

# Veranstaltungsprogramm

## Forum Mobile Roboter & Autonome Systeme HANNOVER MESSE 2009

■ Industrie- und Servicerobotik

■ Flugrobotik

■ RoboCup Vorträge

■ Korea-Tag

Montag, 20. April 2009	Dienstag, 21. April 2009	Mittwoch, 22. April 2009	Donnerstag, 23. April 2009	Freitag, 24. April 2009
<p><b>10:15-10:30 Uhr</b> <b>Interaktive Eröffnung des Forums Mobile Roboter und Autonome Systeme mit Roboter toomas</b> Fraunhofer IAIS U. Schütz DFKI R. Karger</p> 	<p><b>10:00-10:30 Uhr</b> <b>Outdoor-FTF mit GPS-Ortung – 14 Tonnen zentimetergenau positionieren</b> Fraunhofer IML Dipl.-Ing. T. Albrecht</p> 	<p><b>10:00-10:30 Uhr</b> <b>Robotische Systeme in der Raumfahrt</b> DFKI J. Mey</p> 	<p><b>9:30-9:50 Uhr</b> <b>Opening Talk</b> KIST (Korea Institute of Science and Technology) Prof. Ph. D. Kum Fraunhofer IPA Dipl.-Ing. M. Haegele (engl.)</p> 	<p><b>10:00-10:30 Uhr</b> <b>Projekt AirQuad: Forschung für die autonome Minidrohne von morgen</b> Universität Karlsruhe Prof. Dr.-Ing. G. F. Trommer Dipl.-Ing. N. Frietsch</p>  
<p><b>10:30-11:00 Uhr</b> <b>Innovatives schwimmendes Inspektionssystem für teilgefüllte Kanäle</b> Fraunhofer IFF Dipl.-Ing. T. Stürze</p> 	<p><b>10:30-11:00 Uhr</b> <b>New Challenges in the Mobile Logistics</b> BlueBotics Dr. N. Tomatis (engl.)</p> 	<p><b>10:30-11:00 Uhr</b> <b>Schwebplattformen in heutiger Anwendung</b> microdrones Dipl.-Ing. T. Kanand</p> 	<p><b>10:30-11:00 Uhr</b> <b>From Industrial Robots to Service Robots: Markets, Research and Product Vision</b> Fraunhofer IPA Dipl.-Ing. M. Haegele (engl.)</p> 	<p><b>10:30-11:00 Uhr</b> <b>Autonome Flugroboter</b> OFFIS Institut für Informatik M. Brucke</p> 
<p><b>11:00-11:30 Uhr</b> <b>Cognitive Capabilities for a New Generation of Robots</b> CoTeSys Dr. U. Haass (engl.)</p> 	<p><b>11:00-11:30 Uhr</b> <b>FTS Schwerpunkt Intralogistik – Stand der Technik, was lohnt sich und Ausblick</b> E&amp;K Automation Dipl.-Ing. W. Osterhoff</p> 	<p><b>11:00-11:30 Uhr</b> <b>MikroKopter – universelle Multi-Rotor-Schwebplattform</b> HiSystems Dipl.-Ing. H. Buss</p> 	<p><b>11:00-11:30 Uhr</b> <b>Network-based Humanoid Robot Technologies</b> KIST Dr. B.-J. You (engl.)</p> 	<p><b>11:00-11:30 Uhr</b> <b>Schwebplattformen in heutiger Anwendung</b> microdrones Dipl.-Ing. T. Kanand</p> 
<p><b>11:30-12:00 Uhr</b> <b>Impressionen Mobile Roboter &amp; Autonome Systeme 2008</b> Diashow</p>	<p><b>11:30-12:00 Uhr</b> <b>FTS – Modular und Effizient</b> Rocla Oyi S. Engardt</p> 	<p><b>11:30-12:00 Uhr</b> <b>Autonome Flugroboter</b> OFFIS Institut für Informatik M. Brucke</p> 	<p><b>11:30-12:00 Uhr</b> <b>Robot and Interface, Cognitive Robot</b> DFKI J. Mey (engl.)</p> 	<p><b>11:30-12:00 Uhr</b> <b>Robotische Systeme in der Raumfahrt</b> DFKI J. Mey</p> 
