

# FORUM ROBOTICS, AUTOMATION & VISION

## Forumsprogramm *Forum Program*

Halle/Hall 17, Stand C38



**NEW TECHNOLOGY FIRST**  
23.-27. April 2012 · Hannover · Germany

Industrial  
Automation



## Roboter-Elite trifft sich in Halle 17

Der Application Park Robotics & Automation tritt im Jahr 2012 erstmals als innovative Zukunftsplattform in Halle 17, Stand C24, auf. Inmitten robotergestützter Automationslösungen befindet sich das **Forum Robotics, Automation und Vision**.

Hochkarätige Referenten aus Praxis und Wissenschaft halten Vorträge zu innovativen Themen der Robotik und Automation, der industriellen Bildverarbeitung sowie der mobilen Roboter und autonomen Systeme (Halle 17, Stand C38).

Partner des Forums sind die HANNOVER MESSE, der Industrieanzeiger sowie die Vereinigten Fachverlage. Es erwartet Sie ein spannendes Programm hochkarätiger Referenten und Vorträge.

## Robot elite meets in Hall 17

The innovative Application Park Robotics & Automation is making its debut in 2012 in Hall 17 (Stand C24). The “**Forum Robotics, Automation and Vision**” will be staged in the thematic context of robot-based automation solutions.

High-calibre speakers from industry and the scientific community will deliver lectures addressing the key issues in the area of robotics & automation, industrial image processing, mobile robots and autonomous systems. (Hall 17, Stand C38)

The Forum partners are HANNOVER MESSE, the trade journal “Industrieanzeiger” and the publishing group “Vereinigte Fachverlage”. In short, you can look forward to a fascinating line-up of speakers and lectures.



**AKON**  
Robotics

**axelius**  
automation

**BATTENBERG**  
Wertigkeit ist unser Maßstab

AUTOMATION  
**baumann**

**COMAU**  
robotics

**EPSON®**  
EXCEED YOUR VISION

**INDUSTRIE**  
anzeiger

**INDUSTRIELLE  
AUTOMATION**  
Mess- und Automatisierungstechnik für Konstrukteure und Systemintegrierte

**inventions.de**

Simple & friendly  
**Kawasaki Robot**

**MITSUBISHI  
ELECTRIC**  
Changes for the Better

**STÄUBLI**

## Forum Robotics, Automation & Vision

Aus der Praxis für die Praxis: Experten und Anwender halten Vorträge zu praxisorientierten Themen aus der Robotik, Automation und der industriellen Bildverarbeitung. Themenblöcke: Robotik, Mobile Roboter, Automation, Vision. Praktische Erfahrungen und neue Technologien von mobilen Robotern im industriellen Einsatz: Industrieroboter, fahrerlose Transportsysteme, Assistenzsysteme.

### **Das Forum ist Teil des Application Park Robotics & Automation**

Robotergestützte Automation live erleben! Beeindruckende Live-Demos machen innovative Automationslösungen zum Erlebnis. Das Zusammenspiel zwischen Mensch und Maschine, die Integration von Robotern in eine automatisierte Lösung sowie neue Anwendungen für Roboter stehen im Fokus.

*Practical guidance: experts and users give talks on practice-oriented issues in robotics, automation and industrial vision. Topics: Robotics, Mobile Robots, Automation, Vision. Practical experience and new technologies of mobile robots in industrial applications: industrial robots, autonomous guided vehicle systems, assistance systems.*

### **The Forum is part of the Application Park Robotics & Automation**

*Dramatic live demonstrations make innovative automation solutions an event to be remembered. The interaction between man and machine, the integration of robots in an end-to-end automated solution, plus new applications for robots – all these are under the spotlight.*

# Robotics

## Moderation: Uwe Böttger

### Sprache/Language: Deutsch/German

10.00–10.25	<b>Compliant Robotik – ein bionischer Ansatz</b> Der Aktive Kontaktflansch <b>Compliant robotics – a bionic approach</b> <i>Active contact flange</i> Dr. Ronald Naderer, FerRobotics
10.30–10.55	<b>Handling von Warmteilen bis 1300 Grad</b> <b>Handling of warm parts up to 1300°C</b> Stefan Vennemann, Müller Maschinenentwicklung
11.00–11.25	<b>BioRob Leichtbauroboter</b> Für die einfache und sichere Mensch-Roboter-Zusammenarbeit <b>Lightweight Robot BioRob</b> <i>For simple and safe human-robot interaction</i> Jan Röhlinger, BioRob

