

Stand: Oktober 2009

Projektträger	Deutsche Forschungsgemeinschaft (DFG)
Projektpartner	Institut für Anthropomatik (IFA), KIT Institut für Sport und Sportwissenschaft (IfSS), KIT
Finanzierende Stelle(n)	Deutsche Forschungsgemeinschaft (DFG)
Laufzeit / Status	2008 - 2012; laufend

Theoriefelder	Biomechanik, Bewegungswissenschaft, Bewegungsanalyse, Signalverarbeitung
Themenfelder	Bewegungs- und Handlungsmodelle
Inhaltliche Ziele	Das Ziel des Teilprojektes M3 ist die Erfassung und Modellierung komplexer menschlicher Ganzkörperbewegungen. als Basis für Mensch-Roboter-Interaktionen insbesondere im Kontext eines imitierenden Lernens.
Stichprobe	
Untersuchungsdesign	
Verfahren zur Datengewinnung	Biomechanische Messverfahren (Kinematik, Dynamik und Muskelaktivität), Mathematische Modellierung und Computersimulationen
Schlagwörter	Bewegungsanalyse, Bewegungserkennung, Personenerkennung, Bewegungssynthese
Publikationen	Simonidis, C., Stein, T., Bauer, F., Fischer, A., Schwameder, H. & Seemann, W. (2009). <i>Determining the principles of human motion by combining motion analysis and motion synthesis</i> . IEEE International Conference on Humanoid Robots (Humanoids 2009).
Materialien	

Ansprechpartner am KIT:	
Projektleiter	Prof. Dr. T. Schultz (IFA), Prof. Dr. H. Schwameder (IfSS) / Dr. A. Wörner (IFA)
Projektmitarbeiter	Dirk Gehrig (IFA), Andreas Fