

# Modulhandbuch

für das Modulstudium (Master)

# Luft- und Raumfahrtinformatik

Prüfungsordnungsversion: 2021 verantwortlich: Fakultät für Mathematik und Informatik verantwortlich: Institut für Informatik

JMU Würzburg • Erzeugungsdatum 19.04.2025 • PO-Datensatz MM|f25|-|-|H|2021



## Inhaltsverzeichnis

Bereichsgliederung des Studienfachs	3
Verwendete Abkürzungen, Konventionen, Anmerkungen, Satzungsbezug	4
Wintersemester 2021	6
FloatSat Design Lab	7
Sommersemester 2022	8
FloatSat Design Lab	9
Wintersemester 2022	10
FloatSat Design Lab	11
Sommersemester 2023	12
FloatSat Design Lab	13
Wintersemester 2023	14
FloatSat Design Lab	15
Sommersemester 2024	16
FloatSat Design Lab	17
Wintersemester 2024	18
FloatSat Design Lab	19
Sommersemester 2025	20
FloatSat Design Lab	21



## Bereichsgliederung des Studienfachs

Bereich / Unterbereich	ab Seite
Wintersemester 2021	6
Sommersemester 2022	8
Wintersemester 2022	10
Sommersemester 2023	12
Wintersemester 2023	14
Sommersemester 2024	16
Wintersemester 2024	18
Sommersemester 2025	20



### Verwendete Abkürzungen

Veranstaltungsarten: **E** = Exkursion, **K** = Kolloquium, **O** = Konversatorium, **P** = Praktikum, **R** = Projekt, **S** = Seminar, **T** = Tutorium, **Ü** = Übung, **V** = Vorlesung

Semester: **SS** = Sommersemester, **WS** = Wintersemester

Bewertungsarten: **NUM** = numerische Notenvergabe, **B/NB** = bestanden / nicht bestanden

Satzungen: **(L)ASPO** = Allgemeine Studien- und Prüfungsordnung (für Lehramtsstudiengänge), **FSB** = Fachspezifische Bestimmungen, **SFB** = Studienfachbeschreibung

Sonstiges: **A** = Abschlussarbeit, **LV** = Lehrveranstaltung(en), **PL** = Prüfungsleistung(en), **TN** = Teilnehmende, **VL** = Vorleistung(en)

#### Konventionen

Sofern nichts anderes angegeben ist, ist die Lehrveranstaltungs- und Prüfungssprache Deutsch, der Prüfungsturnus ist semesterweise, es besteht keine Bonusfähigkeit der Prüfungsleistung.

### **Anmerkungen**

Gibt es eine Auswahl an Prüfungsarten, so legt die Dozentin oder der Dozent in Absprache mit der/dem Modulverantwortlichen bis spätestens zwei Wochen nach LV-Beginn fest, welche Form für die Erfolgsüberprüfung im aktuellen Semester zutreffend ist und gibt dies ortsüblich bekannt.

Bei mehreren benoteten Prüfungsleistung innerhalb eines Moduls werden diese jeweils gleichgewichtet, sofern nachfolgend nichts anderes angegeben ist.

Besteht die Erfolgsüberprüfung aus mehreren Einzelleistungen, so ist die Prüfung nur bestanden, wenn jede der Einzelleistungen erfolgreich bestanden ist.

### Satzungsbezug

Muttersatzung des hier beschriebenen Studienfachs:

zugehörige amtliche Veröffentlichungen (FSB/SFB):

15.05.2019 (2019-36)

27.06.2019 (2019-41)

14.11.2019 (2019-52)

22.01.2020 (2020-13)

06.05.2020 (2020-39)

22.07.2020 (2020-57)

17.12.2020 (2020-110)



```
10.03.2021 (2021-17)
09.06.2021 (2021-58)
22.12.2021 (2021-85)
05.07.2022 (2022-52)
31.01.2023 (2022-86)
15.06.2023 (2023-58)
13.12.2023 (2023-107)
07.08.2024 (2024-82)
22.01.2025 (2025-1)
```

Dieses Modulhandbuch versucht die prüfungsordnungsrelevanten Daten des Studienfachs möglichst genau wiederzugeben. Rechtlich verbindlich ist aber nur die offizielle amtliche Veröffentlichung der FSB/SFB. Insbesondere gelten im Zweifelsfall die dort angegebenen Beschreibungen der Modulprüfungen.