# Mobile Robots

### Sprache/Language: Deutsch/German

15.00–15.30	<b>Eröffnung des Technologiewettbewerbs: Autonome Roboter unter Wasser</b> <b>Opening of the technology competition Autonomous Underwater Robots</b> Jörg Bode, Niedersächsischer Minister für Wirtschaft, Arbeit und Verkehr Dr. Wolfram v. Fritsch, Vorstandsvorsitzender, Deutsche Messe AG
16.00–16.25	<b>Bewährte Standards als Basis für Service- und Transportsysteme STS</b> Das fahrerlose Transportsystem (FTS) einer neuen Epoche <b>The Service and Transport System STS as the new AGVS</b> <i>The AGVS of the 4th epoch</i> Dr. Günter Ullrich, Forum-FTS

# Automation

## Moderation: Sabine Koll

### Sprache/Language: Deutsch/German

11.30–11.55	<b>Industrieautomation – von der ersten Idee bis zur fertigen Anlage</b> <b>From scratch: realising custom-tailored industrial automation</b> Mattes Brähmig, BRÄHMIG GmbH
12.00–12.25	<b>Soft-Robotics – zentrales Element der künftigen Service-Robotik</b> <b>Soft robotics – a central element in future service robotics</b> Prof. Gerhard Hirzinger, Deutsches Zentrum für Luft- und Raumfahrt
12.30–12.55	<b>Einfache Automation – Easy Automation</b> Anwendergerechte Automation auch für kleine und mittelständische Betriebe <b>Easy automation</b> <i>Automation specified for small and medium-sized companies</i> Carsten Stumpf, Kawasaki
13.00–13.45	<b>Podiumsdiskussion /Panel discussion</b> <b>Automation im Mittelstand</b> <b>Automation in medium-sized businesses</b> Mattes Brähmig, BRÄHMIG GmbH Dietmar Böttner, ATS Carsten Stumpf, Kawasaki
14.00–14.25	<b>iPhone &amp; Co. in der Automatisierung</b> <b>iPhone &amp; Co in Industrial Automation</b> Volker Herbst, M&M Software GmbH
15.30–15.55	<b>Optisches Tracking von Robotern – Anwendungen</b> In-Line Messtechnik, automatische Erzeugung von Roboterbahnen, Verbesserung der Positionsgenauigkeit <b>Applications of Optical Robot Tracking</b> <i>In-line Measurement with Robots, Automatic Generation of Robot Path, Accuracy Increase of Robots</i> Dr. Lothar Richter, RevXperts

# Mobile Robots

## Sprache/Language: Deutsch/German

10.00–10.25	<b>RoboGasInspector</b> Überblick zum Projekt <b>RoboGasInspector</b> <i>Project Overview</i> Prof. Ludger Schmidt, Universität Kassel Prof. Dr. Ing. Andreas Kroll, Universität Kassel
10.30–10.55	<b>Mobile Gasfernmesstechnik und Gasausbreitungssimulation</b> <b>Mobile remote gas sensing and gas dispersion simulation</b> Prof. Dr. Ing. Andreas Kroll, Universität Kassel Dr.-Ing. Karim Habib, Universität Kassel
11.00–11.25	<b>Autonome Mobilität und Mensch-Maschine-Apekte</b> <b>Autonomous Mobility and Human-Machine Aspects</b> Dr. Dirk Schulz, Fraunhofer FKIE, Prof. Ludger Schmidt, Universität Kassel
14.00–14.25	<b>FTS mit praxisgerechten Fahrzeugen und flexiblen Navigierungen</b> Planung, Projektierung und Wirtschaftlichkeit <b>AGV equipped with well used vehicles and flexible navigations</b> <i>Plannings, engineering and profitability</i> Waldemar Osterhoff, E & K Automation GmbH
14.30–14.55	<b>Serviceroboter weltweit auf dem Vormarsch</b> <b>Service robots on the advance worldwide</b> Dr. Andreas Bley, MetraLabs
15.00–15.25	<b>Fisch und fertig – High Performance in der Fischindustrie</b> Total Automation vom Wareneingang bis zum Warenausgang <b>Fish and ready – high performance in the fish industry</b> <i>Total automation of the process chain from goods receipt to shipping</i> Yaser Gamai, Egemin

