



Universität Stuttgart

# NEXUS

Sonderforschungsbereich 627

Umgebungsmodelle für mobile kontextbezogene Systeme

## Wo? - Was? - Wohin? Positionierung mit GPS/GLONASS und GALILEO

Globale Satelliten-Navigationssysteme wie das amerikanische NAVSTAR GPS befinden sich seit Jahren im alltäglichen Einsatz und sind nicht mehr wegzudenken. Ergänzungen und neue Entwicklungen wie das russische GLONASS und das europäische GALILEO werden einerseits die Verfügbarkeit robustifizieren sowie gänzlich neue Dienste anbieten können. Inertiale Navigationssysteme komplettieren die "Koppel-Navigation". Indoors-Navigation durch virtuelles GPS, WLAN, RFID, etc. ergänzen die Outdoors-Systeme und helfen u.a., auch noch die verbleibende fußläufige Distanz in ein Gebäude zu navigieren.

Anwendungen wie mobiles 3D-Mapping und PDA-gestützte Touristensysteme wie Heidelberg mobil werden ebenfalls vorgestellt und diskutiert.

**Termin:** jeweils Dienstags  
nach Ankündigung  
15. Mai bis 10. Juli 2007  
17:00 Uhr bis 18:30 Uhr

**Ort:** Campus Vaihingen  
Hörsaal 47.04 / 57.06

[www.nexus.uni-stuttgart.de](http://www.nexus.uni-stuttgart.de)

SFB 627  
Vorstand

Prof. Dr.  
K. Rothermel  
(Sprecher)

Prof. Dr.  
P. Kühn

Prof. Dr.  
B. Mitschang

SFB 627  
Institute

IPVS  
FMI  
IAAS  
IFF  
IfP  
IKR  
IMS  
VIS  
WTTP

Ringvorlesung