

Vorlesungsplan GuG SoSe 2024 - 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	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						Robotik II V2 Seel/Mohammad 030 (8130)						Robotik II Ü1 Mohammad/Ehlers 030 (8130)						Image Anyl.I V2/Ü1 Rott. A260					
		2						Recursive State Estimation Dyn. V2 Alkhatib A260				Image analysis I V2/Ü1 Rottensteiner / Kanyamahanga A255						Robotik II V2 Seel/Mohammad 030 (8130)						Robotik II Ü1 Mohammad/Ehlers 030 (8130)						Image Anyl.I V2/Ü1 Rott. A260					
		3						Recursive State Estimation Dyn. V2 Alkhatib A260				Robotik I V2 Matthias Müller 023 (3703)																							
D i	NuUR	1	Geosensornetze V2 Sester / Feuerhake GS-Labor			Grundlagen GNSS u. Navig. Ü2 Schön / Kröger V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Bannert B046						Geodätisches Hauptseminar SE siehe Aushang A 104																				
		2	Geosensornetze V2 Sester / Feuerhake GS-Labor			Grundlagen GNSS u. Navig. Ü2 Schön / Kröger V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Bannert B046						Geodätisches Hauptseminar SE siehe Aushang A 104																				
		3	Geosensornetze V2 Sester / Feuerhake GS-Labor																																
M i	NuUR	1				Grundlagen GNSS u. Navig. V2 Schön V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404									Robotik I Ü1 Lilge 023 (3703)																	
		2				Grundlagen GNSS u. Navig. V2 Schön V404			Erw. Bereiche der Geodäsie V2 Müller V404						Projektseminar SE 4 GIH (A260), IFE1 (V404) - IFE2 (V410) - IPI (V105) - NuUR (B046)																				
		3													Projektseminar SE 4 GIH (A260), IFE1 (V404) - IFE2 (V410) - IPI (V105) - NuUR (B046)																				
D o	NuUR	1	Recursive State Estimation Dyn. Ü2 Mofizadeh A255																																
		2	Recursive State Estimation Dyn. Ü2 Mofizadeh A255																																
		3	Recursive State Estimation Dyn. Ü2 Mofizadeh A255																																
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.