

Vorlesungsplan SoSe 2019 - 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 | | |
| M o | NuUR | 1 | | | | | | | Inertialnavigation Ü2 Schön V105 | | | | | | | Künstliche Intelligenz Ü1 Nejd 031 (3703) | | | | Robotik II Ü1 Tappe F102(1101) | | | Robotik II V2 Ortmaier / Tappe F102 (1101) | | | | | | | | | | | |
| | | 2 | | | | | | | Inertialnavigation Ü2 Schön V105 | | | | | | | Künstliche Intelligenz Ü1 Nejd 031 (3703) | | | | Robotik II Ü1 Tappe F102(1101) | | | Robotik II V2 Ortmaier / Tappe F102 (1101) | | | | | | | | | | | |
| D i | NuUR | 1 | Positionierung und Navigation Ü1 Schön V404 | | | Inertialnavigation V2 Schön V404 | | | | | | | | | | | | | | | Filterung im Zustandsraum V2 Alkhatib A 260 (3101) | | | Filterung im Zustandsraum Ü1 Vogel A 260 | | | | | | | | | | |
| | | 2 | Positionierung und Navigation Ü1 Schön V404 | | | Inertialnavigation V2 Schön V404 | | | | | | | | | | | | | | | Filterung im Zustandsraum V2 Alkhatib A 260 (3101) | | | Filterung im Zustandsraum Ü1 Vogel A 260 | | | | | | | | | | |
| M i | NuUR | 1 | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | | Robotik I Ü1 Lilge 023(3703) | | | | | | | | | | | |
| | | 2 | Regel.technik I Ü1 Reithm.E214 (1101) | Regel.technik I V1 Reithm. E214(1101) | | | | | Künstliche Intelligenz V2 Nejd 023 (3703) | | | | | | | | | | | | | | | Rechnernetze V2 Fiedler MZ1 (-220) (3408) | | | Rechnernetze Ü2 Fiedler MZ1 (-220) (3408) | | | | | | | |
| D o | NuUR | 1 | | Positionierung und Navigation V2 Schön V404 | | | Robotik I V2 Lilge A003 (3403) | | | | | | | | | | | | | | | Ringvorlesung A255 | | | | | | | | | | | | |
| | | 2 | | Positionierung und Navigation V2 Schön V404 | | | | | | Regel.technik I V1 Reithm.E001 (1101) | Regel.technik I Ü1 Reithm.E001 (1101) | | | | | | | | | | | Ringvorlesung A255 | | | | | | | | | | | | |
| F r | NuUR | 1 | | | | Praxisprojekt II Ü 4 GH-IKG (auch 3D-Labor) GIS-Labor | | | | | | | | | Mobilkommunikation Ü1 Fidler/Khangura 010 (3408) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |
| | | 2 | | | | Praxisprojekt II Ü 4 GH-IKG (auch 3D-Labor) GIS-Labor | | | | | | | | | Mobilkommunikation Ü1 Fidler/Khangura 010 (3408) | | | | | | | | | | | | | | | | | | | |

| | |
|-------------------------|---------------------------------|
| Wahlpflichtfächer | Kalibr. Multisensorsystemen (W) |
| V2/Ü1 Neumann / Bureick | n.V. |

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

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