

Modulares Multisensor-Application-Framework für Mensch-Roboter-Kooperation und -Interaktion



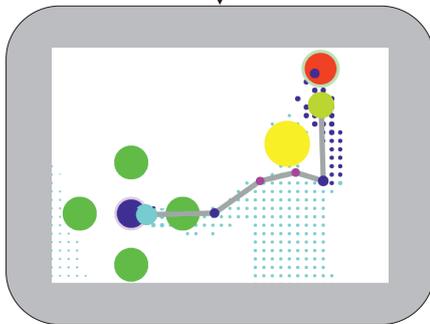
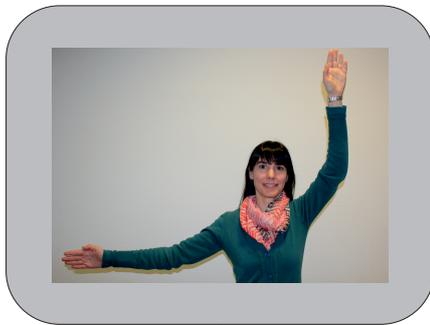
Institut für innovative Technologien,
Technologietransfer, Ausbildung und
berufsbegleitende Weiterbildung e. V.

Zielstellung

- Einfache Erstellung von Applikationen der Mensch-Roboter-Kooperation (MRK)
- Direkte physische Interaktion
- System zur Gefahrenabwehr
- Einfach zu erlernende Entwicklersprache zur Beschreibung der Kooperation/Interaktion



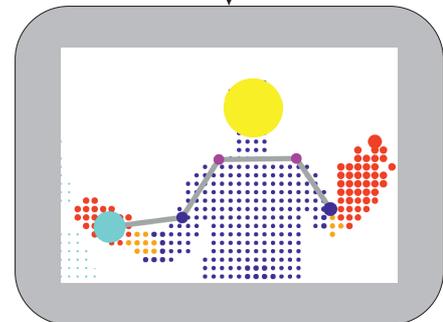
Mensch-Roboter-Kooperation und -Interaktion



3D-Gestenerkennung

Eigenschaften

- Datenakquise durch einfachen Zugriff auf unterschiedliche Sensorik
- Verbesserung der Qualität der Sensordaten durch Sensordatenfusion
- Intuitive und multimodale Interaktion
- Detektion der Werker im MRK-Arbeitsraum
- Interaktive Steuerung des Arbeitsablaufes



3D-Positionserkennung

Vorteile

- Schnelle und kostengünstige Umsetzung von neuen Formen von Applikationen der Mensch-Roboter-Kooperation und -Interaktion
- Einsatz auch bei hoher Variantenvielfalt u.a. in Kleinserien
- Skalierbar auf Embedded-Systemen je nach Anzahl der einzusetzenden Sensorik

In Kooperation mit



ITW e. V. Chemnitz
Institut für innovative Technologien
Neefestraße 88
D - 09116 Chemnitz

Telefon: 0371 / 38 252-0
Fax: 0371 / 38 252-10
www.itw-chemnitz.de
info@itw-chemnitz.de