

Projektname

Teilprojekt M5 "Modellierung aufgabenorientierter Ganzkörperbewegungen" des DFG Sonderforschungsbereiches "Humanoide Roboter - Lernende und kooperierende multimodale Roboter"

Projektbeschreibung

Die Ziele im Teilprojekt M5 sind in der Modellbildung und Simulation mechatronischer Systeme und in der Bewegungsmodellierung des Menschen angesiedelt. Kinematische und dynamische Ganzkörpermodelle von Mensch und Roboter werden hier erstellt und den Projektpartnern zur Verfügung gestellt. Modellschwerpunkte liegen in der Nachbildung menschlicher Bewegung durch Modellierung menschlicher Bewegungsstrategien. Insbesondere sollen hier die menschlichen Bewegungsmechanismen beim Gehen und Manipulieren in das Modell übernommen und anhand der Simulation auf den Roboter zugeschnitten werden.

Kontaktperson

Dr. Thorsten Stein, thorsten.stein@kit.edu

Kooperationspartner

- Prof. Dr. Wolfgang Seemann (Institut für Technische Mechanik, KIT)

Förderung

Das Teilprojekt M5 "Modellierung aufgabenorientierter Ganzkörperbewegungen" wurde von der Deutschen Forschungsgemeinschaft im Rahmen des Sonderforschungsbereiches 588 "Humanoide Roboter - Lernende und kooperierende multimodale Roboter" gefördert.