



UAS-Tagung im Festsaal der Humboldt Graduate School

Ausgerichtet durch das Projekt ADLER, gefördert durch die DBU

05.03.2012 in der Humboldt-Graduate School, Luisenstraße 56, 10115 Berlin

Uhrzeit	Vortragende	Thema
7:30-9:00	Registrierung	
9:00-9:10	Ruprecht Herbst, Humboldt-Universität zu Berlin, Berlin	Willkommen
9:10-9:20	Jörg Ruppe, RUCON Engineering, Mellingen	UAS-Anwendungen – Beispiele aus der Praxis
9:20-9:40	Görres Grenzdörffer, Universität Rostock	Ziviler Einsatz unbemannter Luftfahrtsysteme (UAS) – Informationen zu rechtlichen Aspekten und Einsatzmöglichkeiten in Deutschland und Europa
9:40-10:00	Frank Neitzel, Technische Universität, Berlin	Mobile 3D Mapping mit einem low-cost UAV-System
10:00-10:30	Kaffeepause/ Posterpräsentationen	Kaffeepause/Posterpräsentationen
10:30-10:50	Ludwig Schrenk, CiS GmbH, Rostock	Von der Flugplanung zur NDVI-Karte – Erfahrungen und Probleme bei der Drohnennutzung
10:50-11:10	Patrick Reidelstürz, FH Deggendorf und Marc Schwarzbach, DLR, Wessling	Potential von UAV gestützten Multispektralkamera-befliegungen im Forstbereich
11:10-11:30	Uwe Putze, Universität Hohenheim, Stuttgart	Der Stuttgarter ADLER, ein UAS der 25 kg Klasse im Einsatz zur multispektralen Fernerkundung
11:30-11:50	Jakob Geipel, Universität Münster	Improved DGNSS-based Positioning of Micro UAV Platforms for Sensor Web Services
11:50-13:00	Mittagessen /Posterpräsentationen	Mittagessen /Posterpräsentationen
13:00-13:20	Klaus Drerup, Universität Münster	Integration von UAV-basierten Daten in Precision Farming Anwendungen
13:20-13:40	Jan Schattenberg, Technische Universität Braunschweig	NExT UAV Navigation zur Exploration mit tieffliegenden UAV in Katastrophenszenarien
13:40-14:00	Nicole Berger, Berner Fachhochschule	Bambi-Projekt Schweiz: Rehkitzrettung aus der Luft
14:00-14:20	Ferry Bachmann, Humboldt-Universität zu Berlin, Berlin	Der Agricopter
14:20-14:40	Christoph Schimmer, geo-konzept, Adelschlag	TetraCam Multispektralkameras - Funktion, Möglichkeiten und Einsatz
14:40-15:00	Volker Dworak, Leibniz-Institut für Agrartechnik, Potsdam	Smarte Ein-Chip NDVI Kamera für die Pflanzenerkennung
15:00-15:30	Kaffeepause /Posterpräsentationen	Kaffeepause /Posterpräsentationen
15:30-15:50	Frank Niemeyer, Universität Rostock	Bidirektionale Reflexionseigenschaften der Pflanzenoberflächen (BRDF)-Bestimmung mit Hilfe eines UAS
15:50-16:10	Wilfried Linder, LISA Geo-Software GmbH, Trier	Photogrammetrische Verarbeitung von UAV-Luftbildern
16:10-16:30	Frieder Stolzenburg, Hochschule Harz, Wernigerode	Multikopter und semantische Objekterkennung
16:30-16:50	Florian Seibel, Universität der Bundeswehr, München	Erfassung der Einflussgrößen für den Einsatz von fliegenden Sensorträgern im high-throughput Phenotyping
16:50-17:10	Stefan Dobers, Ag-GeoData, Göttingen	Luftbilder und Multi-Source Data Fusion zur Entwicklung und Verbesserung landwirtschaftlicher Standortkarten
17:10-17:30	Ruprecht Herbst, Humboldt-Universität zu Berlin, Berlin	Algorithmen für die ortsspezifische N-Düngung
17:30-18:30	Abschlussdiskussion	

Posterpräsentationen

Humboldt-Universität zu Berlin

Bachmann, Ferry; Huhn, Carsten and Hafner, Verena: A platform for agricultural remote sensing tasks

Leibniz Institut für Agrartechnik Potsdam Bornim

Hoffmann, Matthias: Kamera gestützte Navigation entlang der zu folgenden Pflanzenreihen

MULTIROTOR Berlin

Mora, Peter: MULTIROTOR Flugroboter

Universität der Bundeswehr München

Stütz, Peter; Seibel, Florian; Hartmann, S.: Sensor- und Plattformmanagement im high-throughput Phenotyping

Universität Hohenheim

Link-Dolezal, Johanna: Erhebung, Analyse und Interpretation aeraler Multispektraldaten in Winterweizen

Zecha, Christoph, Link-Dolezal, Johanna: Vergleich multispektraler Daten einer fahrenden und einer fliegenden Sensorplattform