkompetenz Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) Nozialkompetenzialkompetenz Nodellierung von passiven und aktiven Kartelementen Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Nodellierung von passiven und aktiven Kartelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Nodellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan		
SWS		
Workload – Selbststudium 65 Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart		
Workload – Selbststudium Detailbemerkung zum Workload Prüfungsart LKBK Prüfungsdauer 90 Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lenmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lenziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR 6 Lerninhalte Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Nodellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Starrkörpersystemen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken		4
Detailbemerkung zum Workload Prüfungsat Prüfungsate Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lemziele) Fachkompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Solbiständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte Kompetenzi Selbiständigkeit Kompetenzi Selbiständigkeit Kompetenzi Selbiständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte Kompetenzi Selbiständigkeit Kardanwinkel, Eulerwinkel) • Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum • Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum • Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen • Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan		60
Prüfungsatuer Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lemziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte - Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) - Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum - Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum - Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen - Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersystemen it Zwangsbedingungen - Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan	Workload – Selbststudium	65
Prüfungsdauer Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lenziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzinveau gemäß DQR 6 Lerninhalte Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan		
Verpflichtung Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte Lerninhalte - Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) - Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum - Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum - Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersystemen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen - Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan	Prüfungsart	LKBK
Voraussetzungen für die Teilnahme Lehr-/Lermmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte 6 Lerninhalte 6 - Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) • Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum • Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum • Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen • Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen • Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Prüfungsdauer	90
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen) Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte - Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) - Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum - Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum - Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersystemen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen - Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Verpflichtung	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele) Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte 6 Literatur/Lernquellen Fachkompetenz: Sezialkompetenz 6 Corientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) • Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum • Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum • Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen • Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Voraussetzungen für die Teilnahme	
Clernziele Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung		
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte - Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) - Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum - Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum - Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersystemen - Starrkörpersystemen it Zwangsbedingungen - Starrkörpersystemen it Zwangsbedingungen - Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan	Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Hodellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Personale Kompetenz: Selbständigkeit Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte - Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) - Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum - Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum - Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen - Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen - Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen - Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen - Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen - Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Kompetenzniveau gemäß DQR Lerninhalte Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan		
Lerninhalte Orientierung eines Starrkörpers im Raum (Kardanwinkel, Eulerwinkel) Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen var räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
(Kardanwinkel, Eulerwinkel) • Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum • Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum • Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen • Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen • Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Kompetenzniveau gemäß DQR	
Kinematische Differentialgleichung der Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Lerninhalte	
Winkelgeschwindigkeiten im Raum Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Bewegungsgleichungen eines ungefesselten Starrkörpers im Raum Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Starrkörpers im Raum • Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen • Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen • Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Modellierung von passiven und aktiven Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Kraftelementen Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Bewegungsgleichungen von ungefesselten Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Starrkörpersystemen Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Bewegung eines Starrkörpers unter Zwangsbedingungen Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Zwangsbedingungen • Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
• Starrkörpersysteme mit Zwangsbedingungen • Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Modellierung von räumlichen Gelenken Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Empfehlung für hegleitende Veransteltungen	- wodelierung von raumilichen Gelenken
Literatur/Lernquellen Hahn, H, Rigid Body Dynamics of Mechanisms, 1 Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Theoretical Basis, Springer Verlag Blundell, M. Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics, Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		Hahn, H. Digid Rody Dynamics of Machanisms, 1
Damian, H., The Multibody Systems Approach to Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/	Literatur/Lerriquelleri	
Vehicle Dynamics , Elsevier Wittenburg, J., Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Dynamics of Systems of Rigid Bodies, Teubner Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Verlag Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
Terminierung im Stundenplan https://splan.hs-heilbronn.de/		
	Terminierung im Stundenplan	
	Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Mikrosystemtechnik

