

## Julia Berg

---



### **FORobotics: Mobiler, interaktiver Roboter**

#### **Nachmittagsprogramm: Führung D2. C3**

---

#### **Vortragsbeschreibung:**

*Im Forschungsprojekt FORobotics wird der Einsatz mobiler, kooperierender Roboterteams untersucht. Die Plattform stellt den mobilen Roboter zum Einsatz einer Kommissionier- und gemeinsamen Montageaufgabe dar. Zur Interaktion mit der Umwelt ist er mit Interaktionstechnologien, wie Kamerasystemen und einem Projektor ausgestattet. Über die Kamerasysteme können sowohl der Mensch als auch die Greifobjekte erkannt werden.*

*Über eine Gestensteuerung und ein Tablet kann mit dem Roboter interagiert werden. Der Projektor projiziert Informationen, die für den Nutzer relevant sind.*

#### **Vita:**

Frau Berg hat ihr Studium im Maschinenbau an der Friedrich-Alexander-Universität Erlangen-Nürnberg in der Zeit von 2010 bis 2013 absolviert. Im Rahmen des Studiums erhielt sie die Möglichkeit, Einblick bei der DMG in Shanghai zu erhalten. Im folgenden Masterstudium am Karlsruher Institut für Technologie (KIT) von 2013 bis 2015 vertiefte Frau Berg ihre Kenntnisse im Maschinenbau und schloss mit der Masterarbeit in Suzhou (China) im April 2015 ab. Sie arbeitet seit 2015 als wissenschaftliche Mitarbeiterin unter Leitung von Prof. Reinhart am Fraunhofer IGCV und leitet von Oktober 2017 bis Februar 2019 die Gruppe Kooperierende Robotik. Anschließend übernahm sie die Leitung der Abteilung



Anlagen- und Steuerungstechnik. Ihre Forschungsschwerpunkte liegen in der Mensch-Roboter-Kooperation und der -Interaktion.

Mit Unterstützung von

PATENTANWÄLTE  
**CHARRIER RAPP & LIEBAU**