



Invitation til åben workshop

Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects

INTERREG 4A-projektet Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects (IRFO) inviterer til workshop for at præsentere de videnskabelige resultater og udbytte fra projektets første to år og demonstrere robotdemonstratoren. Workshopen holdes på engelsk.

Projektets tema er at analysere og håndtere deformérbare og fleksible objekter som for eksempel kød ved hjælp af robotter. Workshopen retter sig mod videnskabsfolk og slutbrugere, der beskæftiger sig med automatisk håndtering af denne type objekter. Workshopen holdes på engelsk.

Dato: 25. november 2011
Tid: 10:00–13:00
Sted: Christian-Albrechts-Universität zu Kiel
Senatssitzungssaal im Audimax
Christian-Albrechts-Platz 2 (Audimax)
24098 Kiel
Tyskland

Program:

9.30 Welcome coffee
10:00 Welcome note (by workshop host)
10:10 Overview of project (DTI, Odense)
10:30 Vision system for 3D object capture (Informatik, CAU, Kiel)
11:00 Simulation of internal forces in deformable objects (SDU-MCI, Sønderborg)
11:30 Coffee break
12:00 Robotic grasping and handling of deformable objects (SDU-MMMI, Odense)
12:30 Live demonstration: Robotic handling of deformable objects (all, HR3, R. 304)
14:00 Advisory board meeting (project internal meeting, Senatssitzungssaal)

Workshopen er gratis. Da deltagerantallet er begrænset, er tilmelding efter først til mølle-princippet. Send venligst tilmelding på mail til Sissel Gadegaard: siga@teknologisk.dk

I modtager en bekræftelse på mail, når tilmeldingen er registreret.

En lignende workshop holdes i december i Odense. Den præcise dato offentliggøres senere.



SYDDANSK UNIVERSITET



Projektet "Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects" er medfinansieret af INTERREG 4 A-programmet Syddanmark-Schleswig-K.E.R.N. med midler fra Den Europæiske Fond for Regionaludvikling.



Einladung zum offenen Workshop Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects

Das INTERREG 4A Projekt Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects (IRFO) lädt zu einem offenen Workshop ein, auf dem die wissenschaftlichen Resultate der ersten zwei Projektjahre vorgestellt und die Umsetzung an einem Robot-Demonstrator vorgeführt werden.

Thema des Projektes ist die Analyse und Handhabung von deformierbaren, flexiblen Objekten, wie z. B. Fleisch, mit Hilfe von Robotern. Der Workshop richtet sich an Wissenschaftler und Anwender, die sich mit der automatisierten Handhabung solcher Objekte beschäftigen. Die Vortragsprache ist Englisch.

Datum: 25. November 2011
Zeit: 10:00 – 13:00
Ort: Christian-Albrechts-Universität zu Kiel
Senatssitzungssaal im Audimax
Christian-Albrechts-Platz 2
24098 Kiel

Programm:

9:30 Welcome coffee
10:00 Welcome note (by workshop host)
10:10 Overview of IRFO project (DTI, Odense)
10:30 Vision system for 3D object capture (Informatik, CAU Kiel)
11:00 Simulation of internal forces in deformable objects (SDU-MCI, Sonderborg)
11:30 Coffee break
12:00 Robotic grasping and handling of deformable objects (SDU-MMMI, Odense)
12:30 Live demonstration: Robotic handling of deformable objects (all, HR3, R. 304)
14:00 Advisory board meeting (project internal meeting, Senatssitzungssaal)

Der Workshop ist kostenfrei. Da die Teilnehmer-Anzahl begrenzt ist, ist eine Anmeldung notwendig. Bitte per email bei Sissel Gadegaard anmelden: siga@teknologisk.dk

Sie erhalten per Mail eine Bestätigung, sobald die Anmeldung registriert ist.

Im Dezember 2011 findet ein gleichartiger Workshop in Odense statt. Das exakte Datum wird separat veröffentlicht.





Invitation for open workshop Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects

The INTERREG 4A project Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects (IRFO) is hosting a workshop to present the scientific results of the two first project years and to demonstrate the robot demonstrator.

The project's aim is to analyze and handle deformable and flexible objects such as meat by using robots. The workshop is aimed at scientists and endusers, who will be employed in the automatic handling of such objects. The workshop will be held in English.

Date: November 25th
Time: 10.00–13.00
Venue: Christian-Albrechts-Universität zu Kiel
Senatssitzungssaal in Audimax
Christian-Albrechts-Platz 2(Audimax)
24098 Kiel
Germany

Agenda:

9.30 Welcome coffee
10:00 Welcome note (by workshop host)
10:10 Overview of IRFO project (DTI, Odense)
10:30 Vision system for 3D object capture (Informatik, CAU, Kiel)
11:00 Simulation of internal forces in deformable objects (SDU-MCI, Sonderborg)
11:30 Coffee break
12:00 Robotic grasping and handling of deformable objects (SDU-MMMI, Odense)
12:30 Live demonstration: Robotic handling of deformable objects (all, HR3, R. 304)
14:00 Advisory board meeting (project internal meeting, Senatssitzungssaal)

The workshop is free of charge. Due to limitation in participants, we will accept your signup in the order of arrival. Please send your request for participation by email to Sissel Gadegaard: siga@teknologisk.dk

You will receive a confirmation by email to ensure that you are registered.

A similar workshop will be held in Odense in December. The exact date will be released later this month.



SYDDANSK UNIVERSITET



TEKNOLOGISK
INSTITUT

The "Intelligent Robots for Handling of Flexible Objects" project is co-financed by the INTERREG 4 A-program Syddanmark-Schleswig-K.E.R.N. funded by The European Union's "The European Regional Development Fund".