

MINF-IS-CV/SE	Seminar Hot Topics in Computer Vision	CV	3	PS	Hellwich
MINF-IS-CV/PJ	Projekt Hot Topics in Computer Vision	CV	6	PS	Hellwich
MINF-IS-ImAna/SE	Seminar Hot Topics in Image Analysis	CV	3	PS	Hellwich
MINF-IS-ImAna/PJ	Projekt Hot Topics in Image Analysis	CV	6	PS	Hellwich
MINF-IS-3DBA	Stereoanalyse in der Videokommunikation/ 3D Bildsynthese in der Videokommunikation	CV	6	MP	Hellwich
MINF-IS-ITEwl	IT und Entwicklungsländer	FLP	12	PS	Mahr, (Peroz)
MINF-IS-SuS	Surveillance Studies	IG	6	PS	Pallas
MINF-IS-IR2	Information Rules2	IG	6	PS	Pallas
MINF-IS-NI1	Machine Intelligence I/ Neuronale Informationsverarbeitung I	NI	6	MP	Obermayer
MINF-IS-NI2	Machine Intelligence II/ Neuronale Informationsverarbeitung II	NI	6	MP	Obermayer
MINF-IS-ModInfG	Modelle zur Informationsverarbeitung im Gehirn	NI	6	MP	Obermayer
MINF-IS-NN	Projekt neuronale Informations-verarbeitung / Neural Information Processing Project	NI	9	PS	Obermayer
MINF-IS-NeuroInf	Moderne Entwicklungen der Neuroinformatik	NI	6	MP	Obermayer
MINF-IS-BVerfMed	Bildgebende Verfahren in der Medizin und der Neurobiologie	NI	6	PS	Obermayer
MINF-IS-Rob1	Robotik	ROB	6	PS	Brock
MINF-IS-Rob2	Advanced Robotics	ROB	6	PS	Brock
MINF-IS-ComBio	Computational Biology	ROB	6	PS	Brock
MINF-IS-Rob/SE	Robotik: Current Toppics	ROB	3	PS	Brock
MINF-IS- ComBio/SE	Computational Biology: Current Toppics	ROB	3	PS	Brock
MINF-IS-Rob/PJ	Robotik-Projekt	ROB	9	PS	Brock
MINF-IS-AOT	Agententechnologien in der Forschung	AOT	6	PS	Albayrak
MINF-IS-InSy	Interactive Systems	AOT	9	PS	Albayrak
MINF-IS-Winf	Spezielle Wirtschaftsinformatik	SYS	6	PS	Krallmann
MINF-IS-SYS/PJ	Systemanalyse Projekt	SYS	12	PS	Krallmann
MINF-IS-RgSys	Rechnergestützte Systemanalyse	SYS	6	PS	Krallmann
MINF-IS- CT/BP&EAM	Current Topics in Business Process and Enterprise Architecture Management	SYS	6	MP	Krallmann
MINF-IS-KN&ST	Knowledge Networks & Semantische Technologien	SYS	6	PS	Krallmann
MINF-IS-ISEA	Engineering betrieblicher Informationssysteme in der Finanzindustrie im Rahmen von Enterprise Architekturen (IS&EA)	SYS	6	MP	Krallmann
MINF-IS-ISM	Information Security Management	SYS	6	PS	Krallmann
MINF-IS-ML1	Maschinelles Lernen 1	ML	9	MP	Müller
MINF-IS-ML2	Maschinelles Lernen 2	ML	9	MP	Müller
MINF-IS-MLPR	Praktikum Maschinelles Lernen	ML	9	MP	Müller
MINF-IS-ESB	EDV - Schulung im Beruf	APA	6	PS	Leitner

Do, wöchentl, 10:00 - 12:00, 20.10.2011 - 16.02.2012, Eppner, Höfer

Fr, wöchentl, 10:00 - 12:00, 21.10.2011 - 17.02.2012, Eppner, Höfer

Inhalt Teilnahmebeschränkung

### **Robotics**

0433 L 402, Übung, 2.0 SWS

Mi, wöchentl, 12:00 - 14:00, 19.10.2011 - 18.02.2012, EMH 225 , Eppner, Höfer

Inhalt Praktische Übung mit Prozessrechensystemen und Robotern.

Bemerkung Großübung zur LV Robotik 1. Nicht als Studienleistung anrechenbar, nur einzelne Termine.

### **Computational Biology**

0433 L 410, Vorlesung, 2.0 SWS

Do, wöchentl, 14:00 - 16:00, 20.10.2011 - 18.02.2012, FR 3003

Inhalt Diese Einführungsveranstaltung vermittelt einen Überblick über Anwendungen der Informatik in der Biologie: Im ersten Teil der Vorlesung werden notwendige biologische Grundlagen vermittelt. Der zweite Teil befasst sich mit der Bioinformatik, insbesondere die Verarbeitung genetischer Informationen. Im dritten Teil werden schließlich strukturelle Aspekte der Molekularbiologie erläutert, einschließlich der Strukturvorhersage von Proteinen und Proteindocking.

Bemerkung Basisveranstaltung TNA

### **Computational Biology**

0433 L 411, Übung, 2.0 SWS

Fr, wöchentl, 14:00 - 16:00, 21.10.2011 - 17.02.2012, MA 263 , Mahmood

### **Robotik-Projekt**

0433 L 425, Projekt, 6.0 SWS

Do, wöchentl, 16:00 - 18:00, 20.10.2011 - 16.02.2012, E-N 191 , Brock

Inhalt Das Robotik-Projekt vermittelt notwendige Fähigkeiten zum wissenschaftlichen Arbeiten anhand aktueller forschungsnaher Themen aus der Robotik.

Es stehen zwei mögliche Themen zur Auswahl:

1) "Robotic Art": Ziel ist es, vorgegebene Strichzeichnungen von einem Manipulator nachzeichnen zu lassen. Dafür müssen die nötigen

Wahrnehmungs- und Bewegungsfertigkeiten entwickelt werden.

2) "Active Perception of Affordances": Hierbei geht es um die Entwicklung von Wahrnehmungsprimitiven, die es dem Roboter erlauben Objekte in seiner Umgebung zielgerichtet zu manipulieren.

Das endgültige Thema wird zusammen mit den Teilnehmern zu Beginn des Kurses festgelegt.