



https://studium-robotik.thws.de

Studienplan Bachelor Robotik (BRO)

SPO 2020 und 2023



Sommersemester 2024

Inhalt

Abkürzungen	3
Kontaktdaten	4
Durch das Studium zu erreichende Lernergebnisse	5
Modulhandbuch	6
Studienverlauf	7
Anlage zur Studien- und Prüfungsordnung BRO	8
Robotik-Praktikum	11
Praxismodul im 5. Semester	12
Allgemeinwissenschaftliches Wahlpflichtmodul (AWPM)	12
Robotik-Projekt	13
Seminare	13
Fachspezifische Wahlpflichtmodule (FWPM)	14
Vertiefungsstudium	14
Bachelorarbeit	15
Auslandsaufenthalte	16
European Credit Point Transfer System (ECTS)	17
Diploma Supplement	17
Labore der Fakultät Elektrotechnik	18
Professor:innen des Studiengangs Robotik	19
Ansprechpartner:innen für den Studiengang und der Fakultät Elektrotechnik	20

Abkürzungen

APO Allgemeine Prüfungsordnung

AWPF Allgemeinwissenschaftliches Wahlpflichtfach

AWPM Allgemeinwissenschaftliches Wahlpflichtmodul

BA Bachelorarbeit

bZv Besondere Zulassungsvoraussetzung

CP Credit Point

D Deutsch (als Prüfungssprache)

E Englisch (als Prüfungssprache)

ECTS European Credit Transfer and Accumulation System

FANG Fakultät für angewandte Natur- und Geisteswissenschaften

FE Fakultät Elektrotechnik
FM Fakultät Maschinenbau

FWPM Fachwissenschaftliches Wahlpflichtmodul

LV Lehrveranstaltung

m.E./o.E. Mit Erfolg / ohne Erfolg

mP mündliche Prüfungsleistung

NG Notengewichte

P Praktikum

Pro Projekt

RaPo Rahmenprüfungsordnung für Hochschulen

S Seminar

soP Sonstige Prüfungsleistung

s P Schriftliche Prüfung

SPO Studien- und Prüfungsordnung

SoSe Sommersemester

SU Seminaristischer Unterricht

SW Schweinfurt

SWS Semesterwochenstunden

Tpf Teilnahmepflicht

Ü Übung

V Vorlesung

WiSe Wintersemester

Kontaktdaten

Telefon 09721 940 -

Vermittlung THWS, Abteilung Schweinfurt - 5

Sekretariat BRO/IRO (9.1.10)

Frau Andrea Scheuring - 8735
Frau Daniela Glöckler - 8520

Öffnungszeiten Mo und Do 8.00 bis 11.00 Uhr

Büro Campus Konrad-Geiger: sowie nach Vereinbarung

Internet https://studium-robotik.thws.de/

E-Mail Robotik.FE@thws.de

Hochschulservice Studium (HSST) (7.E.09) - 6144

Frau Stephanie Cenner Frau Susanne Pienitz

Öffnungszeiten: Di und Mi 8.30 bis 12.00 Uhr

Do 13.00 bis 16.00 Uhr

sowie nach Vereinbarung

in der vorlesungsfreien Zeit Di 8.30 bis 12.00 Uhr

Anfragen bitte per Kontaktformular auf der Website.

Studierendenvertretung (1.E.03.1) - 6467

Allgemeine Studienberatung

Infos unter: https://www.thws.de/beratung-und-service/studienberatung/

Durch das Studium zu erreichende Lernergebnisse

Das Studium gliedert sich in drei Phasen:

1.-4. Semester Orientierungsphase, Grundlagenstudium und Praktika

5. Semester Praxisphase

6. u. 7. Semester Fach- und Vertiefungsstudium, Projektarbeit sowie Bachelorarbeit

Der "Studienplan Robotik" ergänzt die Studien- und Prüfungsordnung für den Bachelor-Studiengang Robotik (SPO/BRO) an der Hochschule für angewandte Wissenschaften Würzburg-Schweinfurt.

Er enthält:

- Die Aufteilung der Semesterwochenstunden (SWS) je Fach- und Studiensemester
- Die Lehrveranstaltungsart in den einzelnen Fächern
- Die Ziele und Inhalte des praktischen Studiensemesters
- Nähere Bestimmungen zu Leistungs- und Teilnahmenachweisen
- Die Bezeichnung der angebotenen Vertiefungsmodule, deren Lehrveranstaltungsart und deren Stundenzahl

Gliederung des Studiengangs Robotik

14. Semester	Lehrveranstaltungen und Übungen an der Hochschule in mathematischen und					
	technischen Grundlagenfächern sowie Grundlagenfächern der Informatik,					
	Praktika und Ableistung von zwei fachspezifischen Wahlpflichtmodulen					
	(FWPM).					
5. Semester	Praktisches Studiensemester in der Industrie und Lehrveranstaltungen an der					
	Hochschule mit überfachlichen Lehrinhalten (Soft Skills).					
	Für den Eintritt in das Praxissemester wird eine Mindest-CP-Zahl von 90 ECTS-					
	Punkten vorausgesetzt. Diese Mindest-CP-Zahl entspricht dem erfolgreichen					
	Abschluss von 75% der Module aus den ersten vier Semestern.					
6. u 7. Semester	Lehrveranstaltungen und Übungen an der Hochschule, überfachliche					
	Lehrinhalte, Projektarbeit, Ableistung von zwei fachspezifischen					
	Wahlpflichtmodulen (FWPM), Spezialisierung in einem Vertiefungsmodul und					
	Bachelorarbeit.					
	Für den Eintritt in die Abschlussarbeit (Bachelor) wird neben der erfolgreichen					
	Ableistung des Praxismoduls eine Mindest-CP-Zahl von 150 ECTS-Punkten					
	vorausgesetzt.					
	Es werden folgende drei Vertiefungsrichtungen angeboten, die aus je drei					
	Vertiefungsmodulen bestehen:					
	Industrielle Robotik					
	Mobile Robotik					
	Humanoide und Service-Robotik					
	Die Wahl der Vertiefungsrichtung erfolgt durch erstmaliges Antreten zu einer					
	Prüfung eines Vertiefungsmoduls.					

Modulhandbuch

Der Bachelorstudiengang "Robotik" ist modularisiert, d. h. das Studium setzt sich aus verschiedenen Modulen zusammen.

Ein "Modul" ist die Zusammenfassung eines Stoffgebietes zu einer thematisch und zeitlich abgerundeten, in sich abgeschlossenen und mit "Credit Points" versehenen, abprüfbaren Studieneinheit. Module können sich aus verschiedenen Lehr— und Lernformen (wie z.B. Vorlesungen, Übungen, Praktika, Seminar u.a.) zusammensetzen.

Module werden grundsätzlich mit Leistungsnachweisen abgeschlossen, auf deren Grundlage "Credit Points" vergeben werden.

Die Module des Studiengangs sind relativ kleine Studieneinheiten, um die nationale und internationale Anerkennung zu erleichtern.

Alle wichtigen Informationen über Module (z.B. Lernziele und Inhalte) enthält in detaillierter Form das Modulhandbuch.

Die aktuelle Fassung des Modulhandbuchs des Studiengangs Robotik finden Sie im Internet unter https://studium-robotik.thws.de/.

Studienverlauf

Der Studienverlauf kann der folgenden Abbildung entnommen werden. Es stehen zwei verschiedene Varianten zur Auswahl. Für Beratungsgespräche rund um den Studienverlauf steht Ihnen der Studienfachberater zur Verfügung.

