

**Curriculum Bachelor-Studiengang Robotik ab WiSe 2026/27**  
(Stand: 27.01.2026)

**Tabelle 1 Pflichtmodule**

Sem.	Modul-Code	Modul	Lehrform	SWS	ECTS-Punkte	Vorleistung	RPT	Prüfungsform	Gewichtung im Modul in %	Gewichtung gesamt in %
1.	FMBMB1020	Mathematik I	4V/2Ü	6	5		1	K2		2,2
	FMBMB1300	Informatik	2V/2L	4	5	Labor	1	K2		2,2
	FMBMB2100	Technische Mechanik I	3V/1Ü	4	5		1	K1,5		2,2
	FMBB2300	Grundlagen der Elektrotechnik	3V/1L	4	5	Labor	1	K2		2,2
	FMBWB2120	Maschinenelemente I und CAD			5	CAD-Labor	1	K1,5		2,2
		LV - Maschinenelemente	2V	2						
		LV - CAD	2L	2						
	SKIB1300	Hardware-Grundlagen I					1			
	SKIB1310	LV - Hardware-Grundlagen I	3V	3	4			K2		2,2
	SKIB1320	LP - Hardware-Grundlagen I	1L	1	1			LN*		0
				<b>26</b>	<b>30</b>					
2.	FMBMB1030	Mathematik II	4V/2Ü	6	5		2	K2		2,2
	FMBMB2110	Technische Mechanik II	2V/2Ü	4	5		2	K1,5		2,2
	FMBMB5400	Robotik I	2SU/2L	4	5	Labor	2	K2		2,2
	FMBB1400	Physik	2V/1Ü	3	5	Übungsteil	2	K2		2,2
	FMBWB2130	Maschinenelemente II	3V/1Ü	4	5	Entwurf 50h	2	K1,5		2,2
	SKIB2200	Hardware-Grundlagen II					2			
	SKIB2210	LV - Hardware-Grundlagen II	2V	2	3			K2		2,2
	SKIB2220	LP - Hardware-Grundlagen II	2L	2	2			LN*		0
				<b>25</b>	<b>30</b>					
3.	FMBMB1040	Mathematik III	2V/2Ü	4	5		3	K2		2,2
	FMBMB5410	Robotik II	2SU/2L	4	5	Labor	3	BA80+PR20		2,2
	FMBMB5420	Robot Operating System	2SU/2L	4	5		3	EA50		2,2
	FMBMB5430	Automatisierungstechnik	3V/1Ü	4	5		3	K2		2,2
	FMBB5080	Elektrische Antriebstechnik	2Ü/2SU	4	5		3	K2		2,2
	FMBB5230	Materialflusssysteme	2V/2Ü	4	5		3	PA80+PR20		2,2
				<b>24</b>	<b>30</b>					
4.	FMBMB2140	Technische Mechanik III	3V/1Ü	4	5		4	K1,5		2,2
	FMBMB2500	Messtechnik und Sensorik	2V/1Ü/2L	5	5	Übungsteil + Labor	4	K2		2,2
	FMBMB5450	Programmierprojekt	1SU/3L	4	5		4	BA80+PR20		2,2
	FMBB2800	Systematische Produktentwicklung	3V/3L	6	5	Maschinenelemente I und CAD (FMBWB2120/ FMBMB2120)	4	K2		2,2
	FMBWB3500	Nachhaltigkeit und Unternehmensverantwortung	2V/2Ü	4	5		4	K2		2,2
	SKIB6601	Computer Vision	2V/2L	4	5	Informatik (FMBMB1300/ FMBWB1300) und Übungsschein	4	K2		2,2
				<b>27</b>	<b>30</b>					
5.	FMBMB2410	Hydraulik und Pneumatik	3V/1L	4	5		5	K2		2,2
	FMBMB2600	Steuerungs- und Regelungstechnik	2V/1Ü/2L	5	5	Labor	5	K2		2,2
	FMBMB5440	Robotik Labor	4L	4	5	Robot Operating System (FMBMB5420)	5	EA60		2,2
	FMBB5260	Werkzeugmaschinen und Vorrichtungsbau	3V/1L	4	5	Labor	5	M20+BA30		2,2
	FMBWB4800	Englisch für Wirtschaft und Technik B2+								
		LV - Wirtschaftsenglisch B2+	2S	2						
	FMBMB PO5	Entrepreneurship/ Praxis der Unternehmensgründung	2V/1Ü	3	5		5	H		2,2
	siehe Tab. 2	Wahlpflichtmodul I	s. Tab. 2	4	5		6	s. Tab. 2		2,4
				<b>26</b>	<b>30</b>					
6.	FMBWB4800	Englisch für Wirtschaft und Technik B2+			5		6	K2+PR15		2,2
		LV - Technisches Englisch B2+	4S	4						
	FMBB6000	Projektarbeit/ Wissenschaftliches Arbeiten und Präsentieren	4V	4	5		6	PA60+PR20		2,4
	SKIB6830	Aktuelle Themen der Künstlichen Intelligenz	2S/2L	4	5		6	EA50		2,2
	SMSB6500	Autonome Mobile Systeme	2V/2L	4	5		6	EA50		2,2
	siehe Tab. 2	Wahlpflichtmodul II	s. Tab. 2	4	5		6	s. Tab. 2		2,4
	siehe Tab. 2	Wahlpflichtmodul III	s. Tab. 2	4	5		6	s. Tab. 2		2,4
				<b>24</b>	<b>30</b>					