# Robotics

## Moderation: Uwe Böttger

## Sprache/Language: Deutsch/German

11.30–11.55	<b>Vom Standardroboter zum Spezialisten</b> <b>From standard robots to specialists</b> Günter Heinendirk, Stäubli Tec Systems
12.00–12.25	<b>Die virtuelle Sicherheitszelle an Roboterarbeitsplätzen</b> Roboter lassen sich mit einer virtuellen Sicherheitszelle absichern <b>A virtual safety cell for robots instead of spatial seperation</b> <i>Robots can be monitored by a virtual safety cell with no mechanical separation</i> Dr. Andreas Plaas-Link, Investitions.de
12.30–12.55	<b>Bildverarbeitung bringt Roboter auf Trab</b> <b>How Machine Vision Advances Your Robot Application</b> Dr. Olaf Munkelt, MVtec
13.00–13.45	<b>Podiumsdiskussion/Panel discussion</b> <b>Robot-Vision</b> <b>Robot vision</b> Dr. Olaf Munkelt, MVtec Dr. Andreas Plaas-Link, Investitions.de Günter Heinendirk, Stäubli Tec Systems

# Automation

## Sprache/Language: Deutsch/German

16.00–17.00	<b>Verleihung ROBOTICS AWARD</b> <b>Presentation of the ROBOTICS AWARD</b>
-------------	---

# Mobile Robots

**Moderation: Dr. Günter Ullrich, Forum-FTS**

**Sprache/Language: Deutsch/German + Englisch/English**

10.00 – 10.25	<b>Wartungsfreie Hybrid-FTS</b> <b>Systemtechnik als Baukasten</b> <b>Maintenance-free hybrid AGVs</b> <b>Modular technical systems</b> Dieter Stenkamp, SEW
10.30 – 10.55 Englisch/ English	<b>Ant-Produkte für neue Herausforderungen im Logistikbereich</b> <b>ANT products for the new challenges in logistics</b> Dr. Nicola Tomatis, Bluebotics
11.00 – 11.25	<b>Sicherheit und Mensch-Roboter-Kooperation: Grundlagen, Lösungsansätze, neue Entwicklungen</b> <b>Safety and human-robo-cooperation: basics, approaches, new developments</b> Dr. Norbert Elkemann, Fraunhofer IFF



# Vision

**Moderation: Dipl.-Ing. Ingmar Jahr, Vision Academy**

**Sprache/Language: Deutsch/German + Englisch/English**

11.30 – 11.55	<b>Traumpaar Bildverarbeitung und Feldbus</b> <i>An ideal couple: image processing and field bus</i> Sarah Büchner, Vision & Control GmbH
12.00 – 12.25	<b>Fahrplan für den erfolgreichen Einsatz von Machine Vision</b> <i>Timetable for the successful use of Machine Vision</i> Ingmar Jahr, Vision Academy GmbH
12.30 – 12.55	<b>Optische 3-D-Fertigungsmesstechnik – Scientific CMOS-Technologie eröffnet neue Möglichkeiten bei der Prozesskontrolle</b> <i>Optical 3D Production Measurement Technology</i> <i>New Capabilities by the use of scientific CMOS technology</i> Dr. Bernd-Michael Wolf, Solving 3D GmbH
13.00 – 13.45 Englisch/ English	<b>Podiumsdiskussion Robotik / Panel discussion Robotics</b> <b>Muss Mobilität von Robotern im Konflikt zur Sicherheit stehen?</b> <i>Does the mobility of robots automatically lead to safety conflicts?</i> Dr. Norbert Elkemann, Fraunhofer IFF Silke Schael, Götting KG Prof. Dr. Klaus Schilling, Universität Würzburg Dr. Nicola Tomatis, Bluebotics <b>Moderation:</b> Dr. Uwe L. Haass, CoTeSys

# Mobile Robots

**Moderation: Dr. Günter Ullrich, Forum-FTS**

**Sprache/Language: Deutsch/German + Englisch/English**

14.00–14.25  
Englisch/  
English

## Herausforderungen und Potenzial für die nächste Generation von Service-Robotern

Verzahnung vieler Wissenschaftszweige, Interessengruppen und neuer Innovationsprozesse auf europäischer Ebene erforderlich

### **Challenges and Potentials for The Next Generation of Service Robots**

*European Cooperation of Many Disciplines, Stakeholders, and New Innovation Processes Required*  
Dr. Uwe L. Haass, CoTeSys

14.30–14.55

## Technische Entwicklungen für FTS schaffen neue Anwendungen

Die Projekte „KaTe“ und „SaLsA“ im Überblick

### **Technical developments enable new applications for AGVS**

*The projects "KaTe" and "SaLsA" at a glance*  
Dr.-Ing. Sebastian Behling, Götting KG

