

AGENDA

STAND: 15.07.2026

08.30	REGISTRIERUNG	NETWORKING - AUSSTELLUNG
09.00	Eröffnung des Fachsymposiums – Moderation Prof. Thomas Limbrunner <i>Member of the Board - Institute for Secure, Autonomous, and Connected Systems (ISACS)</i> <i>Wissenschaftlicher Leiter - Bereich Autonomes Fahren am Forschungszentrum Moderne Mobilität</i>	
09.05	Grußwort Hochschulleitung der Technischen Hochschule Deggendorf Prof. Waldemar Berg <i>Präsident der Technischen Hochschule Deggendorf</i>	
09.15	Grußwort Landrat des Landkreises Deggendorf Bernd Sibler <i>Landrat des Landkreises Deggendorf</i>	
09.25	Kurzvorstellung Forschungszentrum Moderne Mobilität / Technologie Campus Plattling Prof. Dr. Gabriel Herl <i>Sprecher der Wissenschaftlichen Leiter</i>	
09.35	Keynote: Sprachbasierte LLM Assistenten und Herausforderungen menschenzentrierter Absicherung Dr. Yannick Forster <i>Product Owner – AI-Powered Communication & Speech Interfaces, BMW Group</i>	
10.15	PAUSE	NETWORKING - AUSSTELLUNG - BESICHTIGUNG TC PLATTLING
	<i>Track – Produktion, Engineering, Logistik and AI Leveraging effects</i>	
10.45	AI based Value-Engineering – Die neue Engineering Ära beginnt Matthias Hartmann <i>CEO, Gründer MAIndTec GmbH</i>	
11.10	RoX Projekt - Robotersystem für die Formteilereinigung in der Pharmaindustrie Thomas Hohenwarter <i>CTO Gluth Systemtechnik GmbH</i>	
11.35	Vom Sensor zur Situation: Intelligente 3D- Perception für morgen Lukas Schützendorf <i>Director Product Management Autonomous Perception, SICK Vertriebs-GmbH</i>	
12.00	MITTAGSPAUSE	NETWORKING - AUSSTELLUNG - BESICHTIGUNG TC PLATTLING
	<i>Track – Algorithmik and AI</i>	
13.00	Vom Prototyp zur Zulassung: Was Automotive Security in der Realität bedeutet: Softwaredefinierte Fahrzeuge sicher entwickeln, testen und betreiben André Koos <i>CEO KooSys GmbH</i>	
13.25	Dataset Services: Data Collection and Automated 2D and 3D Annotation Marius Reuther <i>CEO b-plus automotive GmbH</i>	
13.50	jbData – efficient and highly accurate data generation for AI applications in the field of autonomous driving. Michael Schötz M.Sc. <i>Doktorand, Wissenschaftliche Mitarbeiter – Forschungszentrum Moderne Mobilität (LASFAS)</i> <i>Institute for Secure, Autonomous, and Connected Systems (ISACS)</i>	
14.15	iVITA - innovative Validierungsmethoden Interaktionskanäle Technologieträger Fahrerarbeitsplatz Turgay Mus / Konstantin Raab M.Sc. <i>BMW Group / Wissenschaftliche Mitarbeiter - Forschungszentrum Moderne Mobilität (LASFAS)</i> <i>Institute for Secure, Autonomous, and Connected Systems (ISACS)</i>	

14.40	PAUSE	NETWORKING - AUSSTELLUNG - BESICHTIGUNG TC PLATTLING
<i>Track – Advanced Mobility Aspects</i>		
15.10	Neuartige Lithium-Metallbatterien mit hoher Energiedichte	
	Luca Lieb M.Sc. <i>Doktorandin, Wissenschaftliche Mitarbeiterin, Technologie Campus Plattling (ESS)</i>	
15:35	Erneuerbare Inselversorgung von Ladeparks	
	Jonas Ott M.Sc. <i>Doktorand, Wissenschaftlicher Mitarbeiter, Technologie Campus Wörth-Wiesent (EL)</i>	
16.00	Vom Labor auf die Straße: Herausforderungen und Potenziale mobiler CT-Systeme	
	Simon Wittl M.Sc. <i>RayBotic / Wissenschaftlicher Mitarbeiter, Doktorand Technologie Campus Plattling (Robo CT)</i>	
16.25	Transport System Bögl - Leiser, effizienter und schnell umsetzbarer Personen- und Güterverkehr	
	Simon Fink M.Sc <i>Berechnungsingenieur für Mehrkörpersimulationen im Bereich Transport System Bögl, der Firmengruppe Max Bögl</i>	
16.50	Schlusswort	
	Prof. Thomas Limbrunner <i>Wissenschaftlicher Leiter - Bereich Autonomes Fahren am Forschungszentrum Moderne Mobilität</i>	
17.00	GET TOGETHER	NETWORKING - AUSSTELLUNG - BESICHTIGUNG TC PLATTLING

