

Seminarort

CCG-Zentrum, Technologiepark Argelsrieder Feld 11,
D-82234 Weßling-Oberpfaffenhofen

Eine Lageskizze sowie Hinweise für die Anreise und Übernachtung
schicken wir Ihnen mit der Bestätigung der Anmeldung zu.

Gebühr

Die CCG ist als gemeinnützig anerkannt und von der USt befreit.

Mitglieder der CCG erhalten 10% Rabatt, Studenten bei Vorlage des
Studentenausweises 75%. Bei Anmeldung mehrerer Mitarbeiter einer
Firma / Dienststelle zum gleichen Seminar erhält jeder Teilnehmer 10%.

Die Rabatte sind nicht miteinander kombinierbar.

Bitte zahlen Sie bargeldlos nach Erhalt der Rechnung.

Anmeldungen

Bitte möglichst bis 14 Tage vor Seminarbeginn an:

Carl-Cranz-Gesellschaft e.V., Postfach 11 12, D-82230 Weßling
Tel. +49 (0) 8153 / 88 11 98 -12, Fax -19, E-Mail: anmelden@ccg-ev.de

Die Anmeldungen werden schriftlich bestätigt.

Weitere Informationen

Carl-Cranz-Gesellschaft e.V.,
Technologiepark, Argelsrieder Feld 11
D-82234 Weßling-Oberpfaffenhofen

Tel. +49 (0) 8153 / 88 11 98-0

Fax +49 (0) 8153 / 88 11 98-19

Email ccg@ccg-ev.de / Internet www.ccg-ev.de

Stornierung

Bei Stornierung mündlich oder schriftlich bestätigter Anmeldungen wird
eine Bearbeitungsgebühr von EUR 25,- berechnet. Bei Stornierungen,
die später als 7 Tage vor Seminarbeginn eingehen, werden 25% der
Gebühr, bei Nichterscheinen die volle Gebühr in Rechnung gestellt. Die
Vertretung eines angemeldeten Teilnehmers ist möglich.

Ausfall von Seminaren oder Dozenten

Die CCG behält sich vor, bei zu geringer Teilnehmerzahl oder aus
anderen triftigen Gründen ein Seminar bis 10 Tage vor Beginn abzusagen.
Sie behält sich weiter vor, entgegen der Ankündigung im Programm auch kurzfristig einen Dozenten und evtl. auch dessen Thema
zu ersetzen. Ein Schadensersatzanspruch bleibt ausgeschlossen.

Multimodaler Verkehr und Umwelt

Ziel der auf Nachhaltigkeit konzipierten Verkehrspolitik der Europäischen
Union (EU) ist es, dafür Sorge zu tragen, dass die Transportsysteme
optimal auf die Lösung der Forderungen der Gesellschaft hinsichtlich
Wirtschaftlichkeit, Unterstützung der sozialen Entwicklung und Umwelt-
schutz ausgerichtet sind. Neben den bestimmenden Sicherheitsaspekten
drängen sich zunehmend Maßnahmen zur Vermeidung der Verstopfung
der Verkehrswege in den Vordergrund. Staus, Umwege, etc. sind nicht nur
mit unnötigen Kosten und Verlust an Zeit verbunden. Vielmehr sind sie
auch eine wesentliche Quelle von Umweltproblemen und Klimaveränderungen.

Der intermodale Transport ist der Hoffnungsträger der EU hinsichtlich der
Lösung der anstehenden und künftigen Probleme. Es gilt den Güterverkehr
von der Straße durch innovative Konzepte auf andere Verkehrsträger
wie Schiene, Schifffahrt und eingeschränkt auch Luftfahrt zu verlagern.
Das Ziel, Verkehrsträger-übergreifende Transportketten zu beschleunigen,
umweltfreundlicher zu machen und kostengünstiger zu gestalten, hängt
von einer Vielzahl von Faktoren und Bedingungen ab. Ein wichtiges
Hilfsmittel zur Problemlösung wird die leistungsfähige, zuverlässige und
robuste Kommunikation zwischen den Fahrzeugen und zur Infrastruktur in
Kombination mit neuartigen Sensoren und der Satellitennavigation bilden.
Zu diesem Themenkomplex bietet die Carl-Cranz-Gesellschaft (CCG)
bereits eine Reihe neuer Seminare an.

Bisher hatte sich die CCG im Bereich Verkehr schwerpunktmäßig mit der
Luftverkehrsführung und den Unterstützungssystemen für Piloten befasst.
Die entsprechenden Seminare werden durch Beiträge hinsichtlich moderner
Navigationsmöglichkeiten, Automation und Steigerung der Effizienz ergänzt.