Wannach 999999 Wikrosystemiech			
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Wolfgang Wehl		
Semester			
Häufigkeit des Angebots	Wintersemester		
Art der Veranstaltung	V/Ü		
Lehrsprache	deutsch		
Veranstaltungsname (englisch)	Micro System Technology		
Leistungspunkte (ECTS)	5		
SWS	4		
Workload – Kontaktstunden	60		
Workload – Selbststudium	65		
Detailbemerkung zum Workload			
Prüfungsart	LK		
Prüfungsdauer	120		
Verpflichtung	Wahlpflichtfach		
Voraussetzungen für die Teilnahme	Erfolgreich abgeschlossenes technisches Grundstudium		
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)			
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden erlernen erweiterte Grundlagen		
(Lernziele)	und Methoden des Fachgebietes und erschließen		
()	sich die Fachkompetenz zur Beurteilung von		
	Fachfragen.		
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden erlernen erweiterte Grundlagen und Methoden des Fachgebietes und erschließen		
	sich die Fachkompetenz zur Beurteilung von		
	Fachfragen.		
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden vertiefen ihre fachlichen		
l ersonale Rompeteriz. Sozialkompeteriz	Kenntnisse und arbeiten verantwortlich auch in		
	Teams. Sie lernen, komplexe Ergebnisse und		
	Zusammenhänge vor Fachexperten zu vertreten		
	und weiter zu entwickeln.		
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden erwerben die Fähigkeit,		
The second of th	Ergebnisse von Berechnungen, Konstruktionen		
	und Auslegungen eigenständig zu beurteilen und		
	zu reflektieren.		
Kompetenzniveau gemäß DQR	6		
Lerninhalte	In der Vorlesung werden alle Grundlagen zur		
	Herstellung, Aufbau und Funktion von		
	Mikrosystemen erläutert		
	- ,		
	Mikrotechnische Fertigung		
	- Einführung		
	- Konzepte und Prinzipien		
	- Werkstoffe		
	- Vakuumtechnik		
	- Schichterzeugung		
	- Lithografie		
	- Schichtstrukturierung		
	- Schichtmodifikation		
	- Mikromechanik		
	- Prozesse		
	- Reinraumtechnik		
	- Messtechnik in der MST		
	Mikrosysteme		
	- Konzepte und Effekte		
	- Sensoren		
	- Piezoresistive Sensoren		
	- Kapazitive Sensoren		



HOCHSCHULF H	41	=1	I B	RO	IN

	- Optische Sensoren, Solarzellen
	- Aktoren
	- Druckköpfe
	- Optische Aktoren (LED, DLP,)
	- Sonstige Aktoren
	- Piezoelektrische Aktoren und Sensoren
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Globisch, S. et al.: Lehrbuch Mikrotechnologie. Hanser Verlag, 2011, ISBN 3-446-42560-8 Wutz, M.: Handbuch Vakuumtechnik. Springer Vieweg Verlag, 2013, ISBN 978-3-8348-1745-7 Mertens, K.: Photovoltaik. Hanser Verlag, 2022 Gerlach, G.; Dötzel, W.: Einführung in die Mikrosystemtechnik. Hanser Verlag, 2006, ISBN 978-3-446-40523-3
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 MMI

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Ansgar Meroth		
Semester	Froi. Dring. Ansgar Weroth		
Häufigkeit des Angebots	jedes Semester		
Art der Veranstaltung	V/Ü		
Lehrsprache			
	englisch		
Veranstaltungsname (englisch)	Human Machine Interfaces		
Leistungspunkte (ECTS)	2,5		
SWS	2		
Workload – Kontaktstunden	30		
Workload – Selbststudium	32,5		
Detailbemerkung zum Workload			
Prüfungsart	LA		
Prüfungsdauer	-		
Verpflichtung	Wahlfach		
Voraussetzungen für die Teilnahme			
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Blockvorlesung, Workshop, gemeinsame Erarbeitung eines Prozesses		
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)			
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Teilnehmer können den UCD Prozess durchführen und nutzen dazu ein gängiges Prototyping-Tool ihrer Wahl		
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Teilnehmer können eine komplexe Entwurfsaufgabe in einem Team lösen und in englischer Sprache präsentieren.		
	Sie sind in der Lage, mit den Fachbegriffen aus der Vorlesung mit Ingenieurkollegen auf fachlicher Ebene zu		
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	kommunizieren. Die Teilnehmer können komplexe Probleme des		
	UCD selbständig analysieren und lösen		
Kompetenzniveau gemäß DQR	6		
Lerninhalte			
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen			
Sonstige Besonderheiten Literatur/Lernquellen	Vijay Kumar (2012): 101 Design Methods – A		
	Structured Approach for Driving Innovation in Your Organization Bruce Hanington, Bella Martin (2012): Universal Methods of Design: 100 Ways to Research Complex Problems, Develop Innovative Ideas and Design Effective Solutions James Pannafino, Patrick McNeil (2017): UX Methods – A Quick Guide to User Experience Research Methods Toni Steimle, Dieter Wallach (2022): Collaborative UX Design Thesmann, S. (2015). Interface-Design: Usability, User Experience und Accessibility im Web		
	gestalten (2., aktualisierte und erweiterte Auflage). Springer Vieweg. https://doi.org/10.1007/978-3-658-03857-1 Jacobsen, J., & Meyer, L. (2020). Praxisbuch Usability und UX: Methoden, Checklisten, Best Practices (3., aktualisierte Auflage). Rheinwerk Verlag. Weitere: https://germanupa.de/wissen/methoden-		



