



UNIVERSITÄT ROSTOCK

Agrar- und Umweltwissenschaftliche Fakultät
Institut für Management ländlicher Räume
Professur für Geodäsie und Geoinformatik

Themennachmittag

Positionierung/Lokalisierung/Ortung

**28. Januar um 13 Uhr bis 16 Uhr 30
in dem Seminarraum SR 3, Justus-von-Liebig-Weg 6**

Programmablauf

13.00-13.10: Begrüßung (R. Bill)

13.10-15.15: Vorträge zu Forschungsarbeiten zur Positionierung inkl. Diskussion (15 Minuten)

- R. Bill: Geodätisch-photogrammetrische Verfahren der Positionsbestimmung
- D. Timmermann: Lokalisierung in Sensornetzwerken
- B. Lampe: Positionsbestimmung und Positionierung von Schiffen und Meeresfahrzeugen
- H.-W. Glock: Positionsbestimmung unter Wasser
- H. Ewald: Hochgenaue 2D- und 3D-Ortsreferenzierungssysteme
- T. Mundt: Authentisierte Positionsbestimmung
- T. Kirste: Aktivitätsdetektion und Klassifikation auf Basis wahrscheinlichkeitstheoretischer Modelle

15.15-15.30: Fördermöglichkeiten (15 Minuten)

- C. Birringer, S. Haßinger: Fördermöglichkeiten

15.30-16.30: Abschlussdiskussion, Maßnahmen und nächste Schritte

Prof. Dr.-Ing. Ralf Bill
Rostock, 16.1.2008