<p><b>12:00-12:30 Uhr</b> <b>CompanionAble – Smart Home Technology &amp; mobile robots to support elderly people at home</b> Metralabs Dr. A. Bley</p> 	<p><b>12:00-12:30 Uhr</b> <b>Modern Technologies for AGV Navigation, including a case study</b> Götting Dipl.-Ing. S. Schael (engl.)</p> 	<p><b>12:00-12:30 Uhr</b> <b>Projekt AirQuad: Forschung für die autonome Minidrohne von morgen</b> Universität Karlsruhe Prof. Dr.-Ing. G. F. Trommer Dipl.-Ing. N. Frietsch</p>  	<p><b>13:15-13:45 Uhr</b> <b>Human-Robot Interaction Technology in Ubiquitous Robots</b> ETRI (Electronics and Telecommunications Research Institute) Dr. Y.-J. Cho (engl.)</p> 	<p><b>12:00-12:30 Uhr</b> <b>MikroKopter – universelle Multi-Rotor-Schwebplattform</b> HiSystems Dipl.-Ing. H. Buss</p> 
<p><b>12:30-13:30 Uhr</b> <b>Podiumsdiskussion – Trends &amp; Perspektiven in der Servicerobotik</b> Dr. A. Bley (Managing Director, Metralabs) M. Brucke (Bereichsleiter Business Development, OFFIS) M. Dams (Director Central Europe, National Instruments) Dr. U. Haass (General Manager, CoTeSys) Dr. N. Tomatis (CEO, BlueBotics)</p>	<p><b>12:30-13:30 Uhr</b> <b>Podiumsdiskussion – Trends &amp; Perspektiven in der Industrierobotik</b> S. Engardt (Verkaufsdirektor, Rocla Oyi) Dipl.-Ing. W. Osterhoff (Leitung Vertriebszentrum Nord, E&amp;K Automation) Dipl.-Ing. S. Schael (Exportleiterin, Götting) Prof. Dr.-Ing. B. Wagner (Leibniz Universität Hannover)</p>	<p><b>12:30-13:30 Uhr</b> <b>Podiumsdiskussion – Trends &amp; Perspektiven in der Flugrobotik</b> M. Brucke (Bereichsleiter Business Development, OFFIS) Dipl.-Ing. H. Buss (Geschäftsführer, HiSystems) Dipl.-Ing. T. Kanand (Business Development, microdrones)</p>		<p><b>12:30-13:30 Uhr</b> <b>Podiumsdiskussion – Trends &amp; Perspektiven Entwicklung des RoboCups</b> Prof. Dr. H.-D. Burkhard (Humboldt-Universität zu Berlin) Prof. Dr. T. Christaller (Institutsleitung Fraunhofer IAIS) Prof. Dr. O. von Stryk (Technische Universität Darmstadt) N.N.</p>
<p><b>13:30-14:00 Uhr</b> <b>Kooperative Roboter – Fahren im Konvoi</b> Leibniz Universität Hannover Prof. Dr.-Ing. B. Wagner</p> 	<p><b>13:30-14:00 Uhr</b> <b>Use of Laser Range Finders in Mobile Robots &amp; AGV's</b> Sentek Solutions A. Gardner (engl.)</p> 	<p><b>13:30-14:00 Uhr</b> <b>Sichere Mensch-Roboter-Interaktion: Bedarfe und neue Entwicklungen</b> Fraunhofer IFF Dr. N. Elkmann</p> 	<p><b>13:45-14:15 Uhr</b> <b>Research on Cognition for Technical Systems in CoTeSys</b> CoTeSys Dr. U. Haass (engl.)</p> 	<p><b>13:30-14:00 Uhr</b> <b>Forschungsprojekt ImRoNet: Internetbasierte multimediale / multimodale Nutzerschnittstellen zur Teleoperation von Robotern</b> Universität Karlsruhe Dr.-Ing. B. Hein</p> 