	HOCHSCHULF I	HEILBRONN
	werkzeuge; https://www.usabilitybok.org/	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Model-based Software Engineering

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Frank Tränkle
Semester	- Tol. Dring. Halik Halikie
Häufigkeit des Angebots	WS/SS
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	englison
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	
	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Frank Tränkle (2021). Modellbasierte
	Entwicklung mechatronischer Systeme: mit
	Software- und Simulationsbeispielen für
	autonomes Fahren. DeGruyter Studium
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Modellbildung

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Markus Scholle
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	englisch
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Motion Control mit Labor

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Thomas Pospiech
Semester	2
	in indom Compostor
Häufigkeit des Angebots	in jedem Semester V/Ü
Art der Veranstaltung	
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Motion control with laboratory
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	Modulprüfung
Prüfungsdauer	
Verpflichtung	Pflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	Vorkentnisse aus Informatik und
	Automatisierungstechnik
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungs- und
	Programmieraufgaben im Labor sowie
	Fallbeispielen aus der Praxis.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Jens Weidauer, Elektrische Antriebstechnik, 4. überarbeitete Auflage, ISBN ISBN 978-3-89578-483-5, Jahr 2019. VDI Verein Deutscher Ingenieure e.V., Bewegungsgesetze für Kurvengetriebe und Motion-Control-Systeme - Theoretische GrundlagenVDI 2143 Blatt 1, Ausgabedatum 2024-11-00, AC-Code DE88978194, Hagl, R.; Elektrische Antriebstechnik, 4. Auflage, ISBN 978-3-446-47911-1, Jahr 2024
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Nachhaltige Produktentwicklung

Labracia and the construction of the labracian of the lab	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Sebastian Schillo
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LE
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierter Übung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	[1] M. Charter und U. Tischner (Hrsg.), Sustainable Solutions: Developing Products and Services for the Future, Sheffield: Greenleaf Publishing, 2001.
	Sustainable Solutions: Developing Products and Services for the Future, Sheffield: Greenleaf
	Sustainable Solutions: Developing Products and Services for the Future, Sheffield: Greenleaf Publishing, 2001. [2] T. Lindhqvist, Extended Producer Responsibility in Cleaner Production: Policy Principle to Promote Environmental Improvements of Product Systems, Lund: The International Institute for Industrial Environmental
Literatur/Lernquellen	Sustainable Solutions: Developing Products and Services for the Future, Sheffield: Greenleaf Publishing, 2001. [2] T. Lindhqvist, Extended Producer Responsibility in Cleaner Production: Policy Principle to Promote Environmental Improvements of Product Systems, Lund: The International Institute for Industrial Environmental Economics, Lund University, 2000. [3] G. Pahl, W. Beitz, J. Feldhusen und KH. Grote, Konstruktionslehre: Grundlagen erfolgreicher Produktentwicklung – Methoden und Anwendung, 8. Aufl. Berlin, Heidelberg: Springer-Verlag, 2013. DOI: 10.1007/978-3-642-29569-3. [4] E. Wimmer, R. Züst und K. Lee, ECODESIGN Implementation: A Systematic Guidance on Integrating Environmental Considerations into Product Development, Dordrecht: Springer, 2010. DOI: 10.1007/978-94-007-0632-4.
	Sustainable Solutions: Developing Products and Services for the Future, Sheffield: Greenleaf Publishing, 2001. [2] T. Lindhqvist, Extended Producer Responsibility in Cleaner Production: Policy Principle to Promote Environmental Improvements of Product Systems, Lund: The International Institute for Industrial Environmental Economics, Lund University, 2000. [3] G. Pahl, W. Beitz, J. Feldhusen und KH. Grote, Konstruktionslehre: Grundlagen erfolgreicher Produktentwicklung – Methoden und Anwendung, 8. Aufl. Berlin, Heidelberg: Springer-Verlag, 2013. DOI: 10.1007/978-3-642-29569-3. [4] E. Wimmer, R. Züst und K. Lee, ECODESIGN Implementation: A Systematic Guidance on Integrating Environmental Considerations into Product Development, Dordrecht: Springer, 2010.