			Stu	dieng	gang R	obot	ik - Stı	udien	verlauf					
Semester	1		2		3	<u> </u>	4	L	Ţ			5	-	7
Studienplan					enstud					isches lien-		Fach	und gsstud	
Variante A	GS	Х	GS	Х	GS	Х	GS	Х	PS	Х	FV	X B	FV A	х
Variante B	GS	Х	GS	Х	GS	Х	GS	Х	PS	Х	FV	Х	FV B	X A

Variante A: Beginn der Bachelorarbeit im Anschluss an das Fach- und Vertiefungsstudium im 6. Semester Variante B: Beginn der Bachelorarbeit zu Beginn des 7. Semesters (Achtung: BA-Note u.U. erst im 8. Semester)

GS	Grundlagenstudium
Х	Vorlesungsfreie Zeit
PS	Praktisches Studiensemester
FV	Fach- und Vertiefungsstudium
ВА	Bachelorarbeit

Anlage zur Studien- und Prüfungsordnung BRO

Semester 1 bis 3

				Ì											
		Semester 1						1							
1	4110100 / INM1	Ingenieurmathematik 1	1	9	2	su, ü	Prof. Dr. Bletz- Siebert	Prof. Dr. Bletz- Siebert	SР	90 Min.	р		ē	1	5
2	4110200 / GET	Grundlagen der Elektrotechnik	1	9	2	su, ü	Prof. Dr. Brandenstein-Köth	Prof. Dr. Brandenstein-Köth / Herr Geuenich	ВP	90 Min.	ъ		<u>ie</u>		S
3	4110300 / ROME1	Roboter-Mechanik 1	1	4	2	su, ü	Prof. Dr. Willert	Prof. Dr. Meyer J.	SP	90 Min.	р		ja	1	2
4	4110400 / GTIBS	Grundlagen der Technischen Informatik und Betriebssysteme	1	4	2	su, ü	Prof. Dr. Endres	Prof. Dr. Endres / Prof. Dr. Bodewig	SP	90 Min.	р	į	ja	1	2
5	4110500 / PROG1		1	4	2	su, ü	Prof. Dr. Herrler	Prof. Dr. Herrler	SP	90 Min.	p		ē	1	2
9	4110600 / ROPR1	Robotik-Praktikum 1	1	4	2	S, LP	Prof. Dr. Borrmann	Prof. Dr. Herrler, Prof. Dr. Friedrich, Herr Dax	SoP	H (m.E./o.E.)	р	9	nein	0	0
		Semester 2													
7	4110700 / INM2	Ingenieurmathematik 2	2	9	2	su, ü	Prof. Dr. Bletz- Siebert	Prof. Dr. Bletz- Siebert	SP	90 Min.	р	i.	ja	1	2
oo	4110800 / GDEB	Grundlagen der Elektronik / Bauelemente	2	9	2	su, ü	Prof. Dr. Eberspächer	Prof. Dr. Pawellek/ Prof. Dr. Eberspächer	GS.	90 Min.	ъ		ē	-	2
6	4110900 / ROME2	Roboter-Mechanik 2	2	4	2	su, ü	Prof. Dr. Willert	Prof. Dr. Kaupp	SP	90 Min.	р		ja	1	5
10	4111000 / SEME	Sensorik und Messtechnik	2	4	2	su, ü	Prof. Dr. Hartmann	Prof. Dr. Hartmann	SP	90 Min.	p		ja	1	2
111	4111100 / PROG2	/ Programmieren 2	2	4	2	su, ü	Prof. Dr. Borrmann	Prof. Dr. Borrmann/ Prof. Dr. Daun	Р	90 Min.	Р		ē	1	2
12	4111200 / ROPR2	/ Robotik-Praktikum 2	2	4	5	S, LP	Prof. Dr. Borrmann	Prof. Dr. Müller B., Prof. Dr. Herrler, Prof. Dr. Friedrich, Herr Dax, Herr Schiefhauer, Herr Endres	soP	H (m.E./o.E.)	p	90	nein	0	0
		Semester 3													
13	4111300 / STSD		33	4	2	su, ü	Prof. Dr. Zirkelbach	Prof. Dr. Zirkelbach	QS.	90 Min.	р		eľ		2
14	4111400 / SYTHDE	Systemtheorie	3	4	2	su, ü	Prof. Dr. Hirn	Prof. Dr. Hirn	SP	90 Min.	Р		ē	1	2
15	4111500 / SECSDE	Software Engineering und Cyber Security	3	4	2	su, ü	Prof. Dr. Daun	Prof. Dr. Daun	SP	90 Min.	p		ja	1	5
16	4111600 / BIVE	Bildverarbeitung	3	4	2	su, ü	Prof. Dr. Willert	Prof. Dr. Willert	SP	90 Min.	р	į	ja	1	2
17	4111700 / ESFBDE	Embedded Systems und Feldbusse	3	4	2	su, ü	Prof. Dr. Friedrich	Prof. Dr. Eckert / Prof. Dr. Friedrich	SP	90 Min.	p		eí	1	5
18	4111800 / ROPR3	Robotik-Praktikum 3	က	4	5	S, LP	Prof. Dr. Borrmann	Prof. Dr. Willert, Prof. Dr. Borrmann, Herr F. Endres, Herr Löser	SoP	H (m.E./o.E.)	р	2	nein	0	0

Semester 4 und 5

		Semester 4													
19		4111900 FWPM 1a	4	4	5	su, ü				SP	90 Min.	þ	ja	1	5
20		4112000 FWPM 1b	4	4	2	su, ü				d5	90 Min.	р	eĺ	1	5
	4112002 / DSIZ	4112002 / Digitale Signalverarbeitung und DSIZ Zustandsregelung	4	4	2	su, ü	Studiendekan	Prof. Dr. Müller B. / Prof. Dr. Spiertz		ВP	90 Min.	P	ēĹ	1	2
	4112003 / EPRR	4112003 / Entwicklungsprozesse und rechtliche EPRR Rahmenbedingungen	4	4	2	Su, Ü	Studiendekan	Prof. Dr. Ziegler		ВP	90 Min.	P	ē		2
	4112009 / MITEDE	Mikrocomputertechnik	4	4	2	su, ü	Studiendekan	Prof. Dr. Endres		SP	90 Min.	p	ja	1	5
21	4112100/ RFTF	Regelungstechnik	4	4	2	su, ü	Prof. Dr. Friedrich	Prof. Dr. Friedrich		SP	90 Min.	р	ja	1	5
22		4112200 / Verteilte Systeme und VSNK Netzwerkkommunikation	4	4	2	su, ü	Prof. Dr. Mathes	Prof. Dr. Mathes / Prof. Dr. Kullmann		SP	90 Min.	p	ē	1	5
23	4112300 / MLDE	Maschinelles Lernen	4	4	5	su, ü	Prof. Dr. Herrler	Prof. Dr. Herrler		SP	90 Min.	р	ē	1	5
24	4112400 / ROPR4	Robotik-Praktikum 4	4	4	22	S, LP	Prof. Dr. Borrmann	Prof. Dr. Herrler / Prof. Dr. Borrmann / Prof. Dr. Friedrich / Herr Reinhart		SoP	H (m.E./o.E.)	р	nein	0	0
		Semester 5													
25		Praxismodul	5	0	25	d.	,		70 ECTS- Punkte aus den Modulen 1-18		(m.E./o.E.)	р	nein	0	0
26		AWPM	5	4	2	*	FANG	FANG		*	*	*	ja ¹⁾	1	5

