

## Forum Mobile Roboter & Autonome Systeme, Hannover Messe, Halle 25, Stand E 22

### Tagesthemen:

Montag: Energieversorgung & Sensorik autonomer Systeme / Autonomes Fahren und Transportieren  
 Dienstag: Sensorik II & Bussysteme, IT und Steuerung / Mobile Systeme zur Überwachung und für Sicherheit und Rettung  
 Mittwoch: Mensch-Maschine-Interaktion, Kognitive Systeme und Aktuatorik / Mobile Roboter als persönliche Assistenten  
 Donnerstag: Navigation und Ortung & Interaktion / Autonome Roboter Unterwasser und im All  
 Freitag: Simulation & Zertifizierung / Ausbildungsroboter

Montag, 21. April 2008	Dienstag, 22. April 2008	Mittwoch, 23. April 2008	Donnerstag, 24. April 2008	Freitag, 25. April 2008
10:00 - 10:30 Uhr <b>Prof. Asada (Uni Osaka) eröffnet das Forum [engl]</b>	10:00 - 10:30 Uhr <b>3D-Umgebungserfassung für mobile Roboter</b> Leibniz Universität Hannover	10:00 - 10:30 Uhr <b>Service Robotics, from forecasts to market</b> BlueBotics [engl]	10:00 - 10:30 Uhr <b>Spurführung für fahrerlose Fahrzeuge im industriellen Einsatz</b> Götting	10:00 - 10:30 Uhr <b>Vom Schaltschrank in die mobile Welt – ein modernes Ausbildungskonzept</b> Phoenix Contact
10:30 - 11:00 Uhr <b>Wie autonome Fahrzeuge für Logistik eingesetzt werden – Am Beispiel eines autonomen Gabelstaplers</b> Leibniz Universität Hannover	10:30 - 11:00 Uhr <b>Robotics Applications Based on the Urbi Software Plattform</b> Gostai [engl]	10:30 - 11:00 Uhr <b>Die Bedeutung sensorloser Antriebe für zukünftige Aktuatorik</b> HighTec	10:30 - 11:00 Uhr <b>GNSS-INDOOR - Innovative Technologien und deren Demonstration zur Ortung in Gebäuden</b> OECON	10:30 - 11:00 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>
11:00 - 11:30 Uhr <b>Der Flugroboter „Carolo“ in der Antarktis*</b> TU Braunschweig	11:00 - 11:30 Uhr <b>Model Driven Robotics</b> ADA Software [engl]	11:00 - 11:30 Uhr <b>Service Roboter im Alltags Einsatz</b> Fraunhofer IFF	11:00 - 11:30 Uhr <b>Von GPS zu Galileo - Satellitennavigation ist Zukunft</b> GZVB Competence Center	11:00 - 11:30 Uhr <b>Feldroboter Helios – Experimenteller Versuchsträger für Studenten</b> TU Braunschweig
11:30 - 12:00 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>	11:30 - 12:00 Uhr <b>R&amp;D in Service Robots</b> FATRONIK-Tecnalia [engl]	11:30 - 12:00 Uhr <b>Human Interactive Robot for Psychological Enrichment &amp; Robot Therapy</b> AIST [engl]	11:30 - 12:00 Uhr <b>New Challenges in the Mobile Logistics</b> BlueBotics [engl]	11:30 - 12:00 Uhr <b>Luftschiff ohne Pilot – Autonomer Zeppelin</b> CJD Christophorusschule Braunschweig
12:00 - 12:30 Uhr <b>Laser Scanning Range Finders in the field of Mobile Robotics</b> Sentek Solutions [engl]	12:00 - 12:30 Uhr <b>Damit die Roboterkommunikation nicht ins Stottern kommt - drahtlose inhaltsbasierte Kommunikation</b> Universität Magdeburg	12:00 - 12:30 Uhr <b>Neue Technologie für die Service Robotik</b> Schunk	12:00 - 12:30 Uhr <b>Autonomous Field Robotics</b> LSA/ISEP/IPP [engl]	12:00 - 12:30 Uhr <b>Zertifizierung, mehr Sicherheit, mehr Wert</b> NavCert
12:30 - 13:30 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>	12:30 - 13:15 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>	12:30 - 13:30 Uhr <b>On the role of morphology and materials in the design of intelligent mobile robots*</b> Universität Zürich [engl]	12:30 - 13:15 Uhr <b>Roboter zu Lande, zu Wasser und in der Luft – Ein Überblick über Systeme und Anwendungsgebiete</b> DFKI	12:30 - 13:30 Uhr <b>Podiumsdiskussion: Zukunftsszenario mobile Robotik – Welche Bedeutung werden mobile Systeme in 2050 haben?</b> Prof. Christaller, Prof. Sturma etc.
