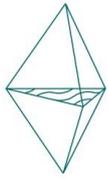


Verkehr - Veröffentlichungen

- Rudolf, H.
Umweltdatenmanagement. – Eine Geo-Inspiration
Bernhard Harzer Verlag GmbH, Karlsruhe 2018
- Klemm, S.
INSPIRE und Open Data für Dienste zum automatisierten Fahren –
Eine Untersuchung der Verwertbarkeit dieser Daten im Rahmen des
Forschungsprojektes Cartox²
Masterarbeit Fachhochschule Anhalt, Dessau 2019
- Ludyga, D.
Ermittlung der Potenziale für die Kombination von behördlichen
Geodaten und offenen Geodaten mit Diensten für assistiertes und
automatisiertes Fahren
Masterarbeit Technische Universität Dresden, 2019
- Klemm, S.; Ludyga, D.; Rudolf, H.
Bereitstellung von Geodaten für das automatisierte Fahren
AGIT – Symposium und Fachmesse für angewandte Geoinformatik,
Salzburg 2019
- Rudolf, H.
Geodatenmanagement für das automatisierte Fahren – Ergebnisse
des Projekts Cartox²
Workshop 'Datenbank-Architekturen der mFUND-Projekte',
Bundesministerium für Verkehr und Infrastruktur, Berlin 2018
- Ludyga, D.; Rudolf, H.
INSPIRE data for automatic driving
EuroGeographics/EuroSDR Workshop on 'Use of INSPIRE data',
Warschau 2018
- Rudolf, H.
Smart City Services für 3D-Daten
Münchner GI-Runde 2015



- Rudolf, H.
Umweltmanagement mit envVision – Eine nachhaltige GIS-gestützte Lösung für die Umsetzung der EU-Umgebungslärm- und Luftqualitätsrichtlinie
EnviroInfo, Bonn 2010
- Rudolf, H.
Berechnung und Simulation des fließenden Kraftfahrzeugverkehrs in Städten – Ein Beitrag zur Schaffung eines rechnergestützten Stadtplanungsmodells mit grafischer Datenverarbeitung
Technische Universität Dresden, Dissertation, Dresden 1993
- Rudolf, H.
Anwendung rechnergestützter Berechnungsverfahren für die Planung der Netze und Anlagen der technischen Erschließung am Beispiel Verkehr
Technische Universität Dresden, Diplomarbeit, Dresden 1987

Mitarbeit an Standards und Leitlinien:

- Leitfaden der Forschungsgesellschaft für Straßen- und Verkehrswesen, Arbeitsgruppe Verkehrsplanung
Hinweise zur EU-Umweltgesetzgebung in der Verkehrsplanungspraxis
Teil 1: Luftreinhalteplanung
Teil 2: Lärmaktionsplan