

Ringvorlesung Navigation und Umweltrobotik

Termine: Mittwoch, 11:30 Uhr

Raum: A 255, Nienburger Str. 1, 30167 Hannover

vorläufiges Programm 2017

Termin	Vortragender, Organisation	Titel
12.04.2017	-	
19.04.2017	M. Escher, Institut für Flugführung, TU Braunschweig	Navigation und Ortung für Fahrerassistenz und autonomes Fahren
26.04.2017	Dr. J. Kremer, IGI	Mobile 3D-Datenerfassung auf Straße, Schiene und in der Luft
03.05.2017	M. Reutemann, John Deere	Precision Farming, communication and guidance systems
10.05.2017	Dr. R. Sabzevari , Robert Bosch GmbH	Computer Vision for Robotics and Autonomous Driving (English)
17.05.2017	Exkursion Volkswagen Wolfsburg	Details folgen: ~10-16 Uhr vor Ort!
24.05.2017	tbd	
31.05.2017	Prof. Vladik Kreinovich, University of Texas at El Paso, USA	tbd (Interval computations, intelligent control, reasoning under uncertainty) (English)
14.06.2017	Dr. E. v. Hinüber, iMAR	Inertiale Sensoren in der Navigation - Inertialmeßtechnik in Navigation, Vermessung und Regelung
21.06.2016	tbd	
28.06.2016	Dr. H. Nitschke, Volkswagen Nutzfahrzeuge Hannover	tbd
05.07.2016	Prof. Dr. J. Burgner-Kahrs, Leibniz Universität Hannover, Mechatronik-Zentrum Hannover (MZH)	Kontinuumsrobotik