

Termin/Ort

18. und 19. September 2014
HafenCity Universität Hamburg
Überseeallee 16, 20457 Hamburg
Hörsaal 150

Preis

	bis 6.8.	ab 7.8.
Mitglied DVW, VDV, BDVI	180 €	210 €
Nichtmitglied	210 €	240 €
Mitglied DVW, VDV, BDVI in Ausb.	60 €	90 €
Nichtmitglied in Ausbildung	80 €	110 €

Leistung

Tagungsteilnahme
Seminarunterlagen
Tagungsband mit abgedruckten Beiträgen
Catering während der Pausen
Abendessen

Weitere Informationen

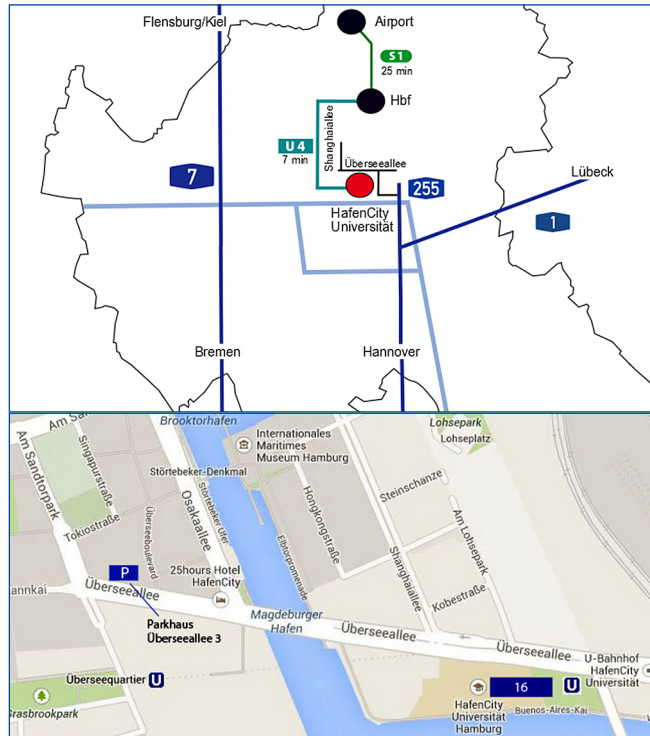
M. Sc. Friedrich Keller, HafenCity Universität Hamburg
Tel.: +49 (0)40 42827-5391
friedrich.keller@hcu-hamburg.de

M. Sc. Thomas Willemsen, HafenCity Universität Hamburg
Tel.: +49 (0)40 42827-5434
thomas.willemsen@hcu-hamburg.de

Anmeldung

www.geomatik-hamburg.de/dvwseminar

HafenCity Universität Hamburg
Überseeallee 16, 20457 Hamburg
meike.kroeger@vw.hcu-hamburg.de
Fax +49 (0)40 4279-77138



Tagungsort

HafenCity Universität Hamburg, Überseeallee 16, 20457 Hamburg, Hörsaal 150

Anreise mit dem PKW

Aufgrund der Parkplatzsituation an der HCU wird gebeten, wenn möglich die öffentlichen Verkehrsmittel zu nutzen.
Kostenpflichtige Parkmöglichkeit: Parkhaus Überseeallee 3

Anreise mit der Bahn

Vom Hauptbahnhof mit der U-Bahn Linie U4 direkt bis Haltestelle »HafenCity Universität« (drei Stationen).
Mit dem Taxi ca. 6 Minuten Fahrzeit.