Semester 6 und 7

		Semester 611 7													
27		FWPM 2a	9	4	2	Su, Ü				SP	90 Min.	р	ē	1	2
28		FWPM 2b	9	4	2	su, ü				SP	90 Min.	þ	ėį	1	2
	4112004 / DELEDE	Deep Learning	9	4	2	su, ü	Studiendekan	Prof. Dr. Herrler		ςР	90 Min.	p	ja	1	5
	4112005 / 3DMS	3D Maschinelles Sehen	9	4	2	su, ü	Studiendekan	Prof. Dr. Willert		ςР	90 Min.	р	ja	1	5
	4112007 / PRORO	Programmierung von Robotern	9	4	2	su, ü	Studiendekan	Prof. Dr. Borrmann		sP	90 Min.	p	ja	1	2
29	4112900 / AKTO	Aktorik	9	4	2	su, ü	Prof. Dr. Herranz Gracia	Prof. Dr. Herranz Gracia		ςР	90 Min.	р	ja	1	5
30		Robotik-Vertiefungsmodul 1	2+9	4	5	su, ü				SP	90 Min.	р	ja	1	2
	4114110 / VIR1	Dynamik von Industrierobotern	9	4	2	su, ü	Prof. Dr. Ziegler	Prof. Dr. Bittner		ςР	90 Min.	þ	ja	1	5
	4114120 / VIR2	Automatisierung und Produktionstechnik	9	4	2	su, ü	Prof. Dr. Ziegler	Prof. Dr. Ziegler		ςР	90 Min.	р	вį	1	5
31		Robotik-Vertiefungsmodul 2	2+9	4	2	su, ü				SP	90 Min.	p	ja	1	2
32		Robotik-Vertiefungsmodul 3	2+9	4	5	su, ü				SP	90 Min.	р	ja	1	2
	4114310 / VHR1	Human Robot Interaction (HRI) I	9	4	2	su, ü	Prof. Dr. Daun	Prof. Dr. Daun		φ	90 Min.	р	ēĺ	1	2
	4114320 / VHR2	Spracherkennung und Sprachsynthese	9	4	2	su, ü	Prof. Dr. Daun	Prof. Dr. Spiertz		ςР	90 Min.	p	ja	1	5
33	4113300 / RPDE	Robotik-Projekt	6 u. 7	10	10	S, Pro	Prof. Dr. Borrmann	Prof. Dr. Borrmann/Prof. Dr. Herrler/Prof. Dr. Kaupp/Prof. Dr. Daun/Prof. Dr. Willert/Prof. Dr. Ziegler		soP	A (m.E./o.E.)	р	nein	0	0
34	4113400 / WESE	Werteseminar	7	2	3	S	Prof. Dr. Kraus	Prof. Dr. Kraus		sР	90 Min. (m.E./o.E.)	þ	nein	0	0
35	4113500/ GEGR	Geschäftsentwicklung und Gründung	7	4	2	s	Prof. Dr. Bräutigam	Prof. Dr. Bräutigam		SoP	9	p	ej	1	5
36	4113600 / BA	Bachelorarbeit	7	0	12		Studiendekan	Von der Prüfungskommission bestellter Betreuer (Prüfer)	150 ECTS- Punkte + Modul 25	ВА		ъ	<u>e</u>	1	12

Robotik-Praktikum

In jedem Semester des Grundlagenstudiums (1.-4. Semester) ist ein Robotik-Praktikum-Modul im Umfang von je 5 ECTS-Punkten vorgesehen. Das Robotik-Praktikum ergänzt die Grundlagenmodule der Robotik und dient dazu, die gewonnenen Fachkenntnisse praktisch zu vertiefen.

Jedes Robotik-Praktikum-Modul deckt vier Schwerpunkte ab:

- Robotik-Anwendungen
- Roboter-Entwicklung
- Software-Tools
- Laborversuche.

Die zugehörigen Veranstaltungen werden an bestimmten Terminen durchgeführt. Die Termine werden zu Beginn des Semesters vom Praktikumsverantwortlichen angekündigt.

Voraussetzung für die Teilnahme an Veranstaltungen des Robotik-Praktikums ist die erfolgreiche Teilnahme am Kurs "Sicherheitsunterweisung" im ersten Semester.

Die Teilnehmerzahl bei den einzelnen Versuchen ist beschränkt. Abhängig von der Praktikumsveranstaltung erfolgt eine Vergabe der verfügbaren Plätze durch Zuteilung oder eine selbständige Anmeldung über die E-Learning-Plattform der Hochschule. Informationen hierzu werden zu Beginn jedes Semesters im E-Learning veröffentlicht.

Ein Robotik-Praktikum-Modul ist erfüllt, wenn alle auf der Testatkarte aufgeführten Leistungsnachweise mit Erfolg (m.E.) abgelegt wurden. Das erfolgreiche Ablegen der Leistungsnachweise wird auf der Testkarte dokumentiert.

Es können auch englischsprachige Praktikumsveranstaltungen des TWIN-Studiengangs Robotics (IRO) belegt werden, sofern Kapazitäten verfügbar sind. Auch hier sind die Leistungsnachweise auf der Testatkarte zu dokumentieren.

Für einige Praktikumsveranstaltungen (insbesondere Laborversuche) ist i.d.R. eine Versuchsanleitung im E-Learning erhältlich, die vor dem Versuch durchgearbeitet werden muss. Zu Versuchsbeginn wird überprüft, ob jeder Teilnehmer ausreichend vorbereitet ist. Die ausreichende Vorbereitung ist eine Voraussetzung für die weitere Teilnahme am Praktikumsversuch und eine positive Bewertung der Teilnahme auf der Testatkarte.

Nach Abschluss jedes Semesters prüft die/der Robotik-Praktikumsverantwortliche die Testatkarte und teilt dem Hochschulservice Studium das erfolgreiche Ablegen des Moduls mit.

Praxismodul im 5. Semester

Das praktische Studiensemester soll in die Tätigkeiten und Arbeitsmethoden von Ingenieurinnen und Ingenieuren anhand konkreter Aufgabenstellung einführen. Dabei sollen vertiefende Einblicke in die technischen Bereiche und sozialen Strukturen des Betriebes gewonnen werden. Die Praxisphase umfasst mindestens 20 Wochen und höchstens 26 Wochen.

Zum Eintritt in das Praxismodul ist nur berechtigt, wer bis zum Zeitpunkt des Beginns des Praxismoduls mindestens 90 ECTS-Punkte erreicht hat.

Ergänzt wird das praktische Studiensemester durch ein Allgemeinwissenschaftliches Wahlpflichtmodul (AWPM), das begleitend zur Praxisphase angeboten wird.

Allgemeinwissenschaftliches Wahlpflichtmodul (AWPM)

Für das allgemeinwissenschaftliche Wahlpflichtmodul (AWPM) (Modul Nr. 26) sind zwei Lehrveranstaltungen (à 2 SWS) aus dem AWPM-Katalog zu wählen. Die angebotenen Wahlpflichtfächer sind dem Fächerkatalog der Fakultät für angewandte Natur- und Geisteswissenschaften (FANG) zu entnehmen. Weitere Einzelheiten können über die Homepage der Fakultät abgerufen werden:

https://fang.thws.de/fakultaet/awpf/

Robotik-Projekt

Im Fach— u. Vertiefungsstudium (im 6. und 7. Semester) ist eine Projektarbeit vorgesehen, in der Erfahrungen in Teamarbeit gesammelt und "Soft Skills" sowie bereits vorhandene Fachkenntnisse angewandt werden sollen.