Übersicht Posterausstellung

Time-resolved Computed Tomography Joins Post Mortem Analysis Revealing Jelly Roll Deformation as the Origin of Capacity Fade of 21700 Samsung 5 Ah Cells Michael Furtmair, Lucas Bartosch, Severin Nusser, Simon Zabler, Michael Sternad
Autonomous Twin-Robot Trajectory Optimization Simon Wittl, Simon Zabler, Gabriel Herl
Twin Robot Trajectory Optimization for Collision-Free FlyBy CT Trajectories Anton Weiss, Simon Zabler, Markus G. R. Sause
Structural Characterization of Amorphous TiO₂ Interlayers and Their Influence on Lithium Deposition in Anodeless Lithium-Metal Batteries Luca Lieb
Electrical Interactions in Lithium-Ion Battery Packs during Thermal Runaway Denis Düzgün
Mobile Calibration Rig and Multimodal Calibration Fabian Bally, Michael Schötz, Martina Schöll
jbX - THD research vehicle platform Martina Schöll, Michael Schötz, Fabian Bally, Patrick Kühnel, Thomas Limbrunner
From Crash Research to Training Data Michael Schötz
Experiments on Cross-Modal Person Re-ID Robert Aufschläger, Gautam Savaliya, Michael Heigl
Automated Lifecycle-Aware Privacy Threat Modeling for AI Systems Gautam Savaliya, Robert Aufschläger, Michael Heigl
Dataset Mining Strategy Yue, Yao (Aumovio SE); Michael Schötz (Muss noch abgeklärt werden)
A Serverless Edge-Native Data Processing Architecture for Autonomous Driving Training Fabian Bally, Michael Schötz, Thomas Limbrunner
How Reliable Are Global Traffic Volume Estimates for Crash Hotspot Identification? Michael Schötz
A Prototype Mobile, Outdoor-Deployable Motion-Capture Testbed for Multi-Sensor Calibration Michael Schötz, Fabian Bally, Martina Schöll, Thomas Limbrunner
Grounded Search: Open-Vocabulary Object Retrieval in Large-Scale Geospatial Video Datasets Michael Schötz, Martina Schöll, Thomas Limbrunner; ICGDA, Lyon, France, 14.05.26-15.04.26
From Road Safety Analytics to Autonomous Vehicle Training: Leveraging Open Geospatial Data for Cross-Domain Integration Michael Schötz, ICGDA, Lyon, France, 14.05.26-15.04.26
Hotspot Research: A Decade of Data from Germany and Austria Michael Schötz, Patrick Muhr, Martina Schöll, Thomas Limbrunner TRA Transport Research Arena, Budapest, Hungary, 18.05.26-21.05.26
Deterministic LiDAR Cross-Check and Label-Free Cross-Domain Adaptation for Monocular 3D Perception in the YOLO Framework Michael Schötz, Fabian Bally, Martina Schöll, Thomas Limbrunner, IEEE RAS International Conference on Engineering Reliable Autonomous Systems, 28.05.26-29.05.26, Zagreb, Croatia
Locally Calibrated OpenStreetMap GPS Traces for Traffic Volume Estimation: A Three-Region Benchmark, Michael Schötz, Martina Schöll, Thomas Limbrunner, AGILE Conference, Tartu, Estonia, 16.06.26-19.06.26
Towards Context-Aware Image Anonymization with Multi-Agent Reasoning Robert Aufschläger, Jakob Folz, Gautam Savaliya, Manjitha D Vidanalage, Michael Heigl, Martin Schramm, Proceedings of the IEEE/CVF Conference on Computer Vision and Pattern Recognition (CVPR) Workshops

FPGA Clock Servo with Feed Forward Skew and Drift Correction Jonas Wühr, Alexander Grundmann, Thomas Limbrunner; ETFA
A Survey and Empirical Exploration on Open Source ISO 15118 Implementations Jonas Wühr, Michael Glashauser, Simon Steiger, Thomas Limbrunner; ECCE
A Framework for Development and Validation of Smart Charging Infrastructure Jonas Wühr, Kristof Kölbl, Konstantin Raab, Thomas Limbrunner
Analysis and Comparison of Open-Source-Implementations for Camera-Based Path Detection in Autonomous Robots Jabrayil Mirzayev
Development and Evaluation of a Hybrid Navigation System using OpenStreetMap and LiDAR Sensors Enis Jaha
Evaluation and Extension of an Open Source Ethernet MAC IP Core Paulsin Polachan
Future Concepts for the Mobility of Vulnerable People in Rural Areas (in the Context of the STORCITO Project) Andreas Weber