

4. Oldenburger 3D-Tage

Optische 3D-Messtechnik – Photogrammetrie – Laser-Scanning

02.02. – 03.02.2005 in Oldenburg

Mittwoch, 02. Februar 2005

ab 08:00 Uhr *Aufbau Firmenausstellung / Registrierung*

10:00 – 10:50 Eröffnungsveranstaltung
Raum E 22 Sitzungsleitung: Thomas Luhmann (FH OOW)

Grußworte

Thomas Luhmann, geschäftsführender Direktor IAPG
Anne Friedrichs, Präsidentin Fachhochschule Oldenburg/Ostf./Whv.
Vera Dominke, MdB

Hans-Gerd Maas (TU Dresden)

Werkzeuge und Anwendungen der photogrammetrischen Bewegungsanalyse

11:00 - 12:30 Vortragsprogramm I: Dynamische Prozesse
Raum E 22 Sitzungsleitung: n.n.

Karsten Raguse (Volkswagen AG, Wolfsburg) und Christian Heipke (Uni Hannover)
Photogrammetrische Auswertung asynchroner Bildsequenzen

Robert W. Kuhn (Universität Magdeburg)
Echtzeitfähiger Multipositionssensor

Christian Mulsow, Torsten Putze, Hans-Gerd Maas (TU Dresden),
Bernd Hentschel (Bundesanstalt für Wasserbau)
Modellierung und Kalibrierung eines optischen Messsystems zur Bestimmung von bewegten Wasserspiegelmodellen

Thorsten Bothe, Achim Gesierich und Wansong Li (bias, Bremen)
3D-Oberflächentopometrie an glänzenden Oberflächen

12:30 – 14:00 *Firmenausstellung*

14:00 – 15:30 Vortragsprogramm II: Qualität und Kalibrierung
Raum E 22 Sitzungsleitung: n.n.

Harald Sternberg, Thomas Kersten und Nicole Conseil (HAW Hamburg)
Untersuchungen des terrestrischen Laserscanners Mensi GS 100

Martin Ritter (Heinrich-Pette-Institut, Hamburg), M. Hemmleb und
H. Hohenberg (Bundesanstalt für Materialforschung und –prüfung)
Kalibrierung unterschiedlicher 3D-Mikromessmethoden mit einem vielseitig einsetzbaren Kalibrierobjekt

Matthias Schulze und Uwe Hampel (TU Dresden)
Entwicklung von Kalibrierungs- und Korrekturverfahren zur Steigerung der Bildqualität computertomographischer Messsysteme

Danilo Schneider, Manuela Pöttsch und Hans-Gerd Maas (TU Dresden)
Genauigkeits- und Einsatzpotenzial des Macro-Scanning-Systems Pentacon Scan 5000

15:30 – 16:30 *Firmenausstellung*

16:30 – 18:00 Vortragsprogramm III: Laserscanning
Raum E 22 Sitzungsleitung: n.n.

Maren Lindstaedt und Thomas Kersten (HAW Hamburg)
Ein virtueller Klon für Helgoland's Lange Anna durch terrestrisches Laserscanning

Christian Hönniger und Thomas Kersten (HAW Hamburg)
Topographische Aufnahme der sächsischen Ringwallanlage Willenscharen mit dem 3D-Laserscanning-System Mensi GS 100

Heinz-Jürgen Przybilla (Universität Duisburg-Essen)
Laserscanning in der As-Built Dokumentation – Erfahrungen mit dem System Z+F Imager 5003

Stefan Stoinski (TU Berlin)
3D-Rekonstruktion von Dinosauriern

Vortragsprogramm IV: Photogrammetrie I
Raum E 7 Sitzungsleitung: n.n.

Andreas Marbs und Frank Boochs (i3mainz)
Überlegungen zur genauen Beschleunigervermessung in aktivierten Bereichen mittels Photogrammetrie

Ivonne Meyer (AICON 3D Systems GmbH, Braunschweig)
Optische Positionierung in der Fahrzeugsicherheit

Dirk Eling, Hansjörg Kutterer, Frank Puchala, Manfred Wiggenhagen (Uni Hannover)
Mathematisch-statistische Untersuchungen von photogrammetrischen Bildverbänden im Nahbereich

Wilfried Linder und Burkhard Heins (Universität Düsseldorf)
Nahbereichsphotogrammetrie mit handelsüblichen Digitalkameras

ab 19:00 *Abendveranstaltung im „Hotel Wöbken – Hundsmühler Krug“ (Bustransfer ab Fachhochschule)*



4. Oldenburger 3D-Tage

Optische 3D-Messtechnik – Photogrammetrie – Laser-Scanning

02.02. – 03.02.2005 in Oldenburg

Donnerstag, 03. Februar 2005

08:00 – 10:00 Vortragsprogramm V: Herstellerforum I
Raum E 22 Sitzungsleitung: n.n.

