

Agenda

Thema: **F&T Communitytagung 2025**

Datum: 12. Feb. 25

Uhrzeit: 13:30 h

von: BAAINBw U6.2

Ort: Universität Koblenz, Gebäude D

Raum: D 238

Moderator: TORR Dr. Winkens

Nr.:	Session	Thema	Verantwortlich:	Beginn:	Dauer:
1.	Begrüßung	Begrüßung der Teilnehmer	Johannes Pellenz / Christian Winkens U6.2	13:30 h	00:10
2.	Organisatorisches	Organisatorisches und Informationen	Christian Winkens U6.2 / Dietrich Paulus UniKo	13:40 h	00:05
3.	1. Session	Automatisierter Konvoi	Arno Retterath BAAINBw U6.2		
4.	JF091	Interoperable Robotic Convoy (InterRoC) A-Kit Rheinmetall	Christian Kölling Rheinmetall Landsysteme	13:45 h	00:20
5.	JF091	Interoperable Robotic Convoy (InterRoC) Automated Load Handling System + Simulation	Heinz Milchrahm Rheinmetall MAN Military Vehicles	14:05 h	00:20
6.	JF091	Interoperable Robotic Convoy (InterRoC) A-Kit Diehl Defence	Alexander Wolf Diehl Defence	14:25 h	00:20
7.	JF091	Exploration der kooperativen hochautomatisierten Konvoiführung (EKOHOK)	Laurenz Burlage Fraunhofer FKIE	14:45 h	00:30
8.	Kaffeepause			15:15 h	00:15
9.	2. Session	Robotik MULE	Wolfgang von Hansen WTD 81 GF 340		
10.	JF003	Robuste Navigation in unstrukturiertem Gelände	Carlos Trampier Fraunhofer FKIE	15:30 h	00:30
11.	HF032	Multinational interoperability between ROS-based robotic systems (MIROR 3)	Alexander Tiderko Fraunhofer FKIE	16:00 h	00:30
12.	JF092	Konsistente 3D-Kartierung von Innenräumen und Außenbereichen	Timo Röhling Fraunhofer FKIE	16:30 h	00:30
13.	Resümee	Tag 1	Johannes Pellenz BAAINBw U6.2	17:00 h	00:15
14.	ENDE Vorträge Tag 1			17:15 h	
15.	(Optional / No host) Weinverkostung beim Weingut Schwaab		Dietrich Paulus	TBA	
16.	(Optional / No host) Abendessen in einem Restaurant in Güls		Dietrich Paulus	TBA	

Agenda

Thema: **F&T Communitytagung 2025**

Datum: 13. Feb. 25

Uhrzeit: 8:30 h

von: BAAINBw U6.2

Ort: Universität Koblenz, Gebäude D

Raum: D 238

Moderator: TORR Dr. Winkens

Nr.:	Session	Thema	Verantwortlich:	Beginn:	Dauer:
1.	Begrüßung	Begrüßung der Teilnehmer	Johannes Pellenz / Christian Winkens BAAINBw U6.2	8:30 h	00:10
2.	Organisatorisches	Organisatorisches Informationen	Christian Winkens U6.2 / Dietrich Paulus UniKo	8:40 h	00:05
3.	3. Session	Automatisiertes Fahren & KI	Johannes Pellenz BAAINBw U6.2		
4.	IF010	Multiobjekt-Multisensor-Datensätze	Philipp Berthold UniBw München	8:45 h	00:30
5.	IF010	Wettereinflüsse auf die Sensordaten autonomer Fahrzeuge: Strategien	Alberto Gonzalez UniBw München	9:15 h	00:30
6.	IF010	Die Adaption auf neue Umgebungen mit dem GOOSE- Datensatz	Peter Mortimer UniBw München	9:45 h	00:30
7.	Kaffeepause			10:15	00:15
8.	4. Session	Automatisiertes Fahren & KI	Johannes Pellenz BAAINBw U6.2		
9.	JF036	Simulation zur Erzeugung synthetischer Test- und Trainingsdaten	Meyer / Hagmanns Fraunhofer IOSB	10:30 h	00:30
	LF052	Weiterentwicklung von Hilfsrobotern für Aufklärung und Terrain-Erkundung	Li / Breibach Universität Koblenz	11:00 h	00:30
10.	LF052	Kollaborative Kartierung und Steuerung von autonomen Robotern in gesicherten Netzwerken	Fischer/Breibach Universität Koblenz	11:30 h	00:30
11	NF076	Forschungsthemen UxV- Schwarmverfahren	Christoph Petroll WIWeB	12:00 h	00:30
12	Gemeinsames Mittagessen			12:30	01:00
12.	5. Session	Uni Koblenz Demo	Dietrich Paulus Uni Koblenz		
13.	Demo-Session Uni Koblenz			13:30 h	01:00
14.					
18.	Kaffeepause			14:30	00:15
15.	6. Session	Kartierung und Manipulation	Christian Winkens BAAINBw U6.2		
16.	JF036	Parametrisierbare automatisierte Pfadplanung	Janko Petereit Fraunhofer IOSB	14:45 h	00:30
17.	HF032	Mobile Manipulation für CasEvac	Matthias Nieuwenhuisen Fraunhofer FKIE	15:15 h	00:30
20.	JF036	Visual Place Recognition und Visual SLAM für schwierige und veränderliche	Peer Neubert Universität Koblenz	15:45 h	00:30
22.	Resümee	Tag 2	Johannes Pellenz BAAINBw U6.2	16:15 h	00:15
23.	Veranstaltungsende und Abreise			16:30 h	