15.00–15.25  
Englisch/  
English

## Vernetzte Roboterfahrzeuge

Effektive Ansätze in der Produktion, für Seniorenmobilität und die Weltraumforschung

### **Networked Vehicles:**

*Efficient Approaches in industrial Production, Ambient Assisted Living and Space Exploration*

Prof. Dr. Klaus Schilling, Universität Würzburg



# Robotics

**Moderation: Uwe Böttger**

**Sprache/Language: Deutsch/German**

15.30–15.55

## Neue MELFA SCARA Roboter von Mitsubishi Electric setzen Maßstäbe

Schneller, effizienter und leichter zu integrieren

### **Mitsubishi Electric sets new performance benchmarks with robots**

*The new SCARA F-Series of Mitsubishi Electric*  
Jean-Philippe Liersch, Mitsubishi Electric Europe B.V.

16.00–16.25

## Sicherungsringmontage im Fließbetrieb

### **Security ring assembly in continuously moving assembly line**

Carsten Hornkamp, IBG

16.30–17.00

## Optisches Tracking von Robotern – Anwendungen

In-Line Messtechnik, Automatische Erzeugung von Roboterbahnen, Verbesserung der Positionsgenauigkeit

### **Applications of Optical Robot Tracking**

*In-line Measurement with Robots, Automatic Generation of Robot Path, Accuracy Increase of Robots*  
Dr. Lothar Richter, RevXperts



# Vision

**Moderation:** Dipl.-Ing. Ingmar Jahr, Vision Academy

**Sprache/Language:** Deutsch/German

10.00–10.25	<b>3-D Bildverarbeitung – Technologien und Anwendungen</b> <i>3-D image processing – technologies and applications</i> Stephan Kennerknecht, Stemmer Imaging
10.30–10.55	<b>Optische 3-D-Fertigungsmesstechnik – Scientific CMOS-Technologie</b> eröffnet neue Möglichkeiten bei der Prozesskontrolle <b>Optical 3D Production Measurement Technology</b> <i>New Capabilities by the use of scientific CMOS technology</i> Dr. Bernd-Michael Wolf, Solving 3D GmbH
11.00–11.25	<b>Fahrplan für den erfolgreichen Einsatz von Machine Vision</b> <i>Timetable for the successful use of Machine Vision</i> Ingmar Jahr, Vision Academy GmbH



# Mobile Robots

**Moderation:** Dr. Günter Ullrich, Forum-FTS

**Sprache/Language:** Deutsch/German + Englisch/English

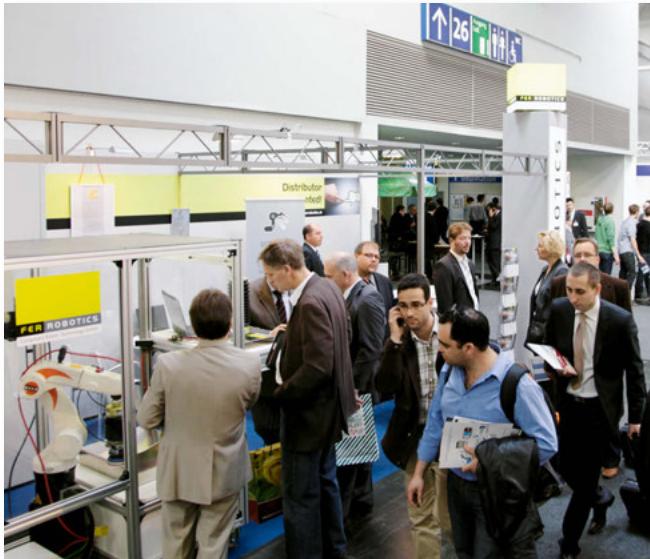
11.30–11.55	<b>Automatische kleinskalige Flurförderzeuge – Technology on Demand am Beispiel von Locative und Multishuttle Move</b> <i>Downsized Automated Guided Vehicles</i> <i>Locative, InBin an Multishuttle Move as an example of Technology-on-Demand</i> Andreas Kamagaew, Fraunhofer IML
12.00–12.25	<b>Die Bedeutung von Robotern im Visier</b> <i>Giving Sight and Positional Awareness to Robots</i> Adam Gardner, Sentek
12.30–12.55	<b>Zellulare Förder- und Transportsysteme</b> Schwarmintelligenz für die Intralogistik <b>Cellular Transportation Systems</b> <i>Swarm Intelligence for Intralogistics</i> Thomas Albrecht, Fraunhofer IML
13.00–13.45	<b>Podiumsdiskussion Industrielle Bildverarbeitung/</b> <i>Panel discussion Industrial Image Processing</i> Braucht man für eine Null-Fehler-Produktion industrielle Bildverarbeitung? <i>Is industrial image processing necessary for zero-defect production?</i> Dr. Bernd-Michael Wolf, Solving 3D GmbH Ingmar Jahr, Vision Academy GmbH Hansjörg Hutt, Machine Vision Handhabungstechnik Dr.-Ing. Stefan Gehlen, VMT Bildverarbeitungssysteme GmbH
14.00–14.25	<b>Modulares Best-Budget FTS-Baukastensystem</b> <i>Modular Best-Budget AGV-KIT</i> Niko Weinrich, CREFORM Technik GmbH
14.30–14.55	<b>Bahnplanung und Regelung von Gliederzügen</b> <i>Path planning and path following of truck-and-trailer systems</i> Dr.-Ing. Yevgen Sklyarenko, TU Braunschweig
15.00–15.25	<b>Monofunktionale Transportfahrzeuge</b> Effiziente Bewegung im Lager <b>Monofunctional transport vehicles</b> <i>Efficient warehouse movements</i> Manuel Weber, Universität Stuttgart

