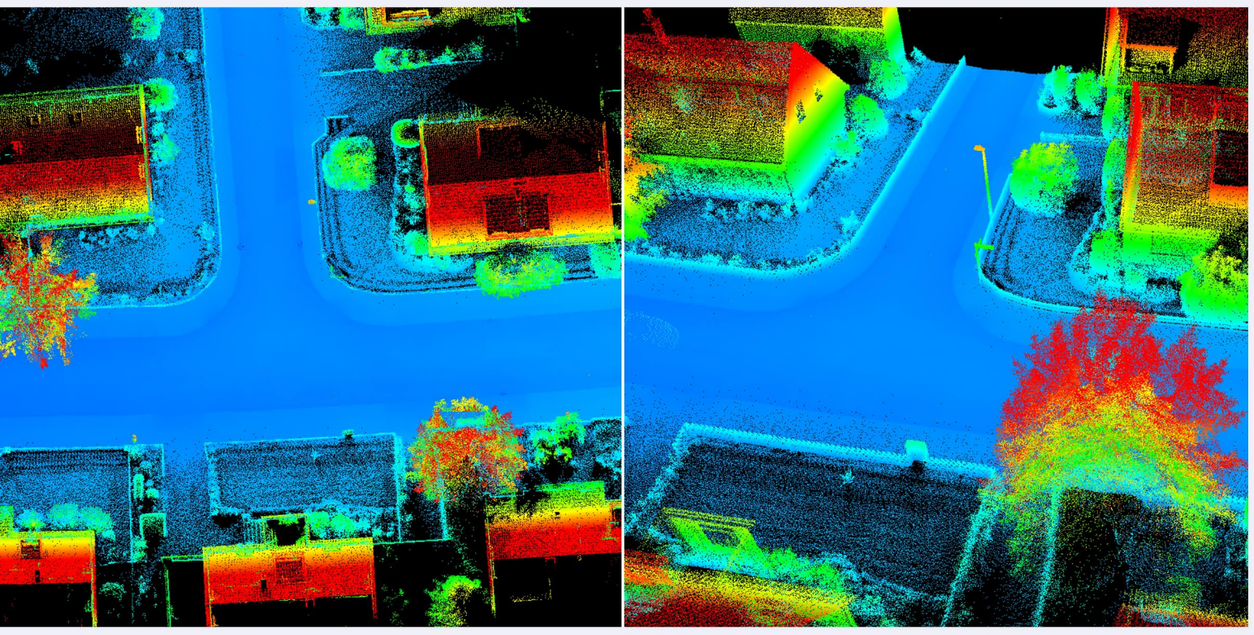
Leibniz Universität Hannover

Navigation und Umweltrobotik

Masterstudiengang



Navigation und Umwelt-robotik umfasst:

- Positionierung und Navigation
- Erfassung und Modellierung komplexer Umgebungen
- Planung und Durchführung von Aktionen in diesen Umgebungen

Dabei sollen sich Umwelt-roboter nicht nur außerhalb von Laborbedingungen zurecht-finden; sie sollen den Menschen auch sinnvoll unterstützen.

Beispiele bieten:

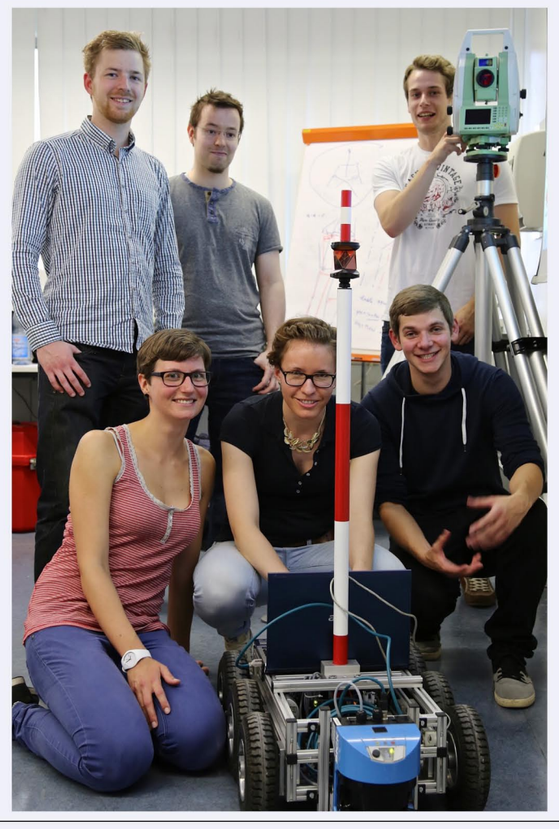
- Assistenzsysteme und selbstfahrende Fahrzeuge,
- die Steuerung von Baumaschinen,
- das Precision Farming,
- sowie der Logistik- und Personenverkehr.

Studienprofil

Navigation und Umweltrobotik ist

- interdisziplinär,
- innovativ,
- praxisnah und
- zukunftsorientiert.

Mit der Betonung auf Umge-bungserfassung und – modellie-rung besitzt der Studiengang welt-weit ein Alleinstellungsmerkmal.



Studieninhalte

- Variierender Pflichtbereich, je nach Vorbildung der Studenten.
- Verschiedene Praxisprojekte.
- Ein studentisches Forschungs- und Entwicklungsprojekt.
- Die Ringvorlesung mit Vertretern aus der Industrie.

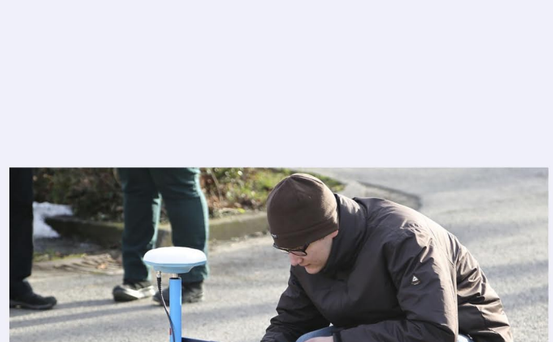


Kenntnisse und Neigungen

Studenten sollten sich für fach-spezifische Zusammenhänge interessieren. Wer kreativ, kritik-fähig und verantwortungsbe-wusst ist, bringt die idealen Voraussetzungen mit.

Grundlagen in ingenieurwissen-schaftlichen und mathema-tischen Fächern sowie in der Informatik werden vorausgesetzt.





Übersicht

Abschluss:
Master of Science (M. Sc.)
Regelstudienzeit:
4 Semester
Zulassungsmodus:
Nicht zulassungsbeschränkt
Zulassungssemester:
Winter- und Sommersemester
Bewerbungsfrist:
15. Juli / 15. Januar
Voraussetzungen:
B. Sc. in einem ingenieurwissen-schaftlichen Studiengang oder Informatik

Der Bedarf an Absolventen ist hoch! Das bestätigen uns namenhafte Vertreter aus der Praxis:

Fakultät für Bauingenieurwesen und Geodäsie – Navigation und Umweltrobotik
Studiendekanat Geodäsie und Geoinformatik – Tel.: 0511/762- 4408
www.nuur.uni-hannover.de – E-Mail: info@gug.uni-hannover.de