



BMBF-Statustagung Leitinnovation „Servicerobotik“

vom 16. bis 17. November 2006 in Berlin

Tagungshotel Park Inn, Alexanderplatz

Donnerstag, 16. November 2006

- | | | | |
|-----------|-----|--|---------------------------------------|
| 12.00 Uhr | (1) | Eröffnung und Begrüßung BMBF | Dr. Rainer Jansen (BMBF) |
| 12.15 Uhr | (2) | Eingeladener Vortrag
Stand und Zukunft der Servicerobotik | Prof. Roland Siegwart
(ETH Zürich) |

Sitzungsleitung: Ingo Ruhmann, BMBF

Themenkomplex: Grundlagen / Schlüsselkomponenten

- | | | | |
|-----------|-----|--|---|
| 13.00 Uhr | (3) | Verbundprojekt KoSePro
Adaptronische und sichere Schlüsselkomponenten für
die Servicerobotik in der Produktion | Prof. Berend Denkena
(Universität Hannover, IFW) |
| 13.45 Uhr | (4) | Verbundprojekt Portasor
Neue Generation von portablen Soft-Roboterarmen mit
„sanften“ Greifern auf Basis von elastischen fluidischen
Gelenken für alltägliche Assistenz- und Serviceaufgaben | Dr. Oleg Ivlev
(FWBI Bremen) |
| 14.30 Uhr | | <i>Kaffeepause</i> | |
| 15.00 Uhr | (5) | Verbundprojekt IVUS
Intelligente präzise Vision-Systeme zur Unterstützung
von Service-Robotern | Prof. Jianwei Zhang
(Universität Hamburg) |
| 15.45 Uhr | (6) | Verbundprojekt SAMS
Sicherungskomponenten für Autonome Mobile
Serviceroboter | Dr. Christoph Lüth
(DFKI Labor Bremen) |
| 16.30 Uhr | (7) | Verbundprojekt DESIRE
Schlüsseltechnologien für alltagstaugliche Serviceroboter | Prof. Erwin Prassler
(GPS GmbH) |
| 17.15 Uhr | (8) | Bericht zu aktuellen Entwicklungen im Bereich
Servicerobotik | Dr. Lambis Tassakos
(INOS Automationssoftware
GmbH) |
| 17.30 Uhr | | Ende des ersten Tagungstages | |

Freitag, 17. November 2006

Sitzungsleitung: Dr. Ralph Schmidt, PT

- | | | | |
|-----------|------|---|---|
| 09.00 Uhr | (9) | Eingeladener Vortrag
SFB 588 "Humanoide Roboter -Lernende und kooperierende multimodale Roboter" – ein Überblick | Prof. Rüdiger Dillmann
(Universität Karlsruhe) |
| 09.45 Uhr | (10) | Verbundprojekt Genesys
Generisches Entladesystem | Dr. André Richter
(Grenzebach automation GmbH) |
| 10.30 Uhr | | <i>Kaffeepause</i> | |

Themenkomplex: Anwendungen im Alltag

- | | | | |
|-----------|------|--|---|
| 11.00 Uhr | (11) | Verbundprojekt AMaRob
Autonome Manipulatorsteuerung für Rehabilitationsroboter | Prof. Axel Gräser
(Universität Bremen) |
|-----------|------|--|---|

Sitzungsleitung: Thomas Rosenbusch, PT

Themenkomplex: Anwendungen in der Produktion

- | | | | |
|-----------|------|--|---|
| 11.45 Uhr | (12) | Verbundprojekt CHeCKmate
Entwicklung eines mobilen Serviceroboters zur schritthaltenden Optimierung von Handhabung und Inspektion von Fertigungsabläufen in der Fertigungszelle einer Klein- und Mittelserienfertigung | Dr. Jürgen Grotepaß
(Freudenberg Dichtungs- und Schwingungstechnik KG) |
| 12.30 Uhr | | <i>Mittagpause (Selbstversorgung)</i> | |
| 13.30 Uhr | (13) | Verbundprojekt LISA
Assistenzroboter in Laboren von Life-Science-Unternehmen | Dr. Norbert Elkmann
(FhG-IFF Magdeburg) |
| 14.15 Uhr | (14) | Verbundprojekt RoboTOOL
Mobil einsetzbarer Roboterassistent mit systemintegrierter Planungsintelligenz für eine temporäre Automatisierung von Fertigungsprozessen | Rainer Bischoff (KUKA Roboter GmbH) |
| 15.00 Uhr | (15) | Verbundprojekt KomoRob
Kognitionsorientierter mobiler und autonomer Service-Roboter zur vor-Ort-Instandsetzung von Tiefzieh- und Spritzgusswerkzeugen in wechselnden Kontexten | Dr. Jean Pierre Bergmann
(Technische Universität Ilmenau) |
| 15.45 Uhr | (16) | Schlusswort BMBF | Dr. Rainer Jansen (BMBF) |
| 16.00 Uhr | | Ende der Veranstaltung | |