# Automation

**Moderation:** Sabine Koll

**Sprache/Language:** Deutsch/German

15.30 – 15.55	<b>Produktion, Automation &amp; Logistik: Kosten und Risiken senken, Planung absichern, Gewinne steigern</b> <i>Production, automation &amp; logistics: reducing costs and risks, ensuring suitability of plans, increasing profits</i> Markus Bans, ATS
16.00 – 16.25	<b>Geräteintegration mit FDT@2</b> Inbetriebnahme, Wartung, Monitoring und Diagnose moderner Feldgeräte <i>FDT@2 Device Integration</i> <i>Commissioning, Maintenance, Monitoring and Diagnosis of modern field devices</i> Volker Herbst, M&M Software GmbH
16.30 – 17.00	<b>Virtuelle Sicherheitszelle für Roboter</b> <i>Virtual safety cell for robots</i> Dr. Andreas Plaas-Link, Investitions.de



# Mobile Robots

**Moderation:** Dr. Günter Ullrich, Forum-FTS

**Sprache/Language:** Deutsch/German

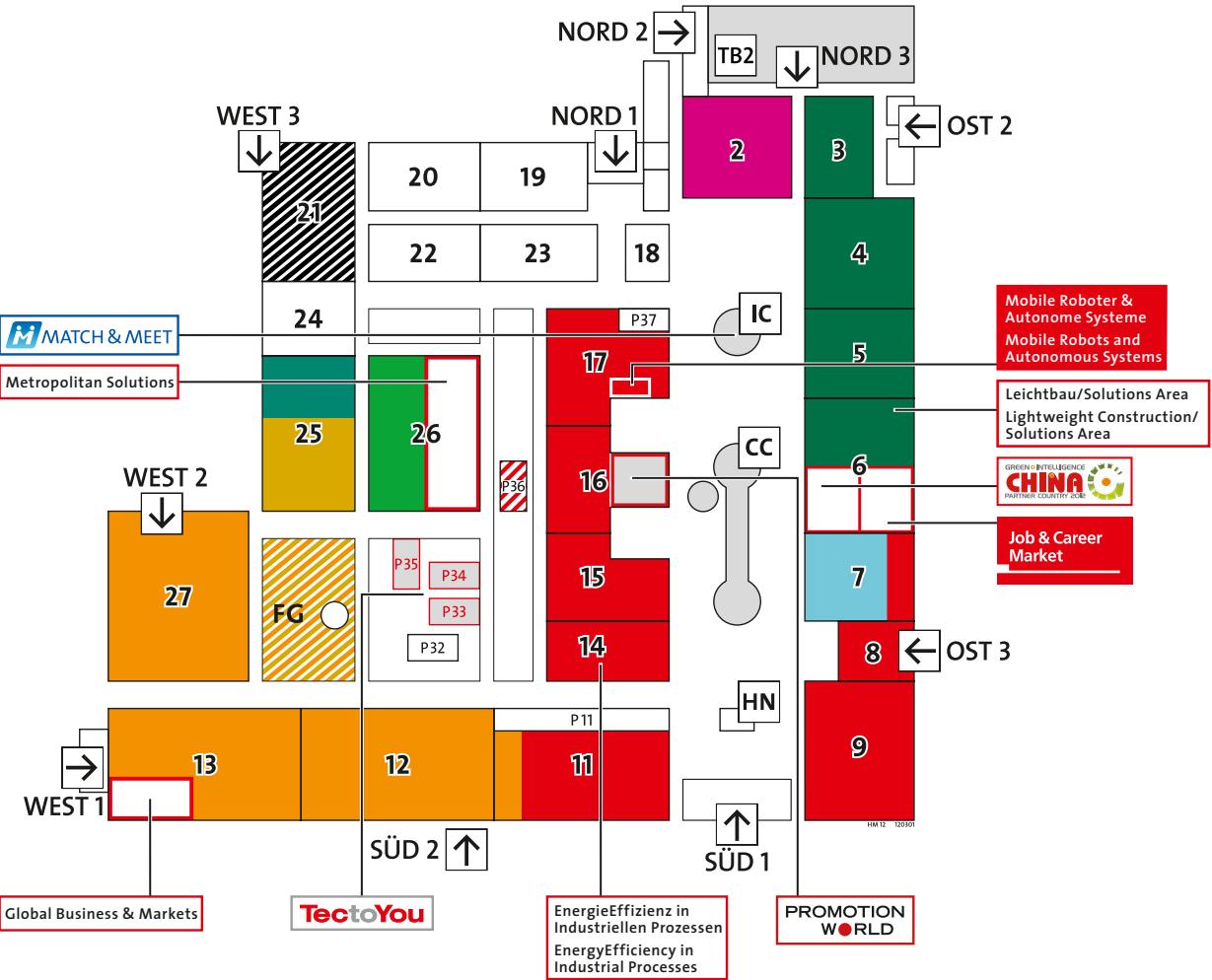
10.00 – 10.25	<b>Bewährte Standards als Basis für Service- und Transportsysteme STS</b> <i>The Service and Transport System STS as the new AGVS</i> <i>The AGVS of the 4th epoch</i> Dr. Günter Ullrich, Forum-FTS
10.30 – 10.55	<b>RobotChallenge</b> Forschendes und projektorientiertes Lehren in den Ingenieurwissenschaften <i>RobotChallenge</i> <i>Research-inspired and project-oriented teaching</i> Jens Kotlarski, Universität Hannover

# Robotics

**Moderation:** Sabine Koll

**Sprache/Language:** Deutsch/German

11.00 – 11.25	<b>Kommunikative Einbettung von Robotern in die Fertigung</b> <i>Communicative embedding of robots in production applications</i> Christoph Hecker, Renesas
