



LEIBNIZ-INSTITUT
für interdisziplinäre Studien e.V.
(LIFIS)

23rd LEIBNIZ-CONFERENCE
OF ADVANCED SCIENCE

LOKALISIERUNGSTECHNIKEN FÜR IoT, TELEMATIK UND INDUSTRIE 4.0

Programm

22. - 23. November 2018

Lichtenwalde

LOKALISIERUNGSTECHNIKEN FÜR IoT, TELEMATIK UND INDUSTRIE 4.0

22. -23. November 2018



Veranstaltungsort: Best Western Hotel, Lichtenwalde

Programmkomitee:

Prof. Oliver Michler, TU Dresden

Prof. Lars Bernard, TU Dresden

Prof. Jürgen Beyer, TU Darmstadt / Fa. Nav42

Dr. Dietmar Eggert, Metirionic GmbH

Prof. Bernd Junghans, LIFIS e.V

Prof. Toralf Trautmann, HTW Dresden

.

P R O G R A M M

Donnerstag, 22. November 2018

SATELLITENGESTÜTZTE ORTUNG

Chairman: O. Michler

O. Michler

TU Dresden

„Grundlagen der satellitengestützten Ortung“

K. von Hünenbein

LANGE-ELECTRONIC GmbH, Gernlinden

“Jamming und Spoofing von GNSS-Signalen - Störpotential sowie Ansätze zur Detektierbarkeit“

E. Schnieder

TU Braunschweig

“GNSS Zulassung und Standardisierung”

R. Richter

TU Dresden

„Laborgestützte Validierung von GNSS-Systemen mittels Software Defined Radio Plattformen“

Heßelbarth

DLR, Neustrelitz

„Präzise GNSS-Verfahren und deren Herausforderung für maritime Anwendungen“

FUNKSENSORGESTÜTZTE ORTUNG

Chairman: D. Eggert

D. Eggert

Metirionic GmbH, Dresden

“Grundlagen der funksensorgestützten Ortung ”

J. Schiller

FU Berlin

“ Sicherheitsaspekte im Internet der Dinge”

X. Wang

Signify (previously Phillips Lighting), Eindhoven, NL

“Wireless ranging/localisation and its applications in lighting IoT”

M. Rabel

indurad GmbH, Aachen

“Unique combined Radar and RTLS Underground Navigation”

Yan Wu, D. Eggert

Metirionic GmbH, Dresden

„PSFM Radar – Frequency Domain Narrow Band Approach for high SNR”

D. Kornek

Robert Bosch GmbH, Stuttgart

“Wireless localization in the context of vehicle access systems”

R.Hach
Nanotron Technologies GmbH, Berlin
“Wireless locating with Chirp and UWB”

D. Klann, P. Langendoerfer
IHP Frankfurt O.
“Simultaneous Localization and Key Generation for Secure Communication using UWB Sensor Nodes”

BILDGEBENDE ORTUNGSVERFAHREN

Chairman: T. Trautmann

T. Trautmann
HTW Dresden
“Grundlagen bildgebende Ortungsverfahren“

P. Gronerth
fka Forschungsgesellschaft Kraftfahrwesen mbH, Aachen:
„Lokalisierung von Fahrzeugen mittels optischer Marker“

M. Degenkolbe
HTW Dresden/TU Freiberg
„Einsatz von Aruco-Markern zur Positionsbestimmung“

Freitag, 23. November 2018

DATENFUSION

Chairman: J. Beyer

J. Beyer
TU Darmstadt / Fa. Nav42
“Grundlagen der Datenfusion“

S. Eckelmann
HTW Dresden
“ Neue Methoden zur Informationsfusion in vernetzten Fahrzeugen zur Erhöhung der Verkehrssicherheit”

N. Kronenwett, G. F. Trommer
KIT Karlsruhe
„Personenlokalisierung in Gebäuden mit einem am Fuß befestigten Multisensorsystem“

GEOINFORMATION

Chairman: S. Mäs

S. Mäs

TU Dresden

„Grundlagen der Geoinformation

P. Karrasch

TU Dresden

„Einsatz von UAVs in den Umweltwissenschaften – Ein Werkzeug zur Erhebung von Geoinformationen“

T. Jung

Geo Net solution GmbH

„Präzise Lokalisierung von Straßenumfeld und Objekten mittels mobilen Erfassungssystemen“

ANWENDUNGSFELDER

Chairman: B. Junghans

J. Beyer

Fa. Nav42 / TU Darmstadt, Darmstadt

„Positions-Differenz-Vektor Analyse spurgeführter Landfahrzeuge“

H. Buitkamp

VDMA Fachverband Landtechnik, Frankfurt

„Smart Farm /Landwirtschaft 4.0 als IoT-Plattform“

H. van LEEUWEN,

Sostark BV, Amsterdam

„A poor man localization method – but good enough for smart building automation“

D. Skrobotz

Projektentwicklung und -Beratung, Berlin

" Wie praxistauglich sind Indoor-Ortungslösungen für das IoT heute? Eine kritische Analyse möglicher Systeme"

St. Brunthaler

TH Wildau

"Die positionsbasierte Prozessführung als Grundlage der modernen Lagerlogistik".

H. Symanzik

Bosch-Sensortec, Reutlingen

"Was Sensoren dem IoT alles offenbaren könn(t)en"