Wahlfach 999999 Neuronale Netze & Deep Learning

Labraca a state in a successful share (v)	<u> </u>	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Marco Wagner	
Semester Li Selection Acceptate	4	
Häufigkeit des Angebots	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	
Art der Veranstaltung	V/Ü	
Lehrsprache	englisch	
Veranstaltungsname (englisch)	Artificial Neural Networks & Deep Learning	
Leistungspunkte (ECTS)	5	
SWS	4	
Workload – Kontaktstunden	60	
Workload – Selbststudium	65	
Detailbemerkung zum Workload		
Prüfungsart	Modulprüfung	
Prüfungsdauer		
Verpflichtung	Pflichtfach	
Voraussetzungen für die Teilnahme	Inhalte aus den Lehrveranstaltungen:	
	- Einführung in die KI	
	- Data Science	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)		
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen		
(Lernziele)		
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung		
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz		
Personale Kompetenz: Selbständigkeit		
Kompetenzniveau gemäß DQR	6	
Lerninhalte		
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen		
Sonstige Besonderheiten		
Literatur/Lernquellen	Werden in der Vorlesung bekannt gegeben	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen	
	veröffentlicht	



Wahlfach 999999 Optical Engineering with Lab / Technische Optik mit Labor

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Peter Ott
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	WS
Art der Veranstaltung	V/Ü/L
Lehrsprache	dt/en
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	7
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Projekt Labor - Mehrkörper-Simulation

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Klaus Leimbach
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	L/S
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LA
Prüfungsdauer	-
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Regenerative Energien

vvanifach 999999 Regenerative Ene	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Jochen Haas
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	Renewable Energy
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	keine
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	SWS-Verteilung: 2 SWS Vorlesung
	Lernmethoden: Diskussion und Reflektion während der Vorlesung erwünscht, Bearbeitung von Übungsaufgaben mittels ilias zur Prüfungsvorbereitung.
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	keine
Sonstige Besonderheiten	keine
Literatur/Lernquellen	•Quaschning V.,Regenerative Energiesysteme,
Literatur/Lerriquelleri	Hanser Verlag 2022, Print-ISBN: 978-3-446-
Literatur/Lerriquelleri	Hanser Verlag 2022, Print-ISBN: 978-3-446- 47163-4, E-Book-ISBN: 978-3-446-47206-8
Literatur/Lerriquelleri	Hanser Verlag 2022, Print-ISBN: 978-3-446-47163-4, E-Book-ISBN: 978-3-446-47206-8 •Watter H., Nachhaltige Energiesysteme,
·	Hanser Verlag 2022, Print-ISBN: 978-3-446-47163-4, E-Book-ISBN: 978-3-446-47206-8 •Watter H., Nachhaltige Energiesysteme, Springer Vieweg 2022, ISBN 978-3-658-35867-9, ISBN 978-3-658-35868-6 (eBook)
Terminierung im Stundenplan Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Hanser Verlag 2022, Print-ISBN: 978-3-446-47163-4, E-Book-ISBN: 978-3-446-47206-8 •Watter H., Nachhaltige Energiesysteme, Springer Vieweg 2022, ISBN 978-3-658-35867-9,



