

Agenda



9:00	Prof. Groß	Begrüßung der Teilnehmer und Eröffnung
9:15	Dr. Müller	Vorstellung des realisierten Szenarios und der Systemarchitektur
9:30	jeweilige Partner	Vorstellung der Forschungsergebnisse zu den methodischen Teilaspekten des Szenarios <ul style="list-style-type: none"> - Personenwahrnehmung (TUI NIKR) - Real Time Localization System (HSM) - Multimodale 3D Sensorik für Hand/Objektsegmentierung (TUI QBV) - Objektposenschätzung (GFE) - Greifposen und Bewegungssteuerung (TUI NIKR) - Nutzerzentrierte Navigation (TUI NIKR)
10:45		Diskussion zu den methodischen Beiträgen
10:55		kurze Pause
11:00	Dr. Müller Yan Zhang	Vorstellung der Demonstratoren, Demonstration der Roboter im Labor
11:30	Prof. Notni	Freie Diskussion der Ergebnisse mit dem Beirat
11:45	Prof. Groß	Zusammenfassung der wissenschaftlichen Ergebnisse
11:55	Dr. Djambova	Feedback des Projektträgers