

Humanoide Roboter - Hard- und Softwareaspekte

Dr. Katja Mombaur , Prof. H. G. Bock

Roboterlabor des IWR, OMZ , U015

PROGRAMM

Mittwoch, 15.2.2006

09:00 - 09:45	Historische Entwicklung der Humanoiden Laufroboter	Daniela Ultsch
09:45 - 10:30	Einsatzbereiche humanoider Roboter und Zukunftsprognosen Kaffeepause	Ronald Lautenschläger
11:00 - 11:45	Locomotion, Regelkonzept ZMP	Jan Krieger
11:45 - 12:30	Biologisches Laufen Mittagspause	Rüdiger Helge Wolf
13:30 - 14:15	Honda-Roboter: Asimo und Vorgänger (Japan)	Andreas Ilzhöfer
14:15 - 15:00	QRIO (Sony, Japan) Kaffeepause	Michaela Föhner
15:30 - 16:15	Johnnie (TU München)	Stefan Handel
16:15 - 17:00	HRP-2 (Kawada, Japan)	Matthias Braun

Donnerstag, 16.2.2006

09:00 - 09:45	KHR1 (Kaist, Korea)	David Jesgarz
09:45 - 10:30	Roboterarme und Hände (Biologische Vorbilder und Technik) Kaffeepause	Julia Ziegler
11:00 - 11:45	Cog (MIT, USA)	Kathrin Hatz
11:45 - 12:30	Dynamic Brain DB (Kawato, Japan) Mittagspause	Kai Bormann
13:30 - 14:15	Kismet (MIT, USA) - Roboter mit Emotionen	Steffen Eger
14:15 - 15:00	Visuelle Wahrnehmung und Bilderkennung in der Robotik Kaffeepause	Holger Diedam
15:30 - 16:15	Intelligenz und Autonomie humanoider Roboter	Jens Grage