

TU STELLT IN BREMEN AUS

## Roboter für Weltmarkt

Parallel zur 10. RoboCup Fußball-WM präsentieren sich die MetraLabs GmbH und das Fachgebiet Neuroinformatik/Kognitive Robotik der TU Ilmenau von heute bis zum 18. Juni 2006 bei der Service-Robotics in Bremen mit ihren neuesten Entwicklungen, den beiden interaktiven Servicerobotern HOROS und SCITOS G5.

ILMENAU/BREMEN – Forschung am Puls der Zeit verbindet die beiden Organisationen aus Ilmenau in einem gemeinsamen vom Thüringer Wissenschafts- und Wirtschaftsministerium geförderten Projekt. Im Rahmen dieser Kooperation soll ein kostengünstiger, interaktiver mobiler Serviceroboter in Thüringen entwickelt, produziert und weltweit vermarktet werden.

HOROS stellt im Rahmen der Mensch-Roboter-Interaktionen Menschen in den Mittelpunkt. Er erkennt Alter und Geschlecht seines menschlichen Gegenübers und reagiert durch individuelle Anpassung des Dialoges.

Dieser Roboter demonstriert die seit dem Jahre 2000 an dem Fachgebiet Neuroinformatik und Kognitive Robotik der TU

Ilmenau laufenden Forschungsarbeiten zu intelligenten mobilen Assistenzrobotern mit natürlichen Mensch-Maschine-Schnittstellen.

Die MetraLabs GmbH präsentiert ihre mobile Roboterplattform SCITOS G5 in Form eines mobilen und schon bald alltags-tauglichen humanoiden Serviceroboters, der in enger Kooperation mit dem Fachgebiet Neuroinformatik und Kognitive Robotik und der toom Bau-Markt GmbH entwickelt wurde. In dieser Form kann SCITOS G5 als Informations- und Beratungsroboter mit Kunden interagieren, Artikelinformationen bereitstellen, die Kunden zu den entsprechenden Standorten lotsen und als Berater die Kunden begleiten.

Später könnte er auch außerhalb der Öffnungszeiten den Markt überwachen. SCITOS G5 ist eine vielseitig einsetzbare mobile Plattform, die erstmalig die Robustheit und Langlebigkeit von Industrierobotern mit der Mobilität und Flexibilität von Forschungsrobotern vereint. Mit Hilfe einer 360°-Kamera, 24 Ultraschallsensoren sowie einem Kollisionssensor kann sie ihre Umwelt erfassen.