	13:30 - 14:00 Uhr <b>Automatische Kleinflugzeuge – Forschung und Anwendung</b> Mavionics	13:30 - 14:00 Uhr <b>Konvergenz von Technologien in der Servicerobotik</b> GPS Stuttgart und Fraunhofer IPA	13:30 - 14:00 Uhr <b>Moving: Unterwassernavigation durch Echtzeit-Bildverarbeitung</b> Optimare	13:00 - 14:00 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>
14:00 - 15:00 Uhr <b>Was autonome Fahrzeuge heute bereits können – Am Beispiel des Fahrzeuges „Spirit of Berlin“*</b> FU Berlin und Fraunhofer IAIS	14:00 - 15:00 Uhr <b>Robotik-Know-how für mehr Sicherheit</b> Robowatch	14:00 - 14:30 Uhr <b>Mobile Service Robots at the Point of Sale</b> MetraLabs [engl]	14:00 - 14:30 Uhr <b>Vorstoß in den Krater – Laufroboter erforschen unser Sonnensystem</b> DFKI	14:00 - 15:00 Uhr <b>Lernen mit Robotern am Beispiel von Roberta und ProfiBot</b> Fraunhofer IAIS
		14:30 - 15:00 Uhr <b>Sturzerkennung und -vermeidung zweibeiniger Roboter</b> Leibniz Universität Hannover	14:30 - 15:00 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>	
15:00 - 15:30 Uhr <b>Wie kommt die Energie in das Fahrzeug? Kontaktlose Energieübertragung bei Fahrerlosen Transportsystemen</b> SEW Eurodrive	15:00 - 16:00 Uhr <b>Eröffnung der 7. RoboCup German Open 2008</b>	15:00 - 15:30 Uhr <b>Moderne Heinzelmännchen – wie mobile Roboter zur häuslichen Unterstützung eingesetzt werden können</b> Fraunhofer IPA	15:00 - 16:00 Uhr <b>6.000 Meter unter dem Meer – Autonome Roboter in der Tiefsee</b> DFKI	15:00 - 15:30 Uhr <b>Roboter als Motivator für Naturwissenschaft und Technik – Industrielle Standardkomponenten im Einsatz</b> National Instruments
15:30 - 16:00 Uhr <b>An autonomous mobile robot platform for an industrial and research usage</b> MetraLabs [engl]		15:30 - 16:00 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>		15:30 - 16:00 Uhr <b>Designing, simulating and running robots using Microsoft Robotics Studio</b> Microsoft [engl]
16:00 - 16:30 Uhr <b>Der autonome Speditionshof – Die Vision wird Realität!</b> PARAVAN	16:00 - 16:30 Uhr <b>Wie Roboter zur Überwachung eingesetzt werden können – Autonome Objektverfolgung mit verteilten Kameras</b> Leibniz Universität Hannover	16:00 - 16:30 Uhr <b>Vorstellung eines mobilen Systems</b>	16:00 - 16:30 Uhr <b>Robotereinsatz unter Wasser – Mobile Systeme zur Erkundung des Meeresbodens</b> Alfred-Wegener-Institut und Fraunhofer IAIS	16:00 - 16:30 Uhr <b>Film: Rückblick RoboCup</b>
16:30 - 17:00 Uhr <b>Neue, autonome, vierbeinige und humanoide Roboter für Forschung und Ausbildung*</b> TU Darmstadt	16:30 - 17:00 Uhr <b>Lernfähige Systeme im RoboCup und industriellen Einsatz*</b> Universität Osnabrück	16:30 - 17:00 Uhr <b>Haben Roboter eine Schrecksekunde?*</b> Humboldt-Universität zu Berlin	16:30 - 17:00 Uhr <b>Zustandsautomaten und Roboterfußball*</b> Hochschule Harz	16:30 - 17:30 Uhr <b>Siegerehrung RoboCup German Open</b>
17:00 - 17:30 Uhr <b>Humanoide Fußballroboter*</b> Universität Freiburg	17:00 - 17:30 Uhr <b>Roboter zum Schutz und zur Rettung von Menschen Jacobs*</b> Universität Bremen	17:00 - 17:30 Uhr <b>Vorstellung des Eco-Bel Roboters und der Mixed Reality Plattform*</b> Universität Koblenz-Landau	17:00 - 17:30 Uhr <b>Neuronale Netze zur Sensorfusion und Kontrolle Autonomer Roboter*</b> Fraunhofer IAIS	
17:30 - 18:00 Uhr <b>Der Offizielle Bundesliga Manager: KI-Simulation als online-Spiel*</b> TZI Bremen	17:30 - 18:00 Uhr <b>Nao Presentation*</b> Aldebaran Robotics [engl]	17:30 - 18:00 Uhr <b>Planbasierte Robotersteuerung*</b> RWTH Aachen	ab 17:30 Uhr <b>Start Get Together Party</b>	

\* Präsentation im Rahmen des Kolloquiums des DFG-Schwerpunktprogrammes „RoboCup“  
Stand: 07. April 2008