

INITIALE ARBEITSGRUPPEN



Michael Rathmair
JR ROBOTICS



Hubert Zangl
AAU Klagenfurt



Thomas Ulz
Knapp



Christian Falch
MICADO



Markus Vincze
TU Wien



Wilfried Kubinger
FH Technikum Wien

Sicherheit	Sensorsysteme und -technologien	Mobile Systeme	Industrielle Lösungen	Menschzentrierte Robotersysteme	Nachwuchs
<ul style="list-style-type: none">▪ Maschinen- und Arbeitssicherheit▪ Normen▪ Robotersicherheit▪ Cybersecurity	<ul style="list-style-type: none">▪ Messtechnik▪ Sensorik▪ Maschinelles Sehen▪ Robot Vision▪ Sensorfusion▪ Perzeption	<ul style="list-style-type: none">▪ Outdoor Robotik▪ Agrarrobotik▪ Robotik am Bau▪ Logistik▪ Mobile Manipulation▪ Autonome mobile Systeme	<ul style="list-style-type: none">▪ Automatisierungs-technik▪ Regelungstechnik▪ Modellbildung▪ Kinematik, Dynamik▪ Simulation▪ virtuelle Inbetriebnahme▪ Optimierung	<ul style="list-style-type: none">▪ Medizinrobotik▪ Rehabilitations-robotik▪ Assistenzrobotik▪ AAL▪ MRK und Mensch-Roboter-Interaktion▪ Akzeptanz	<ul style="list-style-type: none">▪ Summer School▪ ARW▪ Bildung▪ Nachwuchs-förderung
Nachhaltigkeit					
<ul style="list-style-type: none">▪ Sozioökologische Nachhaltigkeit▪ Sustainable Development Goals▪ Kreislaufwirtschaft					



Astrid Weiss
TU Wien