## Wintersemester 2021



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung	
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-202-m01	
Modulverantwortung and				anbietende Einrich	anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			ntik VIII	Institut für Informatik		
ECTS	Bewe	rtungsart	zuvor bestandene M	Module		
10	nume	rische Notenvergabe				
Module	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ıngen		
1 Semester weiterführend						
Inhalte						
CanCat	CanSat (navar Nama, FloatSat) ist ain interdigginlinäres Projekt für (abar nicht ausschließlich für) Luft und Daum					

#### Qualifikationsziele / Kompetenzen

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Englisch

#### **Platzvergabe**

--

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I



### Sommersemester 2022



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung	
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-202-m01	
Modulverantwortung and				anbietende Einrich	anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			ntik VIII	Institut für Informatik		
ECTS	Bewe	rtungsart	zuvor bestandene M	Module		
10	nume	rische Notenvergabe				
Module	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ıngen		
1 Semester weiterführend						
Inhalte						
CanCat	CanSat (navar Nama, FloatSat) ist ain interdigginlinäres Projekt für (abar nicht ausschließlich für) Luft und Daum					

#### **Qualifikationsziele / Kompetenzen**

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Englisch

#### **Platzvergabe**

--

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I



### Wintersemester 2022



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-202-m01
Modulverantwortung				anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			atik VIII	Institut für Informatik	
ECTS	S Bewertungsart zuvor bestandene i		zuvor bestandene M	Module	
10	nume	rische Notenvergabe			
Modul	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ungen	
1 Semester weiterführend					
Inhalte					
CanSat	Cap Sat (navor Namo, Float Sat) ict oin interdiszinlinäres Projekt für (aber nicht ausschließlich für) Luft und Paum				

#### **Qualifikationsziele / Kompetenzen**

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Englisch

#### **Platzvergabe**

--

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I



## Sommersemester 2023



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-202-m01
Modulverantwortung				anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			atik VIII	Institut für Informatik	
ECTS	Bewe	rtungsart	zuvor bestandene M	Module	
10	nume	rische Notenvergabe			
Modul	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ungen	
1 Semester weiterführend					
Inhalte					
C - C - C - C - C - C - C - C - C - C -					

#### Qualifikationsziele / Kompetenzen

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Englisch

#### **Platzvergabe**

--

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I



## Wintersemester 2023



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-232-m01
Modul	Modulverantwortung			anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			tik VIII	Institut für Informatik	
ECTS	Bewe	rtungsart	zuvor bestandene M	Module	
10	nume	rische Notenvergabe			
Module	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ungen	
1 Semester weiterführend					
Inhalte					

#### Qualifikationsziele / Kompetenzen

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Deutsch und/oder Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Deutsch und/oder Englisch