Übernachtung/Hotel

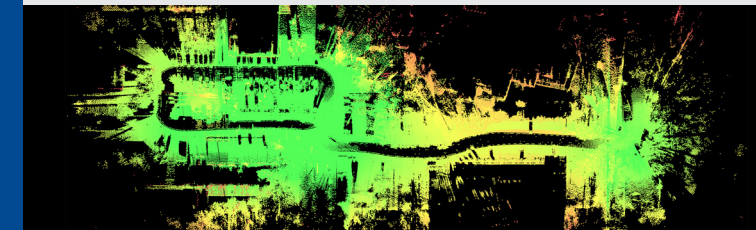
Übernachtungsmöglichkeiten (auf Selbstzahlerbasis):
– 25hours Hotel HafenCity (Nähe HCU)
– Hotel Fürst Bismarck (Nähe HBF)
– Ibis Hamburg Alster Centrum Hotel (Nähe HBF)
– Hotel Ibis Hamburg St. Pauli Messe
Weitere: www.hrs.de

DVW – Gesellschaft für Geodäsie, Geoinformation und Landmanagement e.V.

Arbeitskreis 3 – Messmethoden und Systeme
VDV Fachgruppe 2 – Messverfahren
veranstalten das 138. DVW-Seminar

Multi-Sensor-Systeme – Bewegte Zukunftsfelder

- Multi-Sensor-Systeme
- Monitoring-Systeme
- UAV-Systeme
- Navigation und kinematische Vermessung



18. und 19. September 2014 in Hamburg

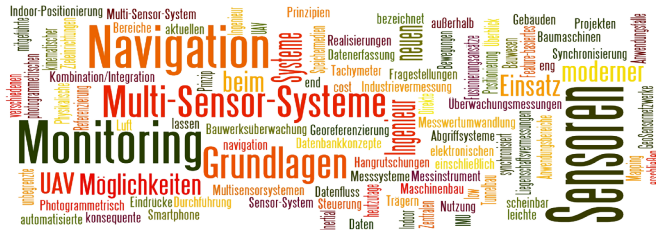
Frühbuchertermin
bis 6. August 2014

Leitung:

Prof. Dr.-Ing. Harald Sternberg, HafenCity Universität Hamburg
Prof. Dr. Karl Foppe, FH Neubrandenburg
Prof. Dr.-Ing. Volker Schwieger, Universität Stuttgart
Dr.-Ing. Klaus Fritzensmeier, Laatzen

Organisation:

Prof. Dr.-Ing. Harald Sternberg, HafenCity Universität Hamburg
M.Sc. Friedrich Keller, HafenCity Universität Hamburg
M.Sc. Thomas Willemsen, HafenCity Universität Hamburg
Meike Kröger, HafenCity Universität Hamburg



Multi-Sensor-Systeme – Bewegte Zukunftsfelder

Im Prinzip kann heutzutage jedes moderne geodätische Messinstrument als Multi-Sensor-System bezeichnet werden. Elektronische Abgriffsysteme, automatisierte Zieleinrichtungen und scheinbar unbegrenzte Speichermedien machen es sogar zum kinematischen Sensor-System, wenn sich die Messwerte mit einem Zeitstempel versehen lassen. Solche Multi-Sensor-Systeme erfassen Bewegungen sowohl als statische Messsysteme (z. B. beim Monitoring von Hangrutschungen) als auch als mitgeführte Sensoren (z. B. bei der Steuerung von Baumaschinen). Die Anwendungsbereiche erstrecken sich von der Ingenieur- und Industrievermessung über das Bauwesen und Maschinenbau bis hin zur Navigation außerhalb und innerhalb von Gebäuden einschließlich der Indoor-Positionierung mit neuen Sensoren. Auch die klassischen Anwendungsfälle der Überwachungsmessungen, wie die Bauwerksüberwachung, erfahren durch den Einsatz moderner Sensoren, moderner Datenbankkonzepte und konsequente Nutzung der Möglichkeiten der digitalen Vernetzung eine kleine technische Revolution.

Zentrale Fragestellungen sind:

- Welche Sensoren werden kombiniert? Wie eng ist diese Kombination/Integration?
- Wie werden die Daten synchronisiert?
- Welche neuen Bereiche erschließen sich durch Multi-Sensor-Systeme?

