

Datum (WM)	Vorlesung (90 Minuten)		Übung (90 Minuten)		Datum (WM)
	Mi 8:30 – 10:00 Uhr		Fr 14:30 – 16:00 Uhr		
Themenfeld I: Satellitennavigation					
28.10 (Zw)	V1 (Online)	Grundlagen der Satellitennavigation			
04.11 (Zw)	V2 (Online)	Bestimmung von Position und Geschwindigkeit	Position und Geschwindigkeit	Ü1 (Online)	06.11 (Lu)
11.11 (Zw)	V3 (Online)	Fehlerquellen und entsprechende Korrekturansätze			
18.11 (Zw)	V4 (Online)	Satelliten- und Bodengebundene Korrekturdaten	GNSS-Korrekturen	Ü2 (Online)	20.11 (Lu)
Themenfeld II: Relative Navigation					
25.11 (Zw)	V5 (Online)	Verwendung von inertialer Sensorik			
02.12 (Zw)	V6 (Online)	Navigation mittels Strap-down	Inertiale Navigation	Ü3 (Online)	04.12 (Lu)
Themenfeld III: Sensorfusion mittels EKF					
09.12 (Zw)	V7 (Online)	Extended Kalman Filter			
16.12 (Zw)	V8 (Online)	Lose gekoppelte Sensorfusion	Lose Kopplung	Ü4 (Online)	18.12 (Lu)
06.01 (Zw)	V9 (Online)	Eng gekoppelte Sensorfusion			
13.01 (Zw)	V10 (Online)	Erweiterung Prozessmodell und Korrekturen	Enge Kopplung	Ü5 (Online)	15.01 (Lu)
Themenfeld IV: Weitere Filtertechniken					
20.01 (Zw)	V11 (Online)	Uncented Kalman Filter			
27.01 (Zw)	V12 (Online)	Verbesserungsmöglichkeiten und Einschränkungen	UKF	Ü6 (Online)	29.01 (Lu)
Themenfeld V: Integritätsbewertung					
03.02 (Zw)	V13 (Online)	Integritätsbewertung und Fehlerausschluss			
10.01 (Zw)	V14 (Online)	Ausblick	Integrität	Ü7 (Online)	12.01 (Lu)