

Vorlesungsplan SoSe 2017 - Navigation und Umweltrobotik

			8			9			10			11			12			13			14			15			16			17			18		
			15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45	15	30	45
Mo	NuUR	2	Filterung im Zustandsraum <small>Ü1 Vogel A 260</small>						Filterung im Zustandsraum <small>V2 Alkhatib A 260 (3101)</small>						Inertialnavigation <small>V2/Ü1 Schön /Bochkati V404(3109)</small>						Robotik II <small>Ü1 Tappe F102(1101)</small>			Robotik II <small>V2 Ortmaier / Tappe F102 (1101)</small>											
									Inertialnavigation <small>V2/Ü1 Schön /Bochkati V 404 (3109)</small>						Künstliche Intelligenz I <small>V2 Ntoutsis 023 (3703)</small>						Robotik I(18:15- 19:45 U <small>V2 Haddadin A145(3403)</small>														
Di	NuUR	2							Inertialnavigation <small>V2/Ü1 Schön /Bochkati V 404 (3109)</small>						Künstliche Intelligenz I <small>V2 Ntoutsis 023 (3703)</small>						Robotik I(18:15- 19:45 U <small>V2 Haddadin A145(3403)</small>														
									Inertialnavigation <small>V2/Ü1 Schön /Bochkati V 404 (3109)</small>						Künstliche Intelligenz I <small>V2 Ntoutsis 023 (3703)</small>						Robotik I(18:15- 19:45 U <small>V2 Haddadin A145(3403)</small>														
Mi	NuUR	2	Regel.technik I <small>Ü1 Reithm.E214 (1101) V1 Reithm. E214(1101)</small>						Ringvorlesung <small>A255</small>																										
									Ringvorlesung <small>A255</small>																										
Do	NuUR	2							Regel.technik I <small>V1 Reithm.E001 (1101)</small>						Regel.technik I <small>Ü1 Reithm.E001 (1101)</small>						Künstl. Intell. <small>Ü1 Ntoutsis 023(3703)</small>														
									Regel.technik I <small>V1 Reithm.E001 (1101)</small>						Regel.technik I <small>Ü1 Reithm.E001 (1101)</small>						Künstl. Intell. <small>Ü1 Ntoutsis 023(3703)</small>														
Do	NuUR	2							Robotik I <small>Ü1 Haddadin A003(3403)</small>																										
									Robotik I <small>Ü1 Haddadin A003(3403)</small>																										
Do	NuUR	2	Mobilkommunikation <small>V2 Fidler 1514 (3408)</small>						Mobilkomm. <small>Ü1 Fidler 1514 (3408)</small>						Praxisprojekt II <small>Ü 4 GIH-IKG (auch 3D-Labor) GIS-Labor</small>						SLAM and routing <small>Brenner GIS-Labor</small>														
			Mobilkommunikation <small>V2 Fidler 1514 (3408)</small>						Mobilkomm. <small>Ü1 Fidler 1514 (3408)</small>						Praxisprojekt II <small>Ü 4 GIH-IKG (auch 3D-Labor) GIS-Labor</small>						SLAM and routing <small>Brenner GIS-Labor</small>														

Wahlpflichtfächer

Kalibr. v. Sensorsyst. (W)

V1/Ü1 Neumann/Bureick
n.V.

Bei externen Veranstaltungen bitte immer auf die Aushänge der jeweiligen Fachrichtung achten!

<http://www.gug.uni-hannover.de>