

## **Akzeptanz, Rechtsrahmen und Standards für den Einsatz autonomer Mikromobile / Roboter im öffentlichen Raum**

Donnerstag, 06. Juni 2024

**08:15 Uhr : Begrüßung**

(Bernhard Jung, TU Bergakademie Freiberg)

**08:30 Uhr : Autonomes Fahren, Sensorik und Maschinelles Lernen im Bereich der Outdoor-Robotik**

(Sebastian Zug, TU Bergakademie Freiberg)

**09:00 Uhr : Lösungen für die sichere Interaktion zwischen autonomen Mikromobilen / Robotern und weiteren Verkehrsteilnehmern**

(Bastian Pfleging, TU Bergakademie Freiberg)

**09:30 Uhr : Kaffeepause**

**10:00 Uhr : Multi-Roboter-Koordination auf Basis des helyOS-Leitstandkonzepts**

(Felix Keppler, Fraunhofer IVI Dresden)

**10:30 Uhr : Akzeptanz durch empathiegesteuerte Mensch-Roboter-Kommunikation**

(Volker Göhler, TU Bergakademie Freiberg)

**11:00 Uhr : Einsatzmöglichkeiten autonomer mobiler Roboter – der Müllroboter Scarab**

(angefragt: Alwin Heerklotz, Innok Robotics GmbH)

**11:30 Uhr : Das Projekt myLog in Strausberg – Erfahrungen mit Lieferrobotern und Erkenntnisse zu sicherheitstechnischen Anforderungen**

(Bernd Juris, TU Ilmenau / Daniela Müller, Interlink GmbH Berlin)

**12:30 Uhr : Kaffeepause**

**14:00 Uhr : Wege zur Standardisierung von technischen Lösungen im Bereich Outdoor-Robotik**

(Amelie Leipprand, DIN e.V. Berlin)

**14:30 Uhr : Was haben Outdoor-Roboter und Sehbehinderte gemeinsam? – eine Betrachtung aus einer soziologisch-technischen Perspektive**

(Thomas Schumann, Berufsschulzentrum für Technik und Wirtschaft Riesa / TUBAF)

**15:00 Uhr : Konzeption für die intelligente Integration und wirtschaftliche Nutzung von Flugtaxi in Sachsen**

(Ronny Erfurt, Phase10 Freiberg GmbH)

**15:30 Uhr : Vision eines zentralen MINT-Bildungsstandorts für Sachsen für Robotik-Anwendungen im industriell-gewerblichen und öffentlichen Raum**

(Thomas Schumann, Berufsschulzentrum für Technik und Wirtschaft Riesa / TUBAF)

**16:00 Uhr : Zusammenfassung und Ausblick**

(Bernhard Jung, TU Bergakademie Freiberg)