Wahlfach 999999 Schadenskunde

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Marc Wettlaufer		
Semester	-		
Häufigkeit des Angebots			
Art der Veranstaltung	V/Ü		
Lehrsprache	deutsch		
Veranstaltungsname (englisch)	Damage Theorie		
Leistungspunkte (ECTS)	5		
SWS	4		
Workload – Kontaktstunden	60		
Workload – Selbststudium	65		
Detailbemerkung zum Workload			
Prüfungsart	LA		
Prüfungsdauer			
Verpflichtung	Wahlpflichtfach		
Voraussetzungen für die Teilnahme			
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung		
	Praxisteil im Labor		
	Gruppenarbeit		
	Wiederholungen, Fragen, Vertiefung		
	Prüfungsvorbereitung		
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen			
(Lernziele)			
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung			
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz			
Personale Kompetenz: Selbständigkeit			
Kompetenzniveau gemäß DQR	6		
Lerninhalte			
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen			
Sonstige Besonderheiten			
Literatur/Lernquellen	Schadenskunde: Analyse und Vermeidung von		
	Schäden in Konstruktion, Fertigung und Betrieb,		
	Josef Broichhausen, Hanser Verlag		
	Schadenskunde im Maschinenbau:		
	Charakteristische Schadensursachen – Analyse		
	und Aussagen von Schadensfällen (Kontakt &		
	Studium), Johann Grosch, Thomas Hirsch, et al., expert Verlag		
	Systematische Beurteilung technischer		
	Schadensfälle, Günter Lange, Michael Pohl,		
	Wiley-VCH		
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/		
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	https://opian.no-nollbronn.ue/		
Leistungshachweis bei kullibillierter Fruidfig			



Wahlfach 999999 Softwaregestütztes Messen

Wahlfach 999999 Softwaregestützte			
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Daniel Uzelmaier		
Semester	-		
Häufigkeit des Angebots	WS, SS		
Art der Veranstaltung	V/L		
Lehrsprache	Deutsch		
Veranstaltungsname (englisch)	Software Based Measurement		
Leistungspunkte (ECTS)	5		
SWS	4		
Workload – Kontaktstunden	60		
Workload – Selbststudium	65		
Detailbemerkung zum Workload			
Prüfungsart	LA		
Prüfungsdauer	180		
Verpflichtung	WF:		
	ASE, KID, MB, MR		
	VF:		
	• ESE		
Voraussetzungen für die Teilnahme	Kenntnisse in Grundlagen der Informatik aus		
o o	dem Grundstudium.		
	Keine Vorkenntnisse in LabVIEW erforderlich.		
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit begleitender praktischer Arbeit		
, ,	amRechner. Unmittelbares Umsetzen des		
	Gelernten anausgewählten		
	Programmieraufgaben und		
	praktischenLaborversuchen. Erstellung		
	komplexer LabVIEW-Programmeunter		
	Einbeziehung von Hardware.		
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)			
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung			
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz			
Personale Kompetenz: Selbständigkeit			
Kompetenzniveau gemäß DQR	6		
Lerninhalte			
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen			
Sonstige Besonderheiten	Eine regelmäßige Anwesenheit und Teilnahme		
	an den Vorlesungen wird dringend empfohlen.		
	Die einzelnen Kapitel bauen stark aufeinander		
	auf, wodurch in den hinteren Kapiteln die zuvor		
	vermittelten Inhalte als zwingend erforderliche		
	Grundlagen betrachtet werden.		
Literatur/Lernquellen	Vorlesungsskript und Übungsaufgaben des		
·	Dozenten		
	Georgi, Hohl, Einführung in LabVIEW, Hanser		
	Mütterlein, Handbuch für die Programmierung		
	mit LabVIEW, Springer Spektrum		
	Plötzeneder, Plötzeneder, Praxiseinstieg		
	LabVIEW, Franzis Verlag		
Terminierung im Stundenplan Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung			



Wahlfach 999999 Steuerungstechnik mit Labor

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r) Prof. DrIng. Carsten Wittenberg			
Prof. DrIng. Carsten Wittenberg			
-			
V/Ü/L			
5			
4			
60			
65			
??			
??			
6			
https://splan.hs-heilbronn.de/			