Mit den neuen Themenbereichen Verkehr und Umwelt sowie Kommunikation
und Navigation für die Verkehrstelematik will die CCG den derzeitigen
Stand der Technik darstellen und Lösungswege zur Optimierung des
multimodalen Verkehrs entsprechend den dargestellten Erfordernissen
aufzeigen. Dabei stehen nicht die Spezialisten im Vordergrund. Vielmehr
wollen wir all jenen eine Informations- und Weiterbildungsplattform bieten,
die sich mit Fragen des Verkehrs und der Umwelt beschäftigen. Künftig
wird auch die Schallemission im Verkehr und deren Reduktion behandelt.

Seminare 2010 Multimodaler Verkehr und Umwelt

Organisatorische Leitung

Prof. Dr.-Ing. Arno Schroth
Carl-Cranz-Gesellschaft e.V.
Oberpfaffenhofen

Verkehr und Umwelt

Prof. Dr. R. Sausen, DLR, Oberpfaffenhofen; Prof. Dr.-Ing. A. Schroth, Carl-Cranz-Gesellschaft e.V., Oberpfaffenhofen
(Wissenschaftliche Leitung) 17.–21.5.2010
Wettervorhersage – Erfolge und Grenzen, Radar-Messungen von Wetter- und Klimadaten, Demonstration des DLR-Wolkenradars, beobachtete Klimaänderung, anthropogene Klimaänderung, Gewittervorhersage für den Flugverkehr, geographische Verteilung der Verkehrsemissionen, beobachtete Einflüsse des Verkehrs auf die Atmosphäre, Laborführung: Flugzeuggetragene Messung von Gasen und Partikeln, Verkehr und chemische Zusammensetzung der Atmosphäre, Verkehr und Partikel in der Atmosphäre, Satellitenbeobachtung von anthropogenen Wolken, Kondensstreifen und luftverkehrsinduzierte Zirren, Berechnung des Beitrags des Verkehrs zur Klimaänderung, Maßzahlen zur Bewertung verkehrsbedingter Klimaänderungen, Maßnahmen zur Reduzierung der Klimawirkung des Verkehrs, umweltoptimierte Planung von Flugverkehrsrouten.

Seminar Sprache: Deutsch • Ort: Oberpfaffenhofen • Gebühr: 1.860,-

UAV-Führungssysteme

Prof. Dr.-Ing. P. Hecker, TU Braunschweig
(Wissenschaftliche Leitung) 5.–7.10.2010
Überblick über zivilen und militärischen Bedarf, Anwendungs- und Einsatzszenarien, existierende Systeme (Umweltschutz, Verkehrsüberwachung, Grenzüberwachung, Katastrophenschutz, polizeiliche Überwachungsaufgaben, UAV als militärisches Aufklärungs- oder Wirksystem, etc.) • Rechtliche Grundlagen zum Betrieb von UAVs in gesperrten und kontrollierten Lufträumen (Zuverlässigkeit, Ausfallsicherheit, Redundanz, Loss of Datalink, Automatisierungsgrad, etc.) • Technologien: Bodenstation, bodenseitiges Missionsmanagement, Leitstandstechnologien, Mensch-Maschine-Schnittstelle, kognitive Automatisierung, Datenlink, bordseitiges Missionsmanagement und Führungstechnologien
Verfahren: Einsatzplanung, Pre-Flight-Operations, Führung im kontrollierten Luftraum. Notfallverfahren, Manned / Unmanned Teaming
Beispielsysteme: ARTIS (Autonomous Rotorcraft Testbed for Intelligent Systems) - Konzepte, Technologien, Systeme, Flugvorführung • WASLA-HALE (Weitreichende abstandsfähige Signal erfassende luftgestützte Aufklärung - High Altitude Long Endurance) - Darstellung von Führungsmechanismen im kontrollierten Luftraum am Beispiel WASLA-HALE (Bord-/Bodenseitige Architekturen und Funktionen, Missionsmanagement, Datenlink, Flugsicherungsverfahren, Bodenstation, Besichtigung des UAV-Demonstrators (Flugversuchsträger ATTAS, Fernführer-Arbeitsplatz)
Seminar Sprache: Deutsch • Ort: Braunschweig • Gebühr: 1.325,-

GPS/INS-Integration and Multisensor-Navigation

Prof. Dr.-Ing. B. Eissfeller, UniBw München, Neubiberg
(Wissenschaftliche Leitung) 8.–12.11.2010
Introduction to Inertial and Integrated Navigation • Inertial Sensors (Mechanical, Optical, MEMS) • Strapdown Algorithms • Error Propagation in Inertial Navigation Systems • GNSS Receivers and Errors • Other on-board Sensors • Kalman Filter (Theory and Demonstration) • Application dependent GPS/INS Integration • GPS/INS Deep Coupling • Terrain Aided Navigation • Stand-Off Weapons • Map Matching Applications for Public Transport • Rail Navigation Systems • Civil and Military Aviation • Unmanned Aerial Vehicles (UAVs) • Stand-Off Weapons • Inertial Navigation in Commercial Marine Transport • Location Based Services • Space systems • Gravity Field and Airborne Gravimetry • Future Trends
Seminar Sprache: Englisch • Ort: Oberpfaffenhofen • Gebühr: 1.860,-

