

27. Mai 2011

FAM-Workshop „Navigation und Lokalisierung“



## Programm

|                 |  |  |
|-----------------|--|--|
| <b>9:00</b>     | <b>Begrüßung</b>   | Dr. Rainer Giersiepen,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg        |
| <b>9:15</b>     | Probabilistische Verfahren für die<br>Positionsschätzung   | Prof. Dr. Wolfram Burgard,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg    |
| <b>9:45</b>     | Lasertrackersystems mit Galvanometer-<br>scanner zur 3D-Positionsbestimmung                                  | Prof. Dr. Claas Müller,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg       |
| <b>10:15</b>    | <b>Kaffeepause</b>   |  |
| <b>10:30</b>    | Navigation in der Neurochirurgie   | Prof. Dr. Nikkhah, Dr. Hubbe, Dr. Shah,<br>Universitätsklinikum Freiburg   |
| <b>11:15</b>    | Technologien und Anwendungsbereiche bei<br>Stryker Navigation  | Jochen Breisacher, Dr. Amir Sarvestani,<br>Stryker Leibinger GmbH & Co. KG |
| <b>11:45</b>    | Orthopädische Navigation Herausforderun-<br>gen beim intraoperativen Einsatz                                 | Tobias Pfeifer,<br>Aesculap AG & Co.KG                                     |
| <b>12:15</b>    | Augmented Reality  | Prof. Dr. Matthias Teschner,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg  |
| <b>12:40</b>    | <b>Diskussion</b>  |  |
| <b>13:00</b>    | <b>Mittagspause im Solarcasino</b>   |  |
| <b>13:45</b>    | Navigation und Lokalisierung   | Prof. Dr. Leonhard M. Reindl,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg |
| <b>14:10</b>    | Local Positioning in industrieller Umgebung  | Richard Rose,<br>Universität Erlangen                                      |
| <b>14:40</b>    | Funkbasierte Netzwerk-zu-Netzwerk-Ortung<br>zur Bestimmung der Position und Orientie-<br>rung von Fahrzeugen | Randolf Ebelt,<br>Technische Universität Clausthal                         |
| <b>15:10</b>    | <b>Kaffeepause</b>   |  |
| <b>15:20</b>    | Effiziente Routenplanung auf sehr großen<br>Verkehrsnetzen   | Prof. Dr. Hannah Bast,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg        |
| <b>15:50</b>    | Inertiale Drehraten- und Beschleunigungs-<br>sensoren  | Dr. Steffen Zimmermann<br>Northrop Grumman LITEF GmbH                      |
| <b>16:10</b>    | Inertiale Navigation   | Manfred Krings<br>Northrop Grumman LITEF GmbH                              |
| <b>16:30</b>    | Multisensorfusion zur Lokalisierung innerhalb<br>von Gebäuden  | HSG-IMIT   |
| <b>16:55</b>    | Konfigurationsfreies Ultraschall-Ortungs-<br>system zum Tracking beweglicher Objekte                         | Johannes Wendeberg,<br>Technische Fakultät, Universität Freiburg           |
| <b>17:15</b>    | <b>Diskussion</b>  |  |
| <b>ca.17:45</b> | <b>Ende</b>  |  |