11.30 – 11.55	<b>Automatisierte Montage von Großanlagen mit krantechnischen Seilrobotern</b> Wirtschaftsorientierte Strategische Allianz ATLAS <i>Automated assembly of large-scale plants with cable robots</i> <i>Economics oriented strategic alliance ATLAS</i> Semhar Kinne, Fraunhofer IML



↑ Eingang  
Entrance

FG Freigelände  
Open-air site

Industrial Automation  
Hallen/Halls 7–9, 11, 14–17

Industrial Supply  
Hallen/Halls 3–6

IC Informations-Centrum  
Information Center

Robotation Academy  
(P 36)

Energy  
Hallen/Halls 11–13, 27, FG

CoilTechnica  
Halle/Hall 25

CC Convention Center

PROMOTION WORLD  
(Halle/Hall 16)

MobiliTec  
Halle/Hall 25, FG

IndustrialGreenTec  
Halle/Hall 26

HN Haus der Nationen  
House of Nations

Fastener Fair  
(Halle/Hall 21)

Digital Factory  
Halle/Hall 7

Research & Technology  
Halle/Hall 2

TB2 Tagungsbereich Halle 2  
Conference Area Hall 2



Deutsche Messe  
Hannover · Germany

**Deutsche Messe**  
**Messegelände**  
**30521 Hannover**  
**Germany**

Tel. +49 511 89-0  
Fax +49 511 89-32626  
[info@messe.de](mailto:info@messe.de)  
[www.messe.de](http://www.messe.de)

Kontakt/*Contact*

**Ines Kirsch**  
Tel. +49 511 89-31145  
[ines.kirsch@messe.de](mailto:ines.kirsch@messe.de)

**Carolin Illig**  
Tel. +49 511 89-31132  
[carolin.illig@messe.de](mailto:carolin.illig@messe.de)