<p><b>14:00-14:30 Uhr</b> <b>Die Evo-Stufe beim FTS</b> Forum FTS Dr.-Ing. G. Ullrich</p> 	<p><b>14:00-14:30 Uhr</b> <b>Fahrerlose Transportsysteme – Eine bewährte Technik</b> DS Automotion Dipl.-Ing. MBA M. Hummenberger</p> 	<p><b>14:00-14:30 Uhr</b> <b>LEGO® MINDSTORMS® NXT – Powered by NI LabVIEW</b> National Instruments I. Földvari (engl.)</p> 	<p><b>14:15-14:45 Uhr</b> <b>Restaurant Guide Robot &lt;ARO&gt;</b> ED Co. Ltd., Korea Y. H. Park (engl.)</p> 	<p><b>14:00-14:30 Uhr</b> <b>3-D Vision for Robotics</b> MVTeC Software Dr. O. Munkelt (engl.)</p> 
<p><b>14:30-15:00 Uhr</b> <b>Navigation für Fahrerlose Transportfahrzeuge</b> Götting Dipl.-Ing. H.-H. Götting</p> 	<p><b>14:30-15:00 Uhr</b> <b>Impressionen Mobile Roboter &amp; Autonome Systeme 2008</b> Diashow</p>	<p><b>14:30-15:00 Uhr</b> <b>Navigation for Automation: from Industrial Logistics to Service Robotics</b> BlueBotics Dr. N. Tomatis (engl.)</p> 	<p><b>14:45-15:15 Uhr</b> <b>Robotic Home Assistant Care-O-bot: A Case Study</b> Fraunhofer IPA Dipl.-Math. C. Parltitz (engl.)</p> 	<p><b>14:30-15:00 Uhr</b> <b>Zuverlässige Drahtlose Mesh-Netzwerke</b> Universität Magdeburg G. Lukas</p> 
<p><b>15:00-15:30 Uhr</b> <b>SemProM – Entwicklung eines mobilen zweiarmigen Robotersystems zur automatisierten Handhabung von Stückgut</b> DFKI Dr. M. Ronthaler</p> 	<p><b>15:30-16:30 Uhr</b> <b>Eröffnung der 8. RoboCup German Open 2009</b></p> 	<p><b>15:00-15:30 Uhr</b> <b>Educational Robotics am CERM</b> Fraunhofer IAIS, Universität Magdeburg Dr. A. Bredenfeld, M. Kanneberg</p>  	<p><b>15:25-15:45 Uhr</b> <b>Intelligent Robot R&amp;D Activities in KITECH</b> KITECH (Korea Institut of Industrial Technology) Dr. H. S. Park (engl.)</p> 	<p><b>15:00-15:30 Uhr</b> <b>Fahrerlose Transportsysteme als Service-Roboter in der industriellen Produktion</b> Egemin Automation Dipl.-Ing. Y. Gamai</p> 
<p><b>15:30-16:00 Uhr</b> <b>NI compactRIO – Turn a FPGA to a Robot's Brain</b> National Instruments J. Klier (engl.)</p> 	<p><b>15:30-16:00 Uhr</b> <b>Lesung: Wolfgang Orians liest aus seinem Wissenschaftsthiller „Die Wirklichkeitssucher“</b> Achter Verlag W. Orians</p> 	<p><b>15:30-16:00 Uhr</b> <b>Zwischen Simulation und Realität – Effiziente Roboterentwicklung durch Einsatz einer Middleware</b> Universität Magdeburg S. Zug</p> 	<p><b>15:45-16:15 Uhr</b> <b>Service Robots for Outdoor Application</b> University of Kaiserslautern Prof. Dr. K. Berns (engl.)</p> 	<p><b>16:00-16:30 Uhr</b> <b>Impressionen Mobile Roboter &amp; Autonome Systeme 2008</b> Diashow</p>
