

Niederschrift über die Sitzung des Fakultätsrates
am 29.03.2023

Prof. Dr.-Ing. Peter Nyhuis
Dekan

bearbeitet von:
Laura Eilers
Tel. +49 511 762 2779
E-Mail: eilers
@maschinenbau.uni-hannover.de

Beginn: 14:15 Uhr

Ende: 15:55 Uhr

29.03.2023

Dekanat :

Prof. Nyhuis (Vorsitz)	abwesend
Prof. Becker (Studiendekan)	anwesend
Lotte Schneider (Studiendekanat)	anwesend
Laura Eilers (Dekanat)	anwesend

Professoren:

Prof. Wallaschek	anwesend
Prof. Dinkelacker	abwesend
Prof. Maier	anwesend
Prof. Lachmayer	abwesend
Prof. Denkena	anwesend
Prof. Raatz	Vertretung: Prof. Poll
Prof. Poll	bis 15:20 Uhr, nach dem öffentlichen Teil die Sitzung verlassen
Prof. Behrens	anwesend

WM:

Dr.-Ing. Hassel	anwesend
Dr.-Ing. Heidenblut	abwesend

Studierende:

Hanna Katharina Heitmeyer	anwesend
Johannes Reißner	anwesend

MTV:

Jan Schlegel	anwesend
Karin Zentgraf	entschuldigt

Besucheradresse:
An der Universität 1
30823 Garbsen
www.maschinenbau.
uni-hannover.de

Zentrale:
Tel. +49 511 762 0
Fax +49 511 762 3456
www.uni-hannover.de

Öffentlicher Teil

1 Formalia

- 1.1. Feststellung der Beschlussfähigkeit
Der Dekan stellt die Beschlussfähigkeit des Fakultätsrates fest.
- 1.2. Genehmigung der Tagesordnung
Die Tagesordnung wird genehmigt.
- 1.3. Genehmigung der Niederschrift vom 30.11.2022
Das Protokoll der letzten Sitzung des Fakultätsrates wird genehmigt.

2 Information und Rechenschaft

2.1. Dekanat

- 2.1.1. **Ausrichtekommission NEST am 24.02.2023 per Umlauf eingesetzt**
Die Berufungskommission der Nachhaltigen Energiesystemtechnik wurde am 24.02.2023 per Umlaufverfahren vom Fakultätsrat einstimmig eingesetzt.
- 2.1.2. **Gremienvertretung**
Prof. Lachmayer hat sich bereit erklärt, wie im letzten Professorium besprochen, die Aufgabe des Gründungsbeauftragten von Herrn Prof. Wallaschek zu übernehmen.
- 2.1.3. **Dekansentscheid Zusammensetzung BRK IFA von Becker unterschrieben**
Die Zusammensetzung der Berufungskommission im Berufungsverfahren der Nachfolge von Herrn Prof. Nyhuis und dem Institut für Fabrikanlagen und Logistik wurde per Dekansentscheid geändert, Herr Prof. Junker und Herr Prof. Wurz wurden mit Stimmrecht aufgenommen. Herr Prof. Seume und Herr Prof. Maier sind ohne Stimmrecht, beratende Mitglieder der Kommission.
- 2.1.4. **Grundordnung der LUH wurde geändert**
Die Grundordnung der Leibniz Universität wurde an die Stiftungswerdung zum 01.01.2024 angepasst. Im Laufe des Jahres werden aber noch weitere Anpassungen folgen.

3 Beschlusspunkte

3.1. Zusammensetzung Studienkommission

Hintergrund:

Als Nachfolger für Herrn Prof. Lachmayer und Herrn Prof. Overmeyer haben sich Herr Prof. Junker und Herr Prof. Wurz dazu bereit erklärt, in der Studienkommission mitzuwirken.

Beschluss:

Der Fakultätsrat beschließt einstimmig die Zusammensetzung der Studienkommission.

3.2. Geschäftsordnung Studienkommission

Hintergrund:

Die Studienkommission schlägt dem Fakultätsrat vor, die Geschäftsordnung der Studienkommission der Fakultät für Maschinenbau in den Paragraphen §1 Einberufung, §7 Änderung der Geschäftsordnung und §8 Inkrafttreten wie in der Anlage dargestellt zu ändern. Formelle Fehler in der zur Verfügung gestellten Beschlussvorlage wurden mündlich in der Sitzung des Fakultätsrats ausgeräumt.

