Klausurplan Sommersemester

Stand dieses Plans: *14.07.2020*

Ende SS: **17.07.2020**

Anfang WS: **19.10.2020**

Klausurtermin (20.07.–05.08.2020) · **Nach-Klausurtermin** (01.10.–16.10.2020)

	Modul-Nr.	Modulname		Mo, 20. Jul 20	Di, 21. Jul 20	Mi, 22. Jul 20	Do, 23. Jul 20	Fr, 24. Jul 20	Mo, 27. Jul 20	Di, 28. Jul 20	Mi, 29. Jul 20	Do, 30. Jul 20	Fr, 31. Jul 20	Mo, 3. Aug 20	Di, 4. Aug 20	Mi, 5. Aug 20	Do, 1. Okt 20	Fr, 2. Okt 20	Mo, 5. Okt 20	Di, 6. Okt 20	Mi, 7. Okt 20	Do, 8. Okt 20	Fr, 9. Okt 20	Mo, 12. Okt 20	Di, 13. Okt 20	Mi, 14. Okt 20	Do, 15. Okt 20	Fr, 16. Okt 20	Speziell
	Robotik und Autonome Systeme																												
Algorithmer	CS1001	Algorithmen und Datenst	IFIS		x													x											
Einführung	CS1002	Einführung in die Logik	TCS												x													x	
Technische	CS1200	Technische Grundlagen d	ITI											x													x		
Rechnerarc	CS2100	Rechnerarchitektur	ITI					x													x								
Eingebettet	CS2101	Eingebettete Systeme	ITI		x													x											
Mobile Robc	CS2110	Mobile Roboter	ITI										x													x			
Betriebssys	CS2150	Betriebssysteme und Net	ITM												x													x	
Künstliche I	CS3204	Künstliche Intelligenz	ROB				x													x									
Computergr	CS3205	Computergrafik	IMI											x									x						
Echtzeitsys	CS4160	Echtzeitsysteme	ITI							x													x						
Zuverlässig	CS4172	Zuverlässigkeit von Rec	ITI									x													x				
Mustererke	CS4220	Mustererkennung	ISIP												z													z	
Drahtlose S	CS5153	Drahtlose Sensornetze	ITI						x													x							
Ausgewählt	CS5275	Ausgewählte Methoden d	ISIP																										m
Lineare Alg	MA1500	LADS II	MIC				x													x									
Analysis 2	MA2500	Analysis II	Mathe										x													x			
Stochastik I	MA2510	Stochastik I	Mathe							x													x						
Grundlagen	ME2700	Grundlagen der Elektrote	IME									x													x				
Autonomou	RO4000	Autonomous Systems	IME							x													x						
Robot Learr	RO4100	Robot Learning	ROB	x													x												
Regelungst	RO4400	Regelungstechnische Sy	IME								x													x					
Evolutionar	RO5700	Evolutionary Robotics	ITI			x													x										

	BSc Inf			MSc Inf		BSc MML			MSc MML		BSc MLS			MSc MLS		BSc MIW			MSc MIW		BSc MI			MSc MI		MSc IB		BSc Psy			MSc Psy		BSc MDI			MSc MDI		MSc EdT
Modul-Nr.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.
CS1001	p					p											w	w			p												p					
CS1002	p							w													p														w			
CS1200	p																p				p												p					
CS2100		pr	w																			w	w												w			
CS2101	w	w	w														w	w				w	w												w			
CS2110	w	w	w																																			
CS2150		p																				p												p				
CS3204	w	w	w					w									w	w					w												w			
CS3205	w	w	w						p								w	w					w												p			
CS4160				p															w	w				w												w		w
CS4172	w	w	w																																			
CS4220				w	w				p										w					w														w
CS5153				pr	pr																																	w
CS5275				w					w										w					w														w
MA1500	p					p										p					p																	
MA2500	p					p					p					p					p																	
MA2510		p				p											w	w				w	w															
ME2700	w	w	w														p																					
RO4000																																						
RO4100																																						
RO4400																			w	w																		
RO5700				pr	pr																																	

																											C								
MSc EUT		**BSc Biophy**			**MSc Biophy**			**BSc RAS**			**MSc RAS**			**BSc ITSec**			**MSc ITSec**			**BSc MEW**			**MSc Nutri**	
4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.	2.	4.	6.	2.	4.
						p					p														
								w			p														
			w			p					p														
							p					p													
			w					w				w	w												
							p																		
							p					p													
			w					p				w	w												
							w	w				w	w												
w									p						p										
								w					p												
w				w					w	w				w	w										
w									w					w	w										
				w					w						w										
	p					p					p														
	p					p						w	w												
			p				p				p														
							p																		
									p																
									p																
								p																	
				w					w	w															