

Laudatio

Sensor Fusion by Bayesian Filtering for Seamless Pedestrian Navigation

Die Personennavigation konnte sich in den letzten Jahren aufgrund technologischer Fortschritte in der Sensorintegration als selbständiges Gebiet in der Navigation etablieren. Herr Krach greift in seiner Dissertation wesentliche Fragestellungen dieses noch jungen und aktuellen Forschungsgebiets auf. Er bedient sich hierzu des Konzepts der Sensor-Fusion und zeigt anhand von experimentellen Daten, wie mittels neuartiger Bayesscher Filteralgorithmen eine nahtlose Navigation sowohl innerhalb als auch außerhalb von Gebäuden erzielt werden kann. Die dabei von Herrn Krach beschrittenen Lösungswege sind richtungsweisend für das Fachgebiet und von zentraler Bedeutung für zukünftige Anwendungen.