Wahlfach 999999 Nachhaltigkeit Live

VValinacii 999999 Nacimaliykeii Liv			
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. Dr. Katja Mannschreck & Prof. Dr. Jochen Haas		
Semester	1		
Häufigkeit des Angebots	Jedes Semester		
Art der Veranstaltung	V/Ü		
Lehrsprache	Deutsch / Englisch		
Veranstaltungsname (englisch)	Sustainability Live		
Leistungspunkte (ECTS)	2,5		
SWS	2		
Workload – Kontaktstunden	30		
Workload – Selbststudium	32,5		
Detailbemerkung zum Workload	·		
Prüfungsart	LK		
Prüfungsdauer	60		
Verpflichtung	Pflichtfach		
Voraussetzungen für die Teilnahme			
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit Wiederholungen, Diskussionen		
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden verstehen die globalen		
(Lernziele)	Herausforderungen des Anthropozäns, die		
(Zusammenhänge zwischen		
	Ressourcenverbrauch, Klimawandel und		
	gesellschaftlicher Entwicklung sowie Strategien		
	und Werkzeuge für nachhaltige Transformationen		
	in Technik, Wirtschaft und Politik.		
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden können komplexe		
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	Informationen zu globaler Nachhaltigkeit,		
	Energie- und Rohstoffnutzung sowie		
	Klimawandel aus wissenschaftlichen, politischen		
	und wirtschaftlichen Quellen erschließen, kritisch		
	bewerten und auf technische sowie		
	gesellschaftliche Fragestellungen anwenden.		
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden arbeiten verantwortungsvoll		
·	und kooperativ in interdisziplinären Teams,		
	kommunizieren lösungsorientiert über		
	Nachhaltigkeitsthemen und berücksichtigen		
	dabei unterschiedliche Perspektiven, um		
	gemeinsam tragfähige Konzepte für eine		
	nachhaltige Entwicklung zu erarbeiten.		
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden reflektieren eigenverantwortlich		
	ihr Handeln im Kontext nachhaltiger Entwicklung,		
	entwickeln selbstständig Lösungsansätze für		
	komplexe Problemstellungen und setzen sich		
	aktiv mit wissenschaftlichen, technischen und		
	gesellschaftlichen Herausforderungen		
	auseinander.		
Kompetenzniveau gemäß DQR	6		
Lerninhalte	Grenzen des Wachstums; Das Anthropozän, in		
	welchem Ausmaß gebraucht der Mensch die		
	Erde bereits, Sphären der Welt; Verteilung und		
	Entwicklung des weltweiten Energieverbrauchs		
	(Primär/Endenergie), Rohstoffverbrauchs;		
	Treibhausgase und Erderwärmung, Kipppunkte;		
	Nachhaltigkeitsstrategien; Aktueren in der Welt,		
	die den NE-Wandel vorantreiben können,		
	Werkzeuge der Akteure; Wege aufzeigen, wie es		
	gehen könnte? Politische Vorhaben,		
	Firmenvisionen, Wissenschaftliche Konzepte;		
	Ökobilanz: Grundlagenwissen zur LCA technik		



	HOCHSCHULE	HEILBRON
	an einem Beispiel; Prozessintegrierter	
	Umweltschutz: Konkrete Technologien in der	
	technischen Entwicklung vorstellen; Nachhaltige	
	Prozessentwicklung (NPE), Wirtschaftsmodelle,	
	Politikanforderungen	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen		
Sonstige Besonderheiten		
Literatur/Lernquellen	Vorlesungsskript mit Zusatzmaterial	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Systems Engineering and Management