Moderne Unterstützungssysteme für den Piloten

Prof. Dr.-Ing. P. Hecker, TU Braunschweig
(Wissenschaftliche Leitung) 22.–24.3.2010
Stand der Technik bei Flugführungssystemen für zivile Transportflugzeuge und Militärflugzeuge • Zukünftige ATM/ATC-Verfahren und Rückwirkungen auf die bordseitige Flugführungsaufgaben • Der Pilot als Flugführungssystem • Kognitive Systeme im Cockpit • Architekturen für Cockpit-Assistenzsysteme „Gate-to-Gate“ • Maschinelle Situationserfassung, Verkehrslageüberwachung, Konflikterkennung und -lösung, Planungsfunktionen, 4D-Flight-Management-Systeme, künstliche Sichtsysteme (Enhanced and Synthetic Vision), Rollführung, Mensch-Maschine-Schnittstellen • Neue Displaykonzepte • Unterstützungsfunktionen für den Fernführer unbemannter Luftfahrzeuge (Ulfz, UAV)
Seminar Sprache: Deutsch • Ort: Braunschweig • Gebühr: 1.350,-

Enhanced Solutions for Aircraft and Vehicle Surveillance Applications

Prof. Dr.-Ing. P. Hecker, TU Braunschweig
(Wissenschaftliche Leitung) 16.–18.11.2010
Surveillance in zukünftigen ATM Strategien (z.B. SESAR, NextGen, Australian Airspace Policy) • Surveillance in operationellen ATM-Konzepten • Automatic Dependent Surveillance • Broadcast (ADS-B): ADS-B Architekturen, Technologien, Anwendungen • Link-Technologien: Mode S Extended Squitter, VDL Mode 2 & 4, UAT • Fusionsverfahren und Kenngrößen, z.B. Multi Source / Multi Sensor Tracker (MST), „Actual Surveillance Performance“ (ASP) • ACAS Monitoring: Technologie, Anwendungen und Beispiele - Multilaterationssysteme (MLAT, Wide Area Multilateration WAM) • Enhanced and Synthetic Vision Systems: Sensortechnologien, Datenfusion, Mensch-Maschine-Systeme, operationelle Konzepte • Systeme und Anwendungen zu „Airport Surveillance“ • Aktuelle Forschungsvorhaben
Seminar Sprache: Deutsch • Ort: Braunschweig • Gebühr: 1.325,-

Kognitive Automation in der Flugführung

Prof. Dr.-Ing. A. Schulte, UniBw München, Neubiberg
(Wissenschaftliche Leitung) 30.11.–1.12.2010
Wirkungsschleifen der Flugführung (bemannt und UAV), Automation und Aufgabenzuweisung im Arbeitssystem, Automationsgrad, künstliche (semi-)autonome Systeme
Modelle menschlicher Kognition (einschl. Aufmerksamkeit, Situationsbewusstsein, Belastung, Beanspruchung, Leistung), Kritik an bestehender Automation
Kognitive & kooperative Automation, Modelle künstlicher Kognition, Wissensrepräsentation & Verarbeitung, Produktionssysteme, Agenten, Multi-Agenten-Systeme, kognitive Architekturen, kognitiver Prozess und Rechnerimplementierung, adaptive Automation, Bestimmung Operateurbeanspruchung
Anwendungen: kognitive UAV-Flugführung, multi-UAV-Kooperation, wissensbasierte Operateurassistenzsysteme, Manned-unmanned Teaming, Modellierung in Soar und ACT-R
Seminar Sprache: Deutsch • Ort: Oberpfaffenhofen • Gebühr: 1.050,-

Communications and Navigation in Traffic Telematics

Prof. Dr.-Ing. A. Schroth, Carl-Cranz-Gesellschaft e.V., Oberpfaffenhofen
(Wissenschaftliche Leitung) 8.–12.11.2010
Car (vehicle)-to-X communications use cases • Architectures for car-to-car and car-to-infrastructure communications • Components of communications and navigation Technology • Information Modelling • Cellular vehicle communications • Broadcast based telematics • Introduction on different communications and positioning (navigation) techniques relevant for traffic telematics • Standardisation at ETSI, IEEE and ISO • Description of actual illustrative European projects • Automotive perception sensors • Introduction to sensor fusion • Sensor fusion in vehicles • Integrated simulation models • Introduction to traffic simulation • Test tools and methods for impact assessment • Components and architectures for Rail Navigation • Components and architectures for Rail Communication • New approaches and developments • Safe and efficient vessel navigation • The bridge on a vessel – a core element for safe transportation on the sea • Maritime Services – navigation assistance by situation awareness and precision fixing
Seminar Sprache: Englisch • Ort: Oberpfaffenhofen • Gebühr: 1.860,-