

## **Sitzung der ITG-Fachgruppe „Algorithmen der Signalverarbeitung“**

ATLAS ELEKTRONIK GmbH, Sebaldsbrücker Heerstr. 235, 28309 Bremen  
09.03.2007, BT 20 R 542 / 544

### **Programm**

09:00 Uhr	Begrüßung	M. Meyersieck K. Meerkötter
09:20 Uhr	Forschung & Entwicklung im Produktbereich U-Bootsysteme	J. Hurka
09:45 Uhr	Advanced Ranging Sonar: Passive Entfernungsbestimmung mittels fokussierendem Beamforming	H. Schmidt
10:10 Uhr	An Automatic Detection and Classification System for a Mine Counter Measure Autonomous Underwater Vehicle	U. Hölscher-Höbing, K. Siantidis
10:35 Uhr	Kaffeepause	
10:50 Uhr	Methods for Coordinated Navigation of Multiple Underwater Vehicles	R. Engel, J. Kalwa
11:15 Uhr	Low Frequency Towed Active Sonar (LFTAS)	D. Maiwald
11:40 Uhr	Multi-Sensor-Datenfusion für dichte Lageszenarios in einem Führungssystem für Überwasserschiffe	J. Bümmerstede
12:05 Uhr	Richtungsbildung bei der passiven Schleppantenne DTA 50	W. Loges
12:30 Uhr	Mittagessen	
13:30 Uhr	Firmenführung in 2-3 Gruppen	
14:30 Uhr	Kaffeepause	

### **Kurzbeiträge aus der ITG-Fachgruppe**

14:45 Uhr	Digitale Signalverarbeitung auf der Basis hyperkomplexer Algebren	H. G. Göckler D. Alfsmann
15:15 Uhr	Abschlussdiskussion	
15:45 Uhr	Ende der Veranstaltung	