#### **Platzvergabe**

--

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I



## Sommersemester 2024



Modul	Modulbezeichnung				Kurzbezeichnung
FloatS	FloatSat Design Lab				10-LURI=FDW-232-m01
Modul	verantv	vortung		anbietende Einrich	tung
Inhabe	er/-in d	es Lehrstuhls für Informa	tik VIII	Institut für Informa	tik
ECTS	Bewe	rtungsart	zuvor bestandene M	Nodule	
10	nume	rische Notenvergabe			
Modul	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ungen	
1 Seme	ester	weiterführend			
Inhalte	е	,			
plinäre ideale sign ur und Te stem (I	es Proje Plattfor nd die E elecomr Energie ikations	kt, in dem wir Kenntnisserm die vorhandenen Fähig Entwicklung der Kontroll-S nanding in drahtloser Kon , Batterien), mechanisch sziele / Kompetenzen	e in diesem und viele gkeiten in einem einz Software für das Raur mmunikation zwische e Konstruktion.	n anderen Gebieten igen Projekt zu kom n-Segment und für c en Raum- und Boder	telliten-Projekt ist ein interdiszi- benötigen. Daher ist CanSat eine binieren. Es beinhaltet das De- das Boden-Segment: Telemetrie n-Segment, elektronisches Subsy
Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.					
Lehrveranstaltungen (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)					
R (8) Veranstaltungssprache: Deutsch und/oder Englisch					
<b>Erfolgsüberprüfung</b> (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)					
Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)					

Platzvergabe

weitere Angaben

Prüfungssprache: Deutsch und/oder Englisch

--

**Arbeitsaufwand** 

300 h

Lehrturnus

k. A.

Bezug zur LPO I



## Wintersemester 2024



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-232-m01
Modulverantwortung				anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			atik VIII	Institut für Informatik	
ECTS	Bewe	rtungsart	zuvor bestandene M	Module	
10	nume	rische Notenvergabe			
Modul	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ungen	
1 Semester weiterführend					
Inhalte					
C - C - C - C - C - C - C - C - C - C -					

#### **Qualifikationsziele / Kompetenzen**

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Deutsch und/oder Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Deutsch und/oder Englisch

#### **Platzvergabe**

\_\_

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I



## Sommersemester 2025



Modulbezeichnung					Kurzbezeichnung
FloatSat Design Lab					10-LURI=FDW-232-m01
Modul	verantv	vortung		anbietende Einrichtung	
Inhaber/-in des Lehrstuhls für Informatik VIII			tik VIII	Institut für Informatik	
ECTS Bewertungsart zuvor bestandene M		Module			
10	nume	rische Notenvergabe			
Modul	dauer	Niveau	weitere Voraussetz	ungen	
1 Semester weiterführend					
Inhalte					
CanSa	CanSat (neuer Name: FloatSat) ist ein interdisziplinäres Projekt für (aber nicht ausschließlich für) Luft und Raum-				

#### **Qualifikationsziele / Kompetenzen**

Die Studierenden können eine Energieversorgung, einen Kontrollcomputer, eine Last (Kamera) und Lagekontrollgeräte bauen und in das Innere des CanSat einbauen: Gyros und Reaction Wheel eines Pico-Satelliten. Die Software des CanSat "Satelliten" beinhaltet ein Echt-Zeit-Betriebssystem (vorgegeben), Commanding (sofortige und zeitgetacktete Kommandos), Telemetrie (Echtzeit und historische Daten), Lagekontrolle, Energiekontrolle, Paylod-Kontrolle, Bildverarbeitung und Funkverbindung. Das Bodensegment soll in der Lage sein Telekommandos zu erzeugen und zu senden und die Telemetrie zu empfangen und (graphisch) anzuzeigen.

#### **Lehrveranstaltungen** (Art, SWS, Sprache sofern nicht Deutsch)

R (8)

Veranstaltungssprache: Deutsch und/oder Englisch

Erfolgsüberprüfung (Art, Umfang, Sprache sofern nicht Deutsch / Turnus sofern nicht semesterweise / Bonusfähigkeit sofern möglich)

Projektarbeit: Entwicklung, Bau und Präsentation eines Satellitensteuerungssystems (Bericht (ca. 20 S.) mit Präsentation (30-45 Min.) und anschließender Diskussion zum Thema)

Prüfungssprache: Deutsch und/oder Englisch

#### **Platzvergabe**

\_\_

#### weitere Angaben

--

#### **Arbeitsaufwand**

300 h

#### Lehrturnus

k. A.

#### Bezug zur LPO I