

Projektübersicht

Übergeordnetes Ziel von DESIRE ist es, die Führungsrolle der deutschen Forschung und Industrie im Bereich der Servicerobotik zu erhalten und auszubauen.

Die Ziele von DESIRE sind im Einzelnen:

- * das Erreichen eines Technologiesprungs in Richtung alltagstauglicher Schlüsselfunktionen und -komponenten
- * die Schaffung einer Referenzarchitektur für mobile Manipulation
- * die Förderung der Konvergenz von Technologien durch Integration in eine gemeinsame Technologieplattform
- * die vorwettbewerbliche Forschung und Entwicklung für neue Produkte und Technologietransfer in Start-up-Unternehmen im Bereich Servicerobotik

Das Konsortium setzt sich zusammen aus je drei Partnern aus Forschungsinstituten, Universitäten, Großunternehmen und kleinen und mittleren Unternehmen.



Unterauftragnehmer:



Tagungsprogramm

Beginn

- 9:30 Registrierung / Vorführung Exponate
- 10:30 *DESIRE: Vier Jahre Forschung und Entwicklung in Richtung alltagstauglicher Serviceroboter* - Erwin Prassler (GPS)
- 11:00 Demos "Serviceroboter im Alltag"- DESIRE Konsortium

13:00 Mittagessen / Vorführung Exponate

Session A1 "Architekturkonzepte, Ablaufsteuerung, Handlungsplanung" (Hörsaal A)

- 14:00 *Integration Management and Distributed Software Development for Service Robots* - Ulrich Reiser (Fraunhofer IPA)
- 14:20 *Software Architekturentwicklung in DESIRE - Lessons Learned* - Paul Plöger (Fraunhofer IAIS)
- 14:40 *Handlungsplanung in dynamischen Umgebungen* - Bernhard Nebel (Uni Freiburg)
- 15:00 *Architectural concepts for mixed-initiative human-robot-interaction* - Ingo Lütkebohle (Uni Bielefeld)

15:20 Kaffeepause / Vorführung Exponate

Session A2 "Greifen und Manipulieren" (Hörsaal A)

- 15:40 *Alltagstaugliche Greifplanung* - Zhixing Xue (FZI)
- 16:00 *Flexible Steuerung und Regelung komplexer Kinematiken* - Rainer Bischoff (KUKA)
- 16:20 *Greifen mit Gefühl – sensorisch gestützte mechatronische Greifsysteme* - Matthias Haag (Schunk)

Exponate

- DESIRE-Technologieplattform (DESIRE Konsortium)
- Care-O-bot III (Fraunhofer IPA)
- Demonstrator für beidhändige Manipulation (FZI)
- omniRob (KUKA)
- Reinigungsroboter mit RFID-Navigation (InMach)
- Schlüsseltechnologie: Taktiles Greifen (Schunk)
- Transportroboter MT500 (GPS/Neobotix)

Session B1 "Wahrnehmung" (Hörsaal B)

- 14:00 *Szenenanalyse für Serviceroboter* - Gisbert Lawitzky (Siemens)
- 14:20 *Objekterkennung mit neuronalen Feldern* - C. Faubel & I. Iossifidis (Uni Bochum)
- 14:40 *3D Wahrnehmung und Modellierung* - Jens Kühnle (Fraunhofer IPA)
- 15:00 *Situationserkennung und Spatial Reasoning in Alltagsumgebungen* - Wolfram Burgard (Uni Freiburg)

15:20 Kaffeepause / Vorführung Exponate

Session B2 "Mobilität" (Hörsaal B)

- 15:40 *Navigation in Landmarkennetzen* - Thomas Kämpke (InMach)
- 16:00 *Mechatronische Schlüsselkomponenten für omnidirektionale Roboterplattformen* - Florian Vohr (Neobotix)
- 16:20 *Gesichtserkennung auf mobilen Plattformen* - Uwe Handmann (L-1 Identity)

Bitte im Briefumschlag zurücksenden oder per Fax an
+49 711 687031 55

GPS Gesellschaft für Produktionssysteme GmbH
 DESIRE Projektkoordination
 Nobelstraße 12
 D-70569 Stuttgart

 Titel / Vorname / Name

 Firma / Abteilung

 Straße

 PLZ, Ort

 Telefon, Fax

 E-Mail

 Ort / Datum / Unterschrift

Kontakt

GPS Gesellschaft für Produktionssysteme GmbH
 Frau Corinna Noltenius
 Organisation DESIRE Abschlusspräsentation
 Nobelstraße 12
 70569 Stuttgart

Tel.: +49 711 687031 44
 Fax: +49 711 687031 55
 E-Mail: noltenius@gps-stuttgart.de

Anmeldung

Da die Teilnehmerzahl für diese Veranstaltung begrenzt ist, bitten wir Sie, sich mit dem zugehörigen Formular anzumelden.

Die Teilnahme ist kostenlos.

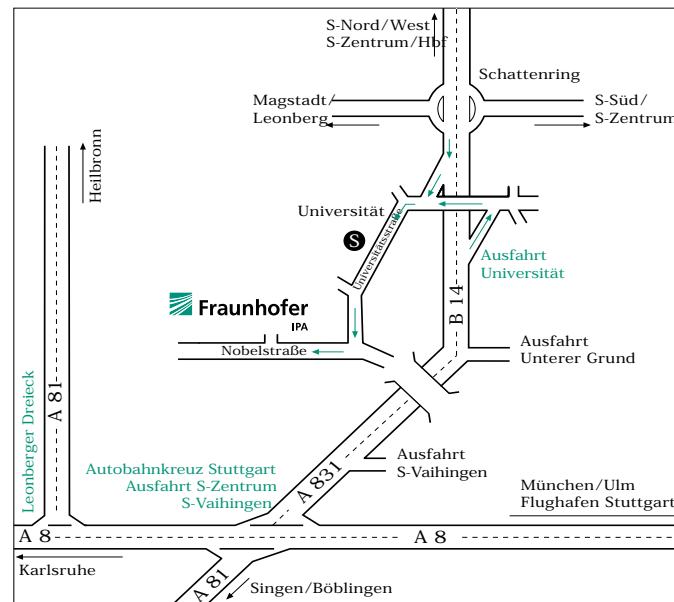
Anmeldeschluss ist der 03. November 2009.

Nach Ihrer Anmeldung erhalten Sie eine Bestätigung per E-Mail.

Anreise

Tagungsort

Institutszentrum der Fraunhofer-Gesellschaft
 Nobelstraße 12
 70569 Stuttgart-Vaihingen
www.ipa.fraunhofer.de/index.php?id=40



Abschlusspräsentation

05.11.2009

Institutszentrum der Fraunhofer-Gesellschaft
 in Stuttgart-Vaihingen



Ein Projekt der Leitinnovation Servicerobotik

GEFÖRDERT VOM



Bundesministerium
für Bildung
und Forschung