

Vorlesungsplan WiSe 2016/17- 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			
M o	NuUR	1							Laserscanning V2 Brenner V105						Geodätische Schätzverf. Ü1 Alkhatib (3101) A255						Robotik I V2 Ortmaier A145 (3403)			Robotik I Ü1 Kolarski A145 (3403)													
		3																Robotik I V2 Ortmaier A145 (3403)			Robotik I Ü1 Kolarski A145 (3403)																
D i	NuUR	1	Geodätische Schätzverfahren V2 Neumann/Alkhatib (3101) A255/A260						Tutorium Mechanik f. Umweltrobotik TU Dees 220 (3408)						Photo C.V. Ü1 Heipke V404 (3109)						Positionierung und Navigation Ü1 Krawinkel A255 (3101)																
		3																																			
M i	NuUR	1	GIS und GDI 1. Teil V1/Ü1 Sester 010 (MZ2) (3408)			Photogr. Computer Vision V2 Heipke (3101)A 260																															
		3	Entwurf diskreter Steuerungen V2 Wagner/Rauschenberger (3703) 023			Entw. Steuerung. Ü1 Wagner (3703) 023									Stud. Forschungs- und Entwicklungsprojekt Sem. GIH - IFE - IKG - IPI (3408) 609																						
D o	NuUR	1	Positionierung / Navigation V2 Schön V404(3109)																		Praxisprojekt Ü6 GIH - IFE - IKG - IPI (3408) 609																
		3							Geosensornetze V2/Ü1 Sester 609 (3408)																												
F r	NuUR	1	Netze und Protokolle V2 Fidler (3408) 010/MZ2			Netze und Prot. Ü1 Khangura MZ2																				Laserscan. Ü1 Schlichting GIS-L.											
		3							Führung als Qualifikation im Ingenieurberuf (W) V1 21.10., 04.11., 25.11., 16.12.16, 13.01.17 Komp V105						SLAM and routing V2/Ü1 Brenner GIS-Labor																						

 Wahlpflichtveranstaltungen

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

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

Mechanik f. Umweltrobotik
V2 Nackenhorst /Dees nach Vereinb.

GIS und GDI 2. Teil
V1 Sester n.V.