Hierbei bearbeiten die Studierenden in Kleingruppen industrielle Entwicklungsaufgaben. Jeder Teilnehmer ist verpflichtet, den vereinbarten Ablaufplan einzuhalten (fristgerechte Erledigung übertragener Arbeiten, Teilnahme an Teamsitzungen).

Der Erfolg der Projektarbeit wird auf Grundlage der entwicklungssystematischen Abarbeitung des Projekts, der Projektdokumentation im Umfang von 15-20 Seiten sowie der Projektpräsentationen bewertet.

Das Projektangebot ist begrenzt und an Studierende im 6. und 7. Fachsemester adressiert. Die Projekte werden zu Beginn des 6. Semesters vorgestellt. Es wird versucht, individuelle Präferenzen der Studierenden bei der Zuteilung zu den einzelnen Projekten zu berücksichtigen. Da die Anzahl der Teilnehmerplätze in den einzelnen Projekten aber beschränkt ist (i.d.R. 3-5 Teilnehmer pro Projekt), kann eine Teilnahme am präferierten Projekt nicht garantiert werden.

Seminare

Die regelmäßige Teilnahme an den Seminarveranstaltungen ist Voraussetzung für den erfolgreichen Abschluss. Die Teilnahme wird auf Anwesenheitslisten durch Unterschrift dokumentiert. Fehltermine sind in der Regel vor Beginn der jeweiligen Veranstaltung dem Seminarleiter/ der Seminarleiterin anzuzeigen.

Weitere Voraussetzung für den erfolgreichen Abschluss ist das Anfertigen von Berichten, Portfolios sowie Präsentationen.

Fachspezifische Wahlpflichtmodule (FWPM)

Im 4. und 6. Semester werden fachspezifische Wahlpflichtmodule (FWPM) angeboten. FWPM bieten Studierenden die Möglichkeit, ihr Studium nach persönlichen und beruflichen Interessen fachlich zu akzentuieren.

Die Studierenden treffen ihre Wahl aus zwei getrennten Fächer-Katalogen. Das FWPM 1a und FWPM 1b wird aus dem Fächerkatalog "FWPM 1" gewählt und das FWPM 2a sowie FWPM 2b aus dem Fächerkatalog "FWPM 2".

Die Fächer werden nur bei ausreichender Teilnehmerzahl und nur im jährlichen Turnus angeboten. Jedes der FWPMs schließt mit einer schriftlichen Prüfung ab.

Vertiefungsstudium

Jede/jeder Studierende muss eine Vertiefungsrichtung wählen. Die Wahl erfolgt durch erstmaliges Antreten zu einer Prüfung eines Vertiefungsmoduls. Ein nachfolgender Wechsel der Vertiefungsrichtung kann auf schriftlichen Antrag durch die Prüfungskommission genehmigt werden.

Das Angebot der Vertiefungsrichtungen ist an eine hinreichend große Anzahl von Studierenden in einem Jahrgang gebunden. Es besteht kein Anspruch darauf, dass alle Vertiefungsrichtungen bei nicht ausreichender Teilnehmerzahl durchgeführt werden.

Bachelorarbeit

Für die Bachelorarbeit ist das 7. Semester vorgesehen. Sie kann hochschulintern oder extern, z.B. in einem Industriebetrieb, durchgeführt werden.

Mit der Bearbeitung der Bachelorarbeit kann frühestens begonnen werden, wenn

- a) das Praxismodul (Modul Nr. 25) erfolgreich abgeleistet und
- b) mindestens 150 ECTS-Punkte erreicht wurden.

Formulare für die Anmeldung der Bachelorarbeit sind im E-Learning der Fakultät Elektrotechnik verfügbar unter Kurs: Info-Plattform Elektrotechnik, Abschnitt: Studiengang BRO / study programme IRO (thws.de).

Für Studierende nach **SPO 2020** beträgt die Abgabefrist bei Ausgabe der Arbeit bis spätestens einen Monat nach Anfang des 7. Semesters 5 Monate, bei späterem Beginn 3 Monate.

Für Studierende nach SPO 2023 beträgt die Abgabefrist 5 Monate.

Der Bearbeitungsumfang ist unabhängig von der Abgabefrist und umfasst 12 ECTS-Punkte, also 360 Arbeitsstunden.

Auslandsaufenthalte

Auslandserfahrung vorweisen zu können, wird immer wichtiger. Viele Firmen operieren global, und selbst lokale Unternehmer müssen mit Kunden oder Zulieferern kooperieren, die im Ausland sitzen. Daher sind interkulturelle Erfahrung und Fremdsprachenkenntnisse nicht nur für zukünftige Führungskräfte, sondern häufig auch für Sachbearbeiter wichtig. Abgesehen von diesem beruflichen Aspekt ist ein Auslandsaufenthalt aber auch spannend und meist mit viel Spaß und einer Fülle von neuen Eindrücken verbunden. Die Freiheit, die Sie als Student im Ausland genießen, werden Sie später bei beruflichen Einsätzen nicht mehr haben.

Es gibt viele Wege ins Ausland. Sie können während Ihres Studiums das Praktikum im Ausland absolvieren, an Summer oder Winter Schools teilnehmen, ein oder zwei Semester an einer ausländischen Hochschule studieren oder die Bachelorarbeit im Ausland anfertigen. Bei einem Auslandsstudium sollte angestrebt werden, die erbrachten Leistungen auf das Studium an der THWS anzurechnen. Insbesondere die fachspezifischen Wahlpflichtmodule (FWPM) und nicht-technische Wahlpflichtmodule (AWPM) eignen sich dazu, da in diesen Fällen die an einer ausländischen Hochschule belegten Module nicht mit den Vorlesungen aus dem Studiengang Robotik übereinstimmen müssen.

Wichtig ist, einen Auslandsaufenthalt rechtzeitig und mit viel zeitlichem Vorlauf zu planen, um Fristen im Inund Ausland zu wahren, ggf. Fördermöglichkeiten auszuschöpfen und vor allem, um die Anrechenbarkeit der ausländischen Leistungen schon im Vorfeld – also vor dem Auslandsaufenthalt – zu klären und Ihren Studienverlauf an der THWS ggf. anzupassen.

Ein Auslandsaufenthalt ist erst nach dem dritten Semester sinnvoll, informieren sollten Sie sich aber bereits im ersten oder zweiten Semester. Informationen erhalten Sie beim Auslandsbeauftragten der Fakultät sowie dem Hochschulservice Internationales (https://international.thws.de/)

European Credit Point Transfer System (ECTS)

"Credit Points" (= Leistungspunkte, abgekürzt: CP) nach dem "European Credit Transfer System" (ECTS) sind ein Maß für die studentische Arbeitsbelastung und erleichtern die nationale und internationale Anerkennung und Übertragung von Studienleistungen – z. B. beim Studien-platzwechsel.

Ein Credit Point entspricht 30 Arbeitsstunden durchschnittlicher Studierender. Pro Studienjahr sind planmäßig 60 Credit Points zu erreichen. Bis zum erfolgreichen Studienabschluss mit dem akademischen Grad "B. Eng." sind 210 Credit Points zu erwerben.

Bei benoteten Leistungsnachweisen sind die Credit Points auch ein Maß für das Notengewicht des Moduls an der Gesamtnote des Abschlusszeugnisses. Zusätzliche Gewichtungsfaktoren können der SPO entnommen werden.

Neben anderen Bedingungen ist die erworbene Anzahl von Credit Points maßgeblich für die Berechtigung, das Studium planmäßig fortzusetzen.

