

Vorlesungsplan GuG WS 2024/25 - Vertiefung Navigation und Umweltrobotik

		Sem.	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				
M	o	NuUR	1							Schätz- und Optimierungsverf. Ü1 Hartberger A260										Inertialnavigation V2 Schön A260			Image analysis II V1/Ü1 Rottensteiner / Kanyamah. A255										
			2							Schätz- und Optimierungsverf. Ü1 Hartberger A260										Inertialnavigation V2 Schön A260			Image analysis II V1/Ü1 Rottensteiner / Kanyamah. A255										
			3							Schätz- und Optimierungsverf. Ü1 Hartberger A260													Inertialnavigation V2 Schön A260			Image analysis II V1/Ü1 Rottensteiner / Kanyamah. A255							
																					Robotik I V Seel / Habich 030 (8130)			Robotik I Ü Seel/Habich 030 (8130)									
D	i	NuUR	1							Photogr. Computer Vision V2 Heipke A255				Laserscanning-Mod./Interpretation V2 Brenner V105							Schätz- und Optimierungsverf. V2 Neumann V404												
			2							Photogr. Computer Vision V2 Heipke A255				Laserscanning-Mod./Interpretation V2 Brenner V105							Schätz- und Optimierungsverf. V2 Neumann V404												
			3							Photogr. Computer Vision V2 Heipke A255				Laserscanning-Mod./Interpretation V2 Brenner V105							Schätz- und Optimierungsverf. V2 Neumann V404												
M	i	NuUR	1							Image analysis II V2 Rottensteiner/Kanyamah. A104				Inertialnavigation Ü2 Schön / Weddig V404																			
			2							Image analysis II V2 Rottensteiner/Kanyamah. A104				Inertialnavigation Ü2 Schön / Weddig V404				Projektseminar II SE 4 IIFE/NuUR (V404) - IPI (V105)															
			3							Image analysis II V2 Rottensteiner/Kanyamah. A104				Inertialnavigation Ü2 Schön / Weddig V404				Projektseminar II SE 4 IIFE/NuUR (V404) - IPI (V105)															
D	o	NuUR	1							Photogr. Computer Vision Ü1 Heipke (3416)HBA																							
			2							Photogr. Computer Vision Ü1 Heipke (3416)HBA																							
			3							Photogr. Computer Vision Ü1 Heipke (3416)HBA																							
F	r	NuUR	1																SLAM and P.P. (WP) V2/Ü1 Brenner online		Laserscanning Ü1 Schim. GIS-Labor												
			2																SLAM and P.P. (WP) V2/Ü1 Brenner online		Laserscanning Ü1 Schim. GIS-Labor												
			3																SLAM and P.P. (WP) V2/Ü1 Brenner online		Laserscanning Ü1 Schim. GIS-Labor												

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

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