3. Ulmer Roboter-Tag – Anmeldung
☐ Ich werde teilnehmen und werde begleitet von Person(en)
Name(n)
Ich / Wir werden folgende Nachmittagsveranstaltung besuchen: Teil A: Servicerobotik Teil B: Industrierobotik
☐ Ich werde nicht teilnehmen. Bitte informieren Sie mich zum Thema:

Mit dem Zug

Ulm Hbf Bus Linie 7 Richtung Kliniken Michelsberg / Endhaltestelle Friedhof / Prittwitzstraße bergab

Mit dem Auto aus Richtung Stuttgart A8 Ausfahrt Ulm-West Richtung Stadtmitte, Kliniken Safranberg aus Richtung München und Würzburg A8 Ausfahrt Ulm-Ost Richtung Stadtmitte, Kliniken Safranberg aus Richtung Süden A7 Aus-

fahrt Ulm Richtung Stadtmitte, B 10 bis Blaubeurer Kreisel,

Karlstraße

Parken

Auf dem Campus Prittwitzstraße gibt es drei Parkplätze und in der Nähe das Parkhaus des Uni-Klinikums Michelberg.

Ort der

Hochschule Ulm **Veranstaltung** Prittwitzstraße 10 89075 Ulm

Aula / B-Bau

Corporate Communications

& Marketing

Fon 0731 5028-279 / -280

ccm@hs-ulm.de www.hs-ulm.de



Hochschule Ulm

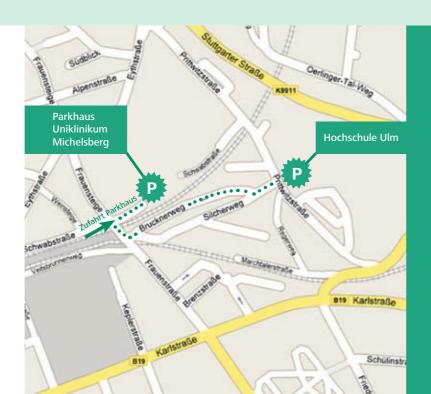
3. Ulmer Roboter-Tag

Antwort

Fax 0711 770598-79 ktc-sued-west@meg.mee.com

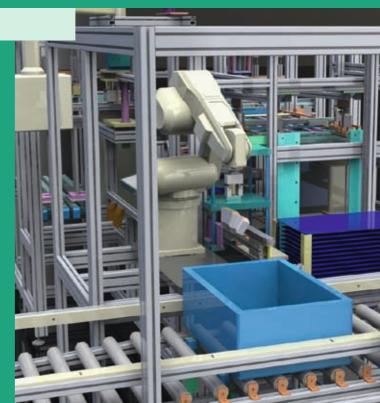
Meine Daten

Firma Name Straße PLZ Ort Telefon Fax E-Mail



Prof. Dr. Manfred Wehrheim Prorektor Forschung & Transfer Hochschule Ulm Fon 0731 5028-103 wehrheim@hs-ulm.de

Prof. Dr. Christian Schlegel Sprecher des ZAFH Servicerobotik Hochschule Ulm Fon 0731 5028-242 schlegel@hs-ulm.de www.zafh-servicerobotik.de



Ideen für den Erfolg von heute und morgen

Unter diesem Motto steht der 3. Ulmer Robotertag, der an die erfolgreiche Tradition der letzten Jahre anknüpft. Mit einer Auswahl von Vorträgen aus Forschung, Entwicklung und Industrie bieten wir Ihnen neue Impulse für Ihre eigene erfolgreiche Arbeit.

Prof. Dr. Manfred Wehrheim Hochschule Ulm



Diskutieren Sie mit Experten über neue Ideen im Umfeld der Robotik. Wir geben Ihnen Antworten auf Fragen wie die folgenden: Welche alternative Absicherungen von Gefahrstellen sind möglich? Was bringt der Einsatz von Echtzeitsteuerungen bei Industrierobotern? Wie präzise kann ein Roboter fügen?

Einladung



Wolfram Zielke Mitsubishi Electric Europe

Der Ulmer Robotertag ist eine ideale Plattform und ein Netzwerk, um kompetente Ansprechpartner aus Wissenschaft und Industrie zu finden – ein ideales Forum für Wissens- und Technologietransfer zwischen Theorie und Praxis.

Die Hochschule Ulm, Mitsubishi Electric Europe und das ZAFH Servicerobotik laden Sie herzlich zum 3. Ulmer Roboter-Tag ein. Wir freuen uns auf Ihr Kommen!

Hochschule Ulm 04.03.2010 - Überblick

09:30 Empfang und Begrüßung

10:00 Impulse durch neue Roboterapplikationen im Industriebereich

Wolfram Zielke, Mitsubishi Deutschland

10:30 Neue Wege der Roboterprogrammierung – Echtzeitsteuerung bei Industrierobotern Stephan Kühne, ADIRO Automatisierungstechnik, Esslingen

11:00 Kaffeepause

11:30 Neueste Kameratechnologie für Gefahrenstellen- und -bereichsabsicherungen Jörg Spiegelhalter, Sick AG, Waldkirch

Programm

12:15 Mittagessen

13:30 Parallelsitzungen
Teil A: ZAFH Servicerobotik
Teil B: Industrierobotik

14:30 Kaffeepause

5:00 Lab Tour der Hochschule Ulm

16:30 Ende der Veranstaltung

Hochschule Ulm 04.03.2010 - Teil A

ZAFH Servicerobotik

Raum: Großer Physik-Hörsaal



13:30 Begrüßung

Prof. Dr. Christian Schlegel, Hochschule Ulm

Kurzvorträge Servicerobotik

Teilprojekte:

Modellgetriebene Software-Entwicklung Prof. Dr. Christian Schlegel, Hochschule Ulm

Alltagstaugliche Lokalisierung und Kartierung Prof. Dr. Christian Schlegel, Hochschule Ulm



Lernfähige Intelligente Steuerungen
Prof. Dr. Wolfang Ertel , Hochschule RA-Weingarten

Verifikation von Sicherheitseigenschaften *Prof. Dr. Holger Voos , Hochschule RA-Weingarten*

Informationsoptimierte adaptive Objekterkennung

Prof. Dr. Bernhard Wirnitzer, Hochschule Mannheim

Adaptive Realzeit-Bildverarbeitung

Prof. Dr. Thomas Ihme, Hochschule Mannheim



Investition in Ihre Zukunft gefördert durch die Europäische Union Europäischer Fonds für regionale Entwicklung und das Land Baden-Württemberg



Hochschule Ulm 04.03.2010 - Teil B

Industrierobotik

Raum: Aula

13:30 Hochgenaues Fügen mit Industrierobotern Prof. Peter Konold, Hochschule Ulm

14:00 Flexible 3-Achs-Koordinaten-Messmaschine mit Robotereinsatz Prof. Dr.-Ing. Manfred Wehrheim, Hochschule Ulm und Klaus Wiedmann, Carl Zeiss Industrielle Messtechnik