<p><b>16:00-16:30 Uhr</b> <b>Nasse KI - Roboter unter Wasser</b> DFKI Dr. J. Albiez</p> 	<p><b>16:00-16:30 Uhr</b> <b>The VolksBot</b> Fraunhofer IAIS Dr.-Ing. Dipl. Inform. H. Surmann (engl.)</p> 	<p><b>16:00-16:30 Uhr</b> <b>The VolksBot</b> Fraunhofer IAIS Dr.-Ing. Dipl. Inform. H. Surmann (engl.)</p> 	<p><b>16:15-16:30 Uhr</b> <b>Robotics Research in VTT</b> VTT Dr. M. Sallinen (engl.)</p> 	<p><b>16:00-16:30 Uhr</b> <b>Impressionen Mobile Roboter &amp; Autonome Systeme 2008</b> Diashow</p>
<p><b>16:30-17:00 Uhr</b> <b>Intuitive Multimodale Kommunikation mit Humanoiden Robotern</b> Universitäten Bonn und Freiburg Prof. Dr. S. Behnke, Dr. M. Bennewitz</p>  	<p><b>16:30-17:00 Uhr</b> <b>Biorob: Ein leichtgewichtiger, nachgiebiger Roboterarm für mobile Anwendungen</b> Technische Universität Darmstadt Dipl.-Ing. T. Lens, Prof. Dr. O. von Stryk</p>  	<p><b>16:30-17:00 Uhr</b> <b>Highly Mobile Search and Rescue Robots</b> University of Warwick Warwick Mobile Robotics (engl.)</p> 	<p><b>16:30-17:00 Uhr</b> <b>Definition of High-Level Coordination Methodologies for Robotic Teams</b> Universidade do Porto L. P. Reis (engl.)</p> 	<p><b>16:30-17:30 Uhr</b> <b>Siegerehrung RoboCup Senior German Open 2009</b></p> 
<p><b>17:00-17:30 Uhr</b> <b>Realtime 3D Mapping with Large Surface Representations</b> Jacobs University Bremen Prof. Dr. A. Birk (engl.)</p> 	<p><b>17:00-17:30 Uhr</b> <b>Hierarchisch-Reaktive Verhaltenssteuerung für Humanoide Fußballroboter</b> Universität Bonn J. Stückler, Prof. Dr. S. Behnke</p>  	<p><b>17:00-17:30 Uhr</b> <b>A realistic testbed for Multi-Robot Coordination: the Rescue League Virtual Robot competition</b> Universiteit van Amsterdam A. Visser (engl.)</p> 	<p><b>17:00-17:30 Uhr</b> <b>Research Challenges for Indoor Service Robotics</b> Bonn-Rhein-Sieg University of Applied Sciences Prof. Dr. G. K. Kraetzschmar (engl.)</p> 	<p><b>16:30-17:30 Uhr</b> <b>Siegerehrung RoboCup Senior German Open 2009</b></p> 
<p><b>17:30-18:00 Uhr</b> <b>Robots@Home – An open Platform for Home Robotics</b> Vienna University of Technology S. Olufs (engl.)</p> 	<p><b>17:30-18:00 Uhr</b> <b>An Interactive Tool for Designing Complex Robot Motion Patterns</b> Technical University of Crete G. Pierris, M. G. Lagoudakis (engl.)</p>  	<p><b>17:30-18:00 Uhr</b> <b>Virtual Robot Experiments in a High Fidelity Simulation</b> Jacobs University Bremen M. Pflingsthor, Prof. Dr. A. Birk (engl.)</p>  	<p><b>17:30-18:00 Uhr</b> <b>Impressionen Mobile Roboter &amp; Autonome Systeme 2008</b> Diashow</p>	<p><b>16:30-17:30 Uhr</b> <b>Siegerehrung RoboCup Senior German Open 2009</b></p> 