

Vorlesungsplan GuG SoSe 2025 - Vertiefung 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	
M o	NuUR	1				Recursive State Estimation Dyn. V2 Alkhatib A260				Image analysis I V2/Ü1 Rottensteiner / Kanyamahanga A255																
		2				Recursive State Estimation Dyn. V2 Alkhatib A260				Image analysis I V2/Ü1 Rottensteiner / Kanyamahanga A255																
		3				Recursive State Estimation Dyn. V2 Alkhatib A260				Robotik I V2 Matthias Müller 023 (3703)																
D i	NuUR	1	Geosensornetze V2 Sester/Feuerhake GIS-Labor			Grundlagen GNSS u. Navig. Ü2 Schön / Kröger V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Bannert B046			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404		
		2	Geosensornetze V2 Sester/Feuerhake GIS-Labor			Grundlagen GNSS u. Navig. Ü2 Schön / Kröger V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Bannert B046			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404		
		3	Geosensornetze V2 Sester/Feuerhake GIS-Labor			Grundlagen GNSS u. Navig. Ü2 Schön / Kröger V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Bannert B046			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404		
	1																									
	2																									
	3																									
M i	NuUR	1																								
		2																								
		3																								
D o	NuUR	1	Recursive State Estimation Dyn. Ü2 Moftizadehh A255			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260					
		2	Recursive State Estimation Dyn. Ü2 Moftizadehh A255			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260					
		3	Recursive State Estimation Dyn. Ü2 Moftizadehh A255			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260			Image Analysis I V1 Rottensteiner A260					
F r	NuUR	1																								
		2																								
		3																								

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

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

Geosensornetze		
Ü1	Sester / Feuerhake	n.V.