Die Berechnung des studentischen Arbeitspensums (30 Stunden pro Credit Point) erfasst die gesamte Zeit, die für die Erreichung der Qualifikationsziele eines Moduls erforderlich ist. Damit ist neben der reinen Präsenzzeit in Vorlesungen und Seminaren auch der Zeitaufwand für Selbststudium, Ausarbeitungen, Vorbereitung auf und Teilnahme an Prüfungen berücksichtigt.

Diploma Supplement

Nach bestandener Bachelorprüfung erhält der Student – neben dem üblichen Bachelorzeugnis – das "Diploma Supplement" sowie ein "Transcript of Records".

Das Diploma Supplement beschreibt (in englischer Sprache) Art und Inhalt des Studiengangs und gibt Informationen über das deutsche Hochschulsystem. Damit wird die internationale Einordnung des Studiums erleichtert.

Labore der Fakultät Elektrotechnik

Automatisierung und Blomedizin FE 1.0.27-28 Dr. Hansmann Automatisierung und Blomedizin FE 1.0.27-28 Dr. Hansmann Automam stisierung und Blomedizin FE 1.0.27-28 Dr. Hansmann Automome mobile Systeme FE 9.5.06 Dr. Borrmann Batterletechnologie FE N.N. Dr. Lorrmann Batterletechnologie FE N.N. Dr. Lorrmann Dr. Lorrmann Batterletechnologie FE N.N. Dr. Lorrmann Dr. Lorrmann FE 1.1.05 Dr. Wellhofer Chip-Design und Mikroelektronik FE 1.0.30 N.N. Dr. Endres Cyber-Awareness, Krybtographie und Hacking FE 1.0.30 N.N. Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 2.1.04 Dr. Zink Elektrische Energieversorgung FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.5.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.5.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.5.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.5.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.5.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungsysteme FE 1.5.16 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.5.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.5.07 Dr. Williert Maschinelles Sehen FE 9.5.17 Dr. Williert Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.5.22-28 Dr. Kompkos Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.5.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.5.22-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.0.26 N.N. N. N	Labor	Kürzel	Raum*	Laborleitung
Autonome mobile Systeme FE 9.E.06 Dr. Borrmann Batterletchnologie FE N.N. Dr. Lorrmann Betrieb und Simulation Elektrischer Energiesysteme FE 1.1.65 Dr. Wellhöfer Chip-Design und Mikroelektronik FE 1.0.30 N.N. Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 1.0.30 N.N. Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Herranz Gracia Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.E.05 Dr. Raupp Hochspannungstechnik FE 2.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Schormann Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Williert Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Williert Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Williert Maschinelles Sehen FE 1.E.22-28 Dr. Rempkes Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.22-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.E.18 Dr. Hirin Medizintechnik Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.E.10 Dr. S. Dr. Friedrich Mestsetchnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.25 N.N. Dr. Friedrich Mestsetchnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozesofadereverarbeitung und eingebettete System FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Stewerungstechnik FE 1.1.07 Dr. Milhifeld Schaltungstechnik FE 1.1.08 Dr. Alir Robotik FE 1.1.09 Dr. Mannann Dr. Kobus, FANG Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Ka	Automatisierungstechnik	FE	N.N.	N.N.
Batterietechnologie FE N.N. Dr. Lorrmann Betrieb und Simulation Elektrischer Energiesysteme FE 1.1.65 Dr. Wellhöfer Chip-Design und Mikroelektronik FE 1.1.04 Dr. Endres Chip-Design und Mikroelektronik FE 1.1.04 Dr. Endres Cyber-Awareness, Kryptographie und Hacking FE 1.0.30 N.N. Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 2.1.04 Dr. Zink Elektrische Energieversorgung FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Energieversorgung FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Schen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.22-28 Dr. Strobel Medizintechnik FE 1.0.26 N.N. Medizintechnik Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Medizintechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik Medizintechnik FE 1.0.27-29 Dr. Strobel Mestechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.09 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.33 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.33 Dr. Schormann Dr. Daun Dr. Dr. Malhes Institut für Energie- und Hochspannungstechnik FE 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kansmann Dr. Ackwa Dr. Kalsmann	Automatisierung und Biomedizin	FE	1.0.27-28	Dr. Hansmann
Betrieb und Simulation Elektrischer Energiesysteme Chip-Design und Mikroelektronik Cyber-Awareness, Kryptographie und Hacking Cyber-Awareness, Kryptographie und Hacking Elektrische Diagnostik und Simulation Elektrische Diagnostik und Simulation Elektrische Diagnostik und Simulation Elektrische Diagnostik und Simulation Elektrische Rengieversorgung FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Herranz Gracia Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.0.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.0.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.0.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.66 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.0.03 Dr. Kaupp Maschinelles Lernen FE 9.0.03 Dr. Kaupp Maschinelles Sehen FE 9.0.03 Dr. Kaupp Maschinelles Sehen FE 9.0.03 Dr. Kaupp Maschinelles Sehen FE 9.0.05 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.0.05 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.0.05 Dr. Herrler Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.0.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.0.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.0.7 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik Gr. B. 1.0.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Schaltungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Prozessdatenverarbeitung FE 1.1.07 Dr. Walphred Schaltungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik FE 9.0.09 Dr. Ackwa Dr. Ali Robotik FE 1.1.09 Dr. Ackwa Dr. Kaupp Dr. Kau	Autonome mobile Systeme	FE	9.E.06	Dr. Borrmann
Chip-Design und Mikroelektronik Cyber-Awareness, Kryptographie und Hacking FE 1.0.30 N.N. Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 2.1.04 Dr. Zink Elektrische Energieversorgung Elektrische Energieversorgung Elektrische Energieversorgung Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Herranz Gracia Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Zingler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.1.66 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Machatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.C.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.27 Dr. Suppracher Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik und -management FE 1.0.06 Dr. Eckert Poptoelektronik FE 1.0.09 Dr. Berspächer Mobile Robotik FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.07 Dr. Brandenstein-Koth FE 1.09 Dr. Brandenstein-Koth FE 1.00 Dr. Brandenstein-Koth FE 1.00 Dr. Alia FE 1.00 Dr. Brandenstein-Koth FE 1.00 Dr. Alia FE 1.00 Dr. Alia FE 1.00 D	Batterietechnologie	FE	N.N.	Dr. Lorrmann
Cyber-Awareness, Kryptographie und Hacking FE 1.0.30 N.N. Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 2.1.04 Dr. Zink Elektrische Energieversorgung FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Herranz Gracia Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.6.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik industrielle Robotik FE 9.6.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.6.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.6.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Serben FE 9.6.06 Dr. Herrler Maschinelles Lerren FE 9.1.7 Dr. Willert Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.6.22-28 Dr. Kernpkes Mechatronik II – Elektronik und Simulationstechnik FE 1.6.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Si	Betrieb und Simulation Elektrischer Energiesysteme	FE	1.1.65	Dr. Wellhöfer
Dielektrische Diagnostik und Simulation FE 2.1.04 Dr. Zink Elektrische Energieversorgung FE 1.1.65 Dr. Rahimpour Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Herranz Gracia Elektrische Maschinen FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.6.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 2.6.05 Dr. Zink Hotustrielle Robotik FE 9.6.03 Dr. C. Ziegler Industrielle Robotik FE 9.6.03 Dr. Kaupp Hotelligente Steuerungssysteme FE 1.6.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.6.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 30.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.6.06 Dr. Herrler Maschinelles Lernen FE 9.6.06 Dr. Herrler Maschinelles Lernen FE 9.6.07 Dr. Willert Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.6.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.6.22-28 Dr. Ackva, Dr. Paweilek Mensch-Roboter-Interaktion Messchenik und opto-thermische Sensorik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.32 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.0.32 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.09 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.09 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung Dr. Ackva Dr. Schormann Dr. Kobus, FANG Dr. Kaupp Geiger Leitung Center Robotik Dr. Ackva	Chip-Design und Mikroelektronik	FE	1.1.04	Dr. Endres