Harald Saeger (Leica Geosystems, München)
High-Definition Surveying von Leica Geosystems – Lösungen und Anwendungsbeispiele

Andreas Ullrich (RIEGL Laser Measurement Systems GmbH, Horn/Österreich)
Zusammenführung boden- und luftgestützter Laserscanner- und Kameradaten

Reinhard Becker (iQsun, Ludwigsburg)
Low Risk Laserscanning

Christoph Fröhlich (Zoller+Fröhlich GmbH, Wangen i. Allgäu)
Terrestrisches Laserscanning mit Z+F - neue Perspektiven für die 3D-Vermessung

Thorsten Terboven (Konica Minolta Photo Imaging Europe GmbH, Langenhagen)
Innovative 3D-Lasertechnologie für Anwendungen in der Industrie

08:30 – 10:00 Vortragsprogramm VI: Sensoren I
Raum E 7 Sitzungsleitung: n.n.

Jürgen Peipe (Uni BW München)
Entwicklungstendenzen in der digitalen Photographie

Timo Kahlmann und Hilmar Ingensand (ETH Hönggerberg, Schweiz)
Untersuchung des hochauflösenden Range-Imaging-Sensors SwissRanger

Torsten Putze, Klaus Hoyer und Hans-Gerd Maas (TU Dresden)
Modellierung und Kalibrierung eines Vier-Kamerasystems auf Basis eines verstellbaren Spiegelsystems

Hubert Kammer (3D Alliance, Bischoffen)
Ein roboterbasiertes, inline fähiges, genaues optisches 3D-Mess-System

10:00 – 13:00 Firmenausstellung

13:00 – 14:30 Vortragsprogramm VII: Algorithmen und Auswertestrategien
Raum E 22 Sitzungsleitung: n.n.

Alexander Reiterer (TU Wien)
Wissensbasierte Steuerung bildgebender Sensoren

Oliver Bringmann und Tilo Pflieger (kubit GmbH, Dresden)
Punktwolken interpretieren

Bianca Klein und Rolf-Dieter Düppe (TU Darmstadt)
Blockausgleichung mit Flächen für Laserpunktwolken

Gabi Unteregger und P. Krzystek (FH München)
Robuste Filterung von Laserscanningdaten mit Hilfe von finiten Elementen

Vortragsprogramm VIII: Photogrammetrie II
Raum E 7 Sitzungsleitung: n.n.

Albert Wiedemann und Rüdiger Tauch (FPK Ingenieur GmbH, Berlin)
Mosaikbildung in der Architekturphotogrammetrie

Thomas Luhmann und Werner Tecklenburg (FH OOW)
Hochauflösende Bildverzerrung des Graf-Anton-Günther-Mosaiks – Vergleich zwischen Panoramakamera und Digitalkamera

Christian Dalecki (Graphisoft Nord GmbH, Hamburg)
Ein 3D Stadtmodell für die Hansestadt Hamburg

Ralf Becker und Raimund Schwermann (RWTH Aachen)
Bestandserfassung durch kombinierte Auswertung von Laserscanner- und Bilddaten

14:30-15:00 Pause

15:00 – 16:30 Vortragsprogramm IX: Herstellerforum II
Raum E 22 Sitzungsleitung: n.n.

Matthias Kokschi (kubit GmbH, Dresden)
PointCloud – Punktwolken direkt in AutoCAD auswerten und visualisieren

Hans-Peter Duwe (Duwe-3D AG, Lindau)
Vorstellung der Software Polyworks im Bereich 3D-Messtechnik und terrestrischem Laserscanning

Michael Fluch (TopScan GmbH, Rheine)
Terrestrisches Laserscanning mit dem ILRIS 3D

Stefan Hasse (3D Laser Systeme, Wunstorf)
Trimble/Mensi 3D Laserscanning Technologie – Neuerungen und Anwendungsbeispiele für Hard- und Software

Vortragsprogramm X: Sensoren II
Raum E 7 Sitzungsleitung: n.n.

Boris Jutzi (Forschungsinstitut für Optronik und Mustererkennung, Ettlingen) und Uwe Stilla (TU München)
Erfassung und Analyse der zeitlichen Signalförmigkeit bei gepulsten Lasersystemen

Tim Suthau (TU Berlin)
Sensorfusion von Augmented Reality-Komponenten für die medizinische Navigation

Andreas Fisler, Heidi Hastedt und Ralf Jantos (FH OOW)
Digitale Miniaturkameras für mobile messtechnische Anwendungen

Klaus Bobey und Lutz Brekerbohm (FH Hildesheim/Holzminde/Göttingen)
CMOS vs. CCD – Bildsensoren und Kameras