Beschluss:

Der Fakultätsrat beschließt die drei eingereichten Änderungsanträge in einem Beschluss mit folgender Stimmverteilung:

Ja-Stimmen	Nein-Stimmen	Enthaltungen
4	1	3

die Geschäftsordnung der Studienkommission mit dem Zusatz zu ändern, dass der Studiendekan den Fakultätsrat über alle Änderungen, die in der Geschäftsordnung der Studienkommission beschlossen werden, informiert.

3.3. Nachfolge Prüfungsausschuss

Hintergrund:

Herr Prof. Endres hat sich dazu bereit erklärt als Nachfolger für Herrn Prof. Poll im Prüfungsausschuss zu fungieren.

Beschluss:

Der Fakultätsrat beschließt einstimmig, Herrn Prof. Endres als Nachfolger für Herrn Prof. Poll im Prüfungsausschuss aufzunehmen.

3.4. Erweiterung der Bezeichnung des Instituts für Montagetechnik in Institut für Montagetechnik und Industrierobotik

Hintergrund:

Das Institut für Montagetechnik beschäftigt sich gemäß der Denomination der Professur und der Benennung des Instituts forschungs- und lehrseitig mit Themenstellungen der Montagetechnik. Dabei umfasst die Montagetechnik im Wesentlichen die beiden Hauptfunktionen Fügetechnik und Handhabungstechnik. Der Schwerpunkt der Arbeiten des Instituts liegt dabei deutlich auf der Handhabungstechnik. In der Fügetechnik wird forschungsseitig explizit die Klebtechnik betrachtet, da die vielen anderen Fügetechniken bei anderen Instituten verortet sind (z.B. IFUM: mechanisches Fügen; IW: Schweißen, Lötten; IMPT: Bonden etc.). Innerhalb der Handhabungstechnik wird ein deutlicher Fokus der Arbeiten auf die flexible robotergestützte Handhabung und Automatisierung gelegt. Etwa 90 % aller Projekte beinhalten Forschungsthemen rund um die Entwicklung von aufgabenangepassten Robotern und robotergestützten Handhabungs- und Montageprozessen. Mit Blick auf den demografischen Wandel in Deutschland und den allgemeinen Trend zu flexibleren Produktionssystemen wird die flexible Automatisierung mittels Industrierobotik auch in Zukunft einen bedeutenden Forschungsbereich darstellen. Die vorausschauende Förderung des Bundes, der Länder und auch der Industrie spiegeln schon jetzt diese Entwicklung wider (u. a. im vom match initiierten DFG Schwerpunktprogramm: „Soft Material Robotic Systems“). Industrierobotik wird also auch in Zukunft ein

Schwerpunkt am Institut bleiben. In den Promotionsthemen mit einem Beitrag in der Industrierobotik sieht man mit rund 70% einen deutlichen (und ansteigenden) thematischen Schwerpunkt. Ebenso in der Lehre legt das Institut einen klaren Fokus auf die Kompetenzvermittlung in der robotergestützten Montagetechnik (beispielsweise in den Lehrveranstaltungen Industrieroboter für die Montagetechnik, Robotergestützte Montageprozesse, Simulation einer Roboterzelle, Autonomer Lego Roboter) und betreut Studierende in Abschlussarbeiten mit über 70% aus diesem Themenbereich. In der Region ist das Institut und die Institutsleiterin ebenfalls mit der Industrierobotik engagiert: beispielsweise über das mitinitiierte RoboHub Niedersachsen in der Robotics City Hannover, bei Robotik meetups (eigene Veranstaltungen in diesem Rahmen), Jurymitglied Robotik Talente bei der TechTide. Um diesen Schwerpunkt des Instituts im Sinne der LUH sowohl intern als auch nach außen besser zu kommunizieren und sichtbar zu machen, beantragt die Institutsleitung das Institut in seiner Benennung um die „Industrierobotik“ zu erweitern und damit die Institutsbezeichnung entsprechend der Aktivitäten in Forschung und Lehre zu präzisieren.

Beschluss:

Der Fakultätsrat beschließt einstimmig die Erweiterung der Bezeichnung des Instituts für Montagetechnik auf Institut für Montagetechnik und Industrierobotik.

4 Verschiedenes

./.

gez.
Prof. Dr. Matthias Becker
(Studiendekan)

gez.
Laura Eilers
(Protokollführung)