**Curriculum Bachelor-Studiengang Robotik ab WiSe 2026/27**  
(Stand: 27.01.2026)

Sem.	Modul-Code	Modul	Lehrform	SWS	ECTS-Punkte	Vorleistung	RPT	Prüfungsform	Gewichtung im Modul in %	Gewichtung gesamt in %
7.	FMBB8000	Praxisphase		2	15		7	Bericht 10 Seiten + PR30* (12 Wochen)		0
	FMBB9000	Bachelor-Arbeit und Bachelor-Kolloquium								20
	FMBB9010	Bachelor-Arbeit		0	12	170 ECTS-Punkte	7	schriftliche Abschlussarbeit (10 Wochen)	50	
	FMBB9020	Bachelor-Kolloquium		0	3	207 ECTS-Punkte	7	M (max. 120)	50	
				2	30					100
<b>Gesamt SWS / ECTS-Punkte</b>				<b>154</b>	<b>210</b>					

**Tabelle 2 Wahlpflichtmodule (3 Module sind insgesamt zu wählen)**

Sem.	Modul-Code	Module	Lehrform	SWS	ECTS-Punkte	Vorleistung	RPT	Prüfungsform	Gewichtung im Modul in %	
5/6	siehe PSO	Modul an der HOST	PSO	PSO	5	PSO	6	PSO	PSO	
5/6	siehe PSO	Modul an der HOST	PSO	PSO	5	PSO	6	PSO	PSO	
5/6	siehe PSO	Modul an der HOST	PSO	PSO	5	PSO	6	PSO	PSO	
5/6	FMBMB7100	Aktuelle Themen der Robotik	2SU/2L	4	5		6	PA60+PR20		

\* unbenotet

Legende:

Sem.	Semester	K	Klausur + Umfang in Stunden (1 Stunde = 60 Minuten)
LV	Lehrveranstaltung	M	Mündliche Prüfung + Umfang in Minuten
V	Vorlesung	PR	Präsentation + Umfang in Minuten
Ü	Übung	EA	Experimentelle Arbeit + Umfang in Stunden
S	Seminar	PA	Projektarbeit + Umfang in Stunden
SU	Seminaristischer Unterricht	BA	Belegarbeit + Umfang in Stunden
L	Labor	H	Hausarbeit + Umfang in Stunden
LP	Labor - Praktikum	LN	Leistungsnachweis
RPT	Regelprüfungstermin	Tab.	Tabelle
SWS	Semesterwochenstunden	s.	siehe
PSO	Prüfungs- und Studienordnung		