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Ansgar Meroth		
Semester	- Ing. Ansgar Merotin		
Häufigkeit des Angebots			
Art der Veranstaltung	V/Ü		
Lehrsprache	1/10		
Veranstaltungsname (englisch)			
Leistungspunkte (ECTS)	2,5		
SWS	2		
Workload – Kontaktstunden	30		
Workload – Selbststudium	32,5		
Detailbemerkung zum Workload	Die Veranstaltung besteht aus einer Blockvorlesung (2-3 Tage ganztags) einem verpflichtenden Workshop, einer Ausarbeitung eines Themas in Kleingruppen (2-3 Personen) und einem Seminarteil, in dem die Teilnehmer die Ausarbeitung vortragen. Der Seminarteil dient der individuellen Rückmeldung und der Wissensvermittlung auf peer-to-peer Basis. Die Benotung erfolgt auf Basis der schriftlichen Ausarbeitung etwa 3 Wochen nach der Präsentation.		
Prüfungsart	LA		
Prüfungsdauer			
Verpflichtung	Wahlfach		
Voraussetzungen für die Teilnahme	Grundlegende Fähigkeiten des Programmierens aus den Veranstaltungen "Infiormatik 1" und "Informatik 2"		
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung, Workshop, Ausarbeitung, Referat zu speziellen Aspekten. Notenrelevant ist die Ausarbeitung		
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	Die Teilnehmer kennen die grundlegenden Ansätze des Systems Engineerings, der Unternehmensorganisation und des Prozessmanagement in der Entwicklung von Systemprodukten		
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Teilnehmer können einen Teilprozess in der Entwicklung aus den Prinzipien des Systems Engineering und aus der Literatur analysieren und beschreiben.		
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Teilnehmer sind in der Lage, im Team einen Prozess zu analysieren und zu beschreiben und entsprechend zu präsentieren. Im Workshop lernen sie, sich in wechselnden Arbeitsgruppen in kurzer Zeit in ein Thema einzuarbeiten und fundierte Beiträge im Plenum zu leisten.		
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Reinraumtechnik		
Kompetenzniveau gemäß DQR	7		
Lerninhalte	Mikrosysteme		
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen			
Sonstige Besonderheiten			
Literatur/Lernquellen	 Zurawka, T., Schäuffele, J.: Automotive Software Engineering, vieweg Wiesbaden Skript zur Vorlesung Weber, J.: Automotive Development Processes, Springer, Wiesbaden Alexander Levin et al. Handbuch Automotive SPICE® 4.0: Grundlagen und Know-how für die Praxis Hardcover – 5 Sept. 2024 		



me a a mila mada a a mada a a mila miga mila mila miga mila mila miga mila mila miga mila miga mila mila miga mila miga mila miga mila miga mila mila miga mila mila miga mila miga mila miga mila mila miga mila mila miga mila mila mila mila mila mila mila mil			
		HOCHSCHULF F	HEILBRONN
	dpunkt.verlag GmbH		
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/		
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Ausarbeitung		



Wahlfach 999999 Verbrennungsmotoren

Walliach 33333 Verbiennungsmot	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Karsten Wittek
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Internal combustion engines
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	120
Verpflichtung	Wahlpflichtfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Lecture with integrated exercises and
	demonstrations at the engine test bench
	Vorlesung mit integrierter Übung und
	Labordemonstrationen am Motorenprüfstand
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen (Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	The role of internal combustion engines for the
	decarbonizing of the transport sector /
	Die Rolle von Verbrennungsmotoren im Zuge der
	Dekarbonisierung des Verkehrssektors
	Regenerative fuels, H2, Bio-ethanol, e-Fuels /
	Regenerative Kraftstoffe, H2, Bio-Ethanol, e-
	Fuels
	4-stroke working process, work diagram, stroke
	function, engine designs / 4-Takt-Verfahren, Arbeitsdiagramm, Hubfunktion,
	Bauformen
	Design and operating parameters /
	Konstruktionsparameter und Betriebskenngrößen
	Ideal models for engine cycles /
	Vergleichsprozesse
	Combustion process in spark-ignition engines /
	Verbrennungsprozess in Motoren mit
	Fremdzündung
	Special aspects of hydrogen combustion /
	Besondere Aspekte bei der
	Wasserstoffverbrennung
	Gas exchange process / Ladungswechsel
	Engine mechanics and engine design /
	Motormechanik und Motorkonstruktion
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Heywood JB. Internal Combustion Engine
	Fundamentals. 2nd ed. McGraw-Hill; 2018.
	Pischinger S. Lecture Notes INTERNAL
	COMBUSTION ENGINES I. vol. I. 5th ed. RWTH
	Aachen University; 2012.
	Pischinger S. Lecture Notes INTERNAL
	COMBUSTION ENGINES II. vol. II. 5th ed.