Zielgruppe

Kolleginnen und Kollegen aus Ingenieurbüros, Industrie, Verwaltung, Forschung und Ausbildung aus dem Bereich Geodäsie und Geoinformatik sowie eng verwandten Nachbardisziplinen, die sich über aktuelle Entwicklungen auf dem Gebiet der kinematischen Messtechnik und der Multi-Sensor-Systeme informieren und austauschen möchten.

Donnerstag, 18. September 2014	
ab 12.00	Registrierung
12.45	Begrüßung
	Session 1 – Grundlagen Moderation: Prof. Dr.-Ing. Harald Sternberg, HafenCity Universität Hamburg
13.00	Multi-Sensor-Systeme in der Ingenieurgeodäsie und -navigation – Grundlagen und Überblick Prof. Dr.-Ing. Volker Schwieger, Universität Stuttgart, Prof. Dr.-Ing. Harald Sternberg, HCU Hamburg
13.30	Zur Synchronisierung von Multi-Sensor-Systemen – Grundlagen und Realisierungen Prof. Dr.-Ing. Maria Hennes, N. N., Karlsruher Institut für Technologie
14.00	Fusionierungsansätze von Multi-Sensor-Daten Prof. Dr. Cyrill Stachniss, Universität Bonn
14.30	Pause
	Session 2 – Monitoring-Systeme Moderation: Prof. Dr.-Ing. Karl Foppe, FH Neubrandenburg
15.00	GeoSensornetzwerke M. Eng. Philipp Engel, M. Eng. Björn Schweimler, Prof. Dr.-Ing. Karl Foppe, FH Neubrandenburg
15.30	Physikalische Prinzipien der elektronischen Messwertumwandlung Prof. Dr.-Ing. Hans Neuner, TU Wien
16.00	Flächen- und Feature-basiertes Monitoring Dr.-Ing. Peter Wasmeier, M. Sc. Dipl.-Ing. (FH) Andreas Wagner, TU München
16.30	Monitoring im Tunnelbau – Eindrücke und Erfahrungen aus aktuellen Projekten Dr. Sascha Schneid, VMT GmbH, Bruchsal
ab 18.30	Gemeinsames Abendessen

Freitag, 19. September 2014	
	Session 3 – UAV-Systeme Moderation: Prof. Dr.-Ing. Volker Schwieger, Universität Stuttgart
8.30	Mobile Mapping aus der Luft – Direkte Georeferenzierung in Echtzeit für leichte Fluggeräte Prof. Dr.-Ing. Heiner Kuhlmann, Dr. rer. nat. Lasse Klingbeil, Universität Bonn
9.00	Möglichkeiten und Grenzen der UAV-gestützten photogrammetrischen 3D-Datenerfassung Prof. Dr.-Ing. Norbert Haala, Universität Stuttgart
9.30	Praktische Erfahrungen beim Einsatz von UAV bei der Durchführung von Liegenschaftsvermessungen Dr. Andreas Rose, grit – Graphische Informationstechnik Beratungsgesellschaft mbH
10.00	Pause
	Session 4 – Navigation und kinematische Vermessung Moderation: Dr.-Ing. Klaus Fritzensmeier, Laatzen
10.30	Inertial Sensoren in der Navigation (low cost – high end) Dr.-Ing. Edgar L. von Hinüber, iMAR Navigation GmbH
11.15	Einsatz von integrierten GPS/INS-Laserscannern auf verschiedenen Messplattformen Dr.-Ing. Gunnar Gräfe, 3D Mapping Solutions GmbH
11.45	Referenzierung kinematischer Laserscansysteme mit IMU und Tachymeter Dr.-Ing. Christian Hesse, p3d systems GmbH
12.15	Indoor-Positionierung und -Navigation mit Smartphone M. Sc. Thomas Willemsen, Prof. Dr.-Ing. Harald Sternberg, HCU Hamburg
12.45	Abschluss