Elektrische Energieversorgung Elektrische Maschinen Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 2.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungsysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrier Maschinelles Lernen FE 9.E.07 Dr. Willert Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Medizintechnik Medizintechnik Medizintechnik Medizintechnik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.27 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.0.29 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Strobel Mobile Robotik FE 1.E.32 Dr. Schormann Nachrichtentechnik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.0.09 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.0.09 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Netzwerktechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann FE 1.D.09 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.E.34 Dr. Schormann FE 1.D.09 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.E.34 Dr. Schormann FE	Cyber-Awareness, Kryptographie und Hacking	FE	1.0.30	N.N.
Elektrische Maschinen FE 1.1.65 Dr. Herranz Gracia Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.0.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 9.0.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.0.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.6.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.0.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.6.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.0.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.0.05 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.0.05 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.0.07 Dr. Willert Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.6.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.6.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter - Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Dr. Friedrich Mobile Robotik FE 1.0.26 N.N. Dr. Friedrich Mobile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.32 Dr. Spiertz Nachrichtentechnik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.06 Dr. Eckert FE 1.0.06 Dr. Eckert Steuerungstechnik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.06 Dr. Eckert Schootik FE 1.0.09 Dr. Bohn Dr. Ali Robotik Dr. Kobus, FANG Dr.	Dielektrische Diagnostik und Simulation	FE	2.1.04	Dr. Zink
Elektromagnetische Verträglichkeit FE N.N. Dr. Kasten Hardwaredesign FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 2.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawelleck Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Nachrichtentechnik FE 1.0.30 Dr. Eckert Optoelektronik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.08 Dr. Ali Robotik FE 1.0.08 Dr. Ali Robotik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung FE 1.0.09 Dr. Bohn Schaltungstechnik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung FE 1.0.09 Dr. Bohn Schaltungstechnik FE 1.0.09 Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.0.09 Dr. Ali Robotik FE 1.0.09 Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.0.09 Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.0.09 Dr. Spiertz Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.0.09 Dr. Spiertz Dr. Spie	Elektrische Energieversorgung	FE	1.1.65	Dr. Rahimpour
Hardwaredesign FE 9.E.05 Dr. Kaupp Hochspannungstechnik FE 2.E.05 Dr. Zink Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kemykes Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.32 Dr. Spiertz Metzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Schaltungstechnik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Steuerungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Spiertz Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Dr. Kasten Dr. Ackva Dr. Hansmann Dr. Ackva Dr. Hansmann Dr. Ackva Dr. Hansmann Dr. Ackva Dr. Kasten	Elektrische Maschinen	FE	1.1.65	Dr. Herranz Gracia
Hochspannungstechnik Industrielle Robotik Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.22-28 Dr. Strobel Meschatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Möbile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.0.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik FE 1.1.08 Dr. Ali Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.39 Dr. Mithes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut FE 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Dr. Kaupp Geiger Dr. Hansmann Dr. Kobus, FANG Dr. Ackva Dr. Kasten	Elektromagnetische Verträglichkeit	FE	N.N.	Dr. Kasten
Industrielle Robotik FE 9.E.03 Dr. C. Ziegler Intelligente Steuerungssysteme FE 1.E.16 Dr. B. Müller Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen Maschinelles Sehen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen Mechatronik II – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Messch-Roboter-Interaktion Messtechnik und opto-thermische Sensorik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I Steuerungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Schaltungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik Optoelektronik FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik Optoelektronik Optoelektr	Hardwaredesign	FE	9.E.05	Dr. Kaupp
Intelligente Steuerungssysteme Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Lernen FE 9.E.07 Dr. Willert Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik Mechatronik II – Leistungselektronik Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Medizintechnik Medizintechnik Messch-Roboter-Interaktion Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mikrowellentechnik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Mobile Robotik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Steuerungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Steuerungstechnik FE 1.E.32 Dr. Spientz Steuerungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.33 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.35 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.35 Dr. Schormann FE 1.E.36 Dr. Mihffeld Schaltungstechnik FE 1.E.31 Dr. Schormann FE 1.E.32 Dr. Spiertz Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Dr. Kaupp Geiger Leitung Center Robotik Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IIII J. Jr. Kobus, FANG Dr. Kokva Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Hansmann Dr. Kokva Dr. Kasten Dr. Kasten Dr. Kasten	Hochspannungstechnik	FE	2.E.05	Dr. Zink
Kollaborative Robotik FE 9.E.03 Dr. Kaupp Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.6.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.0.60 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.0.99 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.06 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.06 Dr. Eckert Steuerungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert FE 1.1.06 Dr. Eckert Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Cohn FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.06 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.06 Dr. Eckert Steuerungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert FE 1.1.06 Dr. Eckert FE 1.1.06 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.06 Dr. Eckert Schaltungstechnik FE 1.1.06 Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.1.06 Dr. Kohn Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.1.07 Dr. Wühlfeld Schaltungstechnik FE 1.1.07 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut Grampus Kohnad- Geiger Leitung	Industrielle Robotik	FE	9.E.03	Dr. C. Ziegler
Leiterplattentechnologie FE 3.0.12 Dr. Schormann Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.18 Dr. Hirn Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.0.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.08 Dr. Ali Steuerungstechnik FE 1.6.34 Dr. Schormann Schaltungstechnik FE 1.6.34 Dr. Schormann Schaltungstechnik FE 1.6.33 Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.6.33 Dr. Spiertz Schaltungstechnik FE 1.6.30 Dr. Mihlfeld Schaltungstechnik FE 1.6.31 Dr. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.6.32 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.6.2 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Leitung Center Robotik Dr. Kaupp Center Robotik I IMES 1.1.59 Dr. Strobel Dr. Ackva, Dr. Akiva Dr. Abiva Technologietransferzentrum Elektromobilität TT2- EMO Dr. Kasten	Intelligente Steuerungssysteme	FE	1.E.16	Dr. B. Müller
Maschinelles Lernen FE 9.E.06 Dr. Herrler Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – Leistungselektronik Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Medizintechnik Medizintechnik Messch-Roboter-Interaktion Messtechnik und opto-thermische Sensorik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mobile Robotik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik Mestwerktechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik Metzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.08 Dr. Ali Schaltungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Schorware und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Dr. Harnsmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TE- En Dr. Ackva Dr. Kasten	Kollaborative Robotik	FE	9.E.03	Dr. Kaupp