	HOCHSCHILLE	HEILBRONN
	RWTH Aachen University; 2012.	
	Basshuysen R. Handbuch Verbrennungsmotor.	
	8th ed. Springer; 2017.	
	Merker GP, Schwarz C, Teichmann R.	
	Grundlagen Verbrennungsmotoren. 5th ed.	
	Springer; 2011.	
	Eichlseder H, Klell M. Wasserstoff in der	
	Fahrzeugtechnik. 2017.	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/	
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung		



Wahlfach 999999 Vernetzte Maschinen

Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Thomas Pospiech
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	



Wahlfach 999999 Verteilte Systeme im Kfz

vanilacii 999999 vertelite Systeme	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Ansgar Meroth
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	Deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Automotive Computer Networks
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LKBK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	In die Vorlesung werden Fachleute aus der
	Industrie integriert
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	70% Klausur, 30% Projekt. Details werden zu
	Beginn des Semesters in ILIAS bekanntgegeben



Wahlfach 999999 Vertiefung OOP

Warmach 333333 Verticiting OOF	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Prof. DrIng. Torsten Heverhagen
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	Deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	
Leistungspunkte (ECTS)	5
SWS	4
Workload – Kontaktstunden	60
Workload – Selbststudium	65
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LKBK
Prüfungsdauer	90
Verpflichtung	
Voraussetzungen für die Teilnahme	Informatik 1 + 2
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierter Übung
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	Die Studierenden verstehen die Konzepte einer
(Lernziele)	Objektorientierten Programmiersprache.
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	Die Studierenden erwerben die
	Problemlösungskompetenz zur eigenständigen
	Bearbeitung informationstechnischer
	Aufgabenstellungen mit einer Objektorientierten
	Programmiersprache.
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	Die Studierenden lernen in Teams verantwortlich
	zu arbeiten und Lösungen weiterzuentwickeln.
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	Die Studierenden können sich Fachwissen
	selbständig erschließen.
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	Die Vorlesung "Softwaretechnik" beschäftigt sich
	schwerpunktmäßig mit
	der Objektorientierten Programmierung in C++
	- Aufbauend auf den Grundlagenvorlesungen
	Informatik werden die erweiterten Möglichkeiten der
	Objektorientierten Programmiersprache C++
	erlernt und eingeübt
	- Objektorientierten Programmiersprachen eignen
	sich durch die erweiterten Möglichkeiten wie
	Vererbung,
	Kapselung sensitiver Daten, Polymorphismus
	etc. hervorragend zur
	Programmierung hochkomplexer Systeme
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	, ,
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	Werden im Online-Lernsystem ILIAS
T T T T T T T T T T T T T T T T T T T	bereitgestellt.
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	Wird in den ersten drei Vorlesungswochen
	veröffentlicht



Wahlfach 999999 Accounting

Warmaon 333333 7.000anting	
Lehrveranstaltungsverantwortliche(r)	Dr. Elena Dickert
Semester	-
Häufigkeit des Angebots	jedes Semester
Art der Veranstaltung	V/Ü
Lehrsprache	deutsch
Veranstaltungsname (englisch)	Accounting
Leistungspunkte (ECTS)	2,5
SWS	2
Workload – Kontaktstunden	30
Workload – Selbststudium	32,5
Detailbemerkung zum Workload	
Prüfungsart	LP
Prüfungsdauer	60
Verpflichtung	ASE, ESE: Pflichtfach
	KID, MR, TEM, UP: Wahlfach
Voraussetzungen für die Teilnahme	
Lehr-/Lernmethoden (Lehrformen)	Vorlesung mit integrierten Übungen
Fachkompetenz: Wissen und Verstehen	
(Lernziele)	
Fachkompetenz: Fertigkeit, Wissenserschließung	
Personale Kompetenz: Sozialkompetenz	
Personale Kompetenz: Selbständigkeit	
Kompetenzniveau gemäß DQR	6
Lerninhalte	
Empfehlung für begleitende Veranstaltungen	
Sonstige Besonderheiten	
Literatur/Lernquellen	
Terminierung im Stundenplan	https://splan.hs-heilbronn.de/
Leistungsnachweis bei kombinierter Prüfung	2 schriftliche Tests