Maschinelles Sehen FE 9.E.17 Dr. Willert Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.18 Dr. Hirn Medizintechnik Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.0.32 Dr. Spiertz Motzwerktechnik und -management FE 1.0.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.0.09 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.06 Dr. Eckert Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.E.20 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Dr. Kobus, FANG Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TI- Enchologietransferzentrum Elektromobilität TI- EMDO Dr. Kasten	Leiterplattentechnologie	FE	3.0.12	Dr. Schormann
Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik FE 1.E.22-28 Dr. Kempkes Mechatronik II – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.18 Dr. Hirn Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Sapiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Brandenstein-Köth Schaltungstechnik FE 1.E.34	Maschinelles Lernen	FE	9.E.06	Dr. Herrler
Mechatronik III – Leistungselektronik FE 1.E.22-28 Dr. Ackva, Dr. Pawellek Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik FE 1.E.18 Dr. Hirn Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE 1.0.26 N.N. Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Softwar	Maschinelles Sehen	FE	9.E.17	Dr. Willert
Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik Medizintechnik Medizintechnik Mensch-Roboter-Interaktion Messtechnik und opto-thermische Sensorik Messtechnik und opto-thermische Sensorik Mikrowellentechnik Messtechnik Mobile Robotik FE 1.0.331 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Dr. Ali Robotik I FE 1.1.06 Dr. Eckert FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Daun Softwaretechnik Center Robotik Kürzel Center Robotik Kürzel Center Robotik Leitung Center Robotik Leitung Center Robotik Leitung Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- Dr. Ackva Dr. Kausp Dr. Kausp Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- Dr. Ackva Dr. Kasten	Mechatronik I – Elektrische Aktuatorik	FE	1.E.22-28	Dr. Kempkes
Medizintechnik FE 1.0.27-28 Dr. Strobel Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.0.6 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.02 Dr. Mathes Institut Kürze	Mechatronik II – Leistungselektronik	FE	1.E.22-28	·
Mensch-Roboter-Interaktion FE N.N. Dr. Friedrich Messtechnik und opto-thermische Sensorik FE 1.0.26 N.N. Mikrowellentechnik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.0.31 Dr. Eberspächer Mobile Robotik FE 1.5.32 Dr. Spiertz Nachrichtentechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Netzwerktechnik und -management FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.1.08 Dr. Ali Schaltungstechnik FE 1.5.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.5.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.6.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Kon	Mechatronik III – KFZ-Elektronik und Simulationstechnik	FE	1.E.18	Dr. Hirn
Messtechnik und opto-thermische SensorikFE1.0.26N.N.MikrowellentechnikFE1.0.31Dr. EberspächerMobile RobotikFE9.E.17Dr. KauppNachrichtentechnikFE1.E.32Dr. SpiertzNetzwerktechnik und -managementFE1.1.06Dr. EckertOptoelektronikFE1.0.29Dr. BohnProzessdatenverarbeitung und eingebettete SystemeFE1.1.06Dr. EckertRegelungstechnikFE1.1.08Dr. AliRobotik IFE1.E.12Dr. Brandenstein-KöthSteuerungstechnikFEN.N.Dr. MühlfeldSchaltungstechnikFE1.E.34Dr. SchormannService-RobotikFE9.E.06N.N.SignalverarbeitungFE1.E.33Dr. SpiertzSoftware und Systems EngineeringFE9.1.03Dr. DaunSoftwaretechnikFE1.1.62Dr. MathesInstitutKürzelRaum*LeitungCenter RobotikCERI Campus Konrad-GeigerDr. Kaupp GeigerInstitut für Energie- und HochspannungstechnikIEHT1.1.17Dr. Zink Dr. Kobus, FANGInstitut für Medizintechnik SchweinfurtIMES1.1.59Dr. Strobel 1.0.28Dr. HansmannTechnologietransferzentrum ElektromobilitätTTZ- EMODr. Kasten	Medizintechnik	FE	1.0.27-28	Dr. Strobel
Mikrowellentechnik Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Aki Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik Kürzel Raum* Leitung Center Robotik Tethnologietransferzentrum Elektromobilität Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Ackva Dr. Ackva Dr. Ackva Dr. Kasten	Mensch-Roboter-Interaktion	FE	N.N.	Dr. Friedrich
Mobile Robotik FE 9.E.17 Dr. Kaupp Nachrichtentechnik FE 1.E.32 Dr. Spiertz Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE 1.E.34 Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Dr. Kaupp Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Kaupp Geiger Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Hansmann	Messtechnik und opto-thermische Sensorik	FE	1.0.26	N.N.
Nachrichtentechnik Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme Regelungstechnik FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik Kürzel Raum* Leitung Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Ackva Dr. Ackva Dr. Kasten	Mikrowellentechnik	FE	1.0.31	Dr. Eberspächer
Netzwerktechnik und -management FE 1.1.06 Dr. Eckert Optoelektronik FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel Inc. Kava Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Mobile Robotik	FE	9.E.17	Dr. Kaupp
Optoelektronik Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.0.29 Dr. Bohn Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme FE 1.1.06 Dr. Eckert Regelungstechnik FE 1.1.08 Dr. Ali Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Nachrichtentechnik	FE	1.E.32	Dr. Spiertz
Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme Regelungstechnik Regelungstechnik Robotik I Robotik I Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 1.E.33 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kaupp Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Netzwerktechnik und -management	FE	1.1.06	Dr. Eckert
RegelungstechnikFE1.1.08Dr. AliRobotik IFE1.E.12Dr. Brandenstein-KöthSteuerungstechnikFEN.N.Dr. MühlfeldSchaltungstechnikFE1.E.34Dr. SchormannService-RobotikFE9.E.06N.N.SignalverarbeitungFE1.E.33Dr. SpiertzSoftware und Systems EngineeringFE9.1.03Dr. DaunSoftwaretechnikFE1.1.62Dr. MathesInstitutKürzelRaum*LeitungCenter RobotikCERICampus Konrad-GeigerDr. KauppInstitut für Energie- und HochspannungstechnikIEHT1.1.17Dr. Zink Dr. Kobus, FANGInstitut für Medizintechnik SchweinfurtIMES1.1.59Dr. StrobelInc. 28Dr. HansmannTechnologietransferzentrum ElektromobilitätTTZ- EMODr. Ackva Dr. Kasten	Optoelektronik	FE	1.0.29	Dr. Bohn
Robotik I FE 1.E.12 Dr. Brandenstein-Köth Steuerungstechnik FE N.N. Dr. Mühlfeld Schaltungstechnik FE 1.E.34 Dr. Schormann Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ-EMO Dr. Kasten	Prozessdatenverarbeitung und eingebettete Systeme	FE	1.1.06	Dr. Eckert
SteuerungstechnikFEN.N.Dr. MühlfeldSchaltungstechnikFE1.E.34Dr. SchormannService-RobotikFE9.E.06N.N.SignalverarbeitungFE1.E.33Dr. SpiertzSoftware und Systems EngineeringFE9.1.03Dr. DaunSoftwaretechnikFE1.1.62Dr. MathesInstitutKürzelRaum*LeitungCenter RobotikCERICampus Konrad-GeigerDr. KauppInstitut für Energie- und HochspannungstechnikIEHT1.1.17Dr. Zink Dr. Kobus, FANGInstitut für Medizintechnik SchweinfurtIMES1.1.59Dr. StrobelInstitut für Medizintechnik SchweinfurtIMES1.0.28Dr. HansmannTechnologietransferzentrum ElektromobilitätTTZ-EMODr. Ackva Dr. Kasten	Regelungstechnik	FE	1.1.08	Dr. Ali
Schaltungstechnik Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ-EMO Dr. Kasten	Robotik I	FE	1.E.12	Dr. Brandenstein-Köth
Service-Robotik FE 9.E.06 N.N. Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ-EMO Dr. Kasten	Steuerungstechnik	FE	N.N.	Dr. Mühlfeld
Signalverarbeitung FE 1.E.33 Dr. Spiertz Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ-EMO Dr. Kasten	Schaltungstechnik	FE	1.E.34	Dr. Schormann
Software und Systems Engineering FE 9.1.03 Dr. Daun Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Service-Robotik	FE	9.E.06	N.N.
Softwaretechnik FE 1.1.62 Dr. Mathes Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Signalverarbeitung	FE	1.E.33	Dr. Spiertz
Institut Kürzel Raum* Leitung Center Robotik CERI Campus Konrad-Geiger Dr. Kaupp Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT 1.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 Dr. Strobel Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ-EMO Dr. Ackva Dr. Kasten	Software und Systems Engineering	FE	9.1.03	Dr. Daun
Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT I.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES I.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Softwaretechnik	FE	1.1.62	Dr. Mathes
Center Robotik CERI Campus Konrad- Geiger Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT I.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES I.1.59 Dr. Strobel I.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten				
Institut für Energie- und Hochspannungstechnik IEHT I.1.17 Dr. Zink Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES I.1.59 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten	Institut	Kürzel	Raum*	Leitung
Dr. Kobus, FANG Institut für Medizintechnik Schweinfurt IMES 1.1.59 1.0.28 Dr. Strobel 1.0.28 Dr. Hansmann Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- EMO Dr. Kasten			Geiger	
Technologietransferzentrum Elektromobilität TTZ- Dr. Ackva EMO Dr. Kasten				Dr. Kobus, FANG
EMO Dr. Kasten				Dr. Hansmann
		EMO	Konrad-Goigor	

Professor:innen des Studiengangs Robotik

Name	Titel	E-Mail	Raum*	Durchwahl
	Profes	sor:innen der Fakultät Elektrotechnik (FE)		
Ackva, Ansgar	DrIng.	ansgar.ackva@thws.de	1.E.29	8321
Ali, Abid	DrIng.	abid.ali@thws.de	1.1.64	8454
Bohn, Gunther	DrIng.	gunther.bohn@thws.de	1.1.63	8444
Borrmann, Dorit	Dr. rer. nat.	dorit.borrmann@thws.de	9.1.04	8437
Brandenstein-Köth,	Dr. rer. nat.	bettina.brandenstein-koeth@thws.de	1.1.21	8456
Bettina				
Daun, Marian	Dr. rer. nat.	marian.daun@thws.de	9.1.03	8552
Eberspächer, Mark	DrIng.	mark.eberspaecher@thws.de	1.1.19	8494
Eckert, Ludwig	DrIng.	ludwig.eckert@thws.de	1.1.19	8810
Endres, Heinz	Dr. rer. nat.	heinz.endres@thws.de	1.1.21	8784
Friedrich, Stefan	DrIng.	stefan.friedrich@thws.de	9.1.08	8421
Hansmann, Jan	DrIng.	jan.hansmann@thws.de	1.1.20	8696
Herranz Gracia, Mercedes	DrIng.	mercedes.herranz@thws.de	1.1.64	8518
Herrler, Rainer	Dr. rer. nat.	rainer.herrler@thws.de	9.1.03	8710
Hirn, Rainer	Dr. rer. nat.	rainer.hirn@thws.de	1.1.63	8893
Kasten, Henning	DrIng.	henning.kasten@thws.de	1.1.20	8224
Kaupp, Tobias	Dr.	tobias.kaupp@thws.de	9.1.09	8597
Kempkes, Joachim	DrIng.	joachim.kempkes@thws.de	1.1.64	8453
Lorrmann, Henning	Dr. rer. nat.	henning.lorrmann@thws.de	1.1.20	8347
Mathes, Markus A.	Dr. rer. nat.	markus.mathes@thws.de	1.1.21	8513
Mühlfeld, Florian	DrIng.	florian.mühlfeld@thws.de	1.1.20	8555
Müller, Bernhard	DrIng.	bernhard.mueller@thws.de	1.1.20	8769
Pawellek, Alexander	DrIng.	alexander.pawellek@thws.de	1.1.20	8042
Rahimpour, Ebrahim	DrIng.	ebrahim.rahimpour@thws.de	1.1.11	8497
Schormann, Gerhard	DrIng.	gerhard.schormann@thws.de	1.1.19	8574
Spiertz, Martin	DrIng.	martin.spiertz@thws.de	1.1.22	8770
Strobel, Norbert	Dr.	norbert.strobel@thws.de	1.1.58	8768
Wellhöfer, Anatoli	DrIng.	anatoli.wellhöfer@thws.de	1.1.11	8565
Willert, Volker	DrIng.	volker.willert@thws.de	9.1.09	8598
Ziegler, Christian R.	DrIng.	christian.r.ziegler@thws.de	9.1.04	8485
Zink, Markus H.	DrIng.	markus.zink@thws.de	2.2.05	8498
5 (1	(FANC)	
		Iltät Angewandte Natur- und Geisteswissenschaf		0744
Bittner, Boris	Dr.	boris.bittner@thws.de	7.E.03.5	8711
Bier, Markus	Dr.	markus.bier@thws.de	7.E.03.2	8582
Bletz-Siebert, Oliver	Dr.	oliver.bletz-siebert@thws.de	1.E.43	8712
Bodewig, Michael	Dr.	michael.bodewig@thws.de	1.E.41.3	8530
Diethelm, Kai	Dr.	kai.diethelm@thws.de	1.E.41.3	8581
Fabeck, Gernot	Dr.	gernot.fabeck@thws.de	1.E.43	8512
Motzek, Christian	Dr.	Christian.motzek@thws.de	7.E.03.5	8449
Zirkelbach, Christian	Dr.	christian.zirkelbach@thws.de	1.E.41.3 9.2.19	8692
			3.2.13	
	Professor:inne	en der Fakultät Wirtschaftsingenieurwesen (FWI)	
Bräutigam, Volker	Dr.	volker.braeutigam@thws.de	1.1.35	8595
Kraus, Christian	Dr.	christian.kraus@thws.de	20.1.57	8682

^{*}Raumnummer: 1-8.x.x = Campus Ignaz-Schön; 9.x.x = Robotik Campus Konrad-Geiger, 20.x.x = Campus Ledward

Ansprechpartner:innen für den Studiengang und der Fakultät Elektrotechnik

BRO/IRO

			Raum	Telefon
Studiengangleitung und Fachberatung BRO Studiengangleitung und	Willert, Volker	Prof. DrIng.	9.1.09	8598
Fachberatung IRO	Daun, Marian	Prof. Dr. rer. nat.	9.1.03	8552
Prüfungskommission	Herrler, Rainer	Prof. Dr. rer. nat.	9.1.03	9710
Auslandsbeauftragter	Eberspächer, Mark	Prof. DrIng.	1.1.19	8494
Sekretariat	Glöckler, Daniela	VerwAngestellte	9.1.10/1.1.23	8520
	Scheuring, Andrea	VerwAngestellte	9.1.10	8735
Internet	https://studium-robotik.thws.de, https://studium-robotik.thws.de,			
E-Mail	Robotik.FE@thws.de			

Fakultät Elektrotechnik

			Raum	Telefon
Dekan	Spiertz, Martin	Prof. DrIng.	1.1.22	9801
Prodekan	Zink, Markus H.	Prof. DrIng.	2.2.05	8498
Studiendekanin	Brandenstein-Köth, Bettina	Prof. Dr. rer. nat.	1.1.21	8456
Gleichstellungs-	Brandenstein-Köth,	Prof. Dr. rer. nat.	1.1.21	8456
beauftragte	Bettina			
Dekanat	Campus Ignaz Schön:			
	Rath, Katharina	VerwAngestellte	1.1.23	9802
	Schmitt, Cordula	VerwAngestellte	1.1.23	9802
	Gessner, Barbara	VerwAngestellte	1.1.23	9802
	Glöckler, Daniela	VerwAngestellte	1.1.23	8520
	Campus Konrad Geiger:			
	Scheuring, Andrea	Verw Angestellte	9.1.10	8735
	Glöckler, Daniela	VerwAngestellte	9.1.10	8520
Internetadresse	fe.thws.de			
E-Mail Dekanat	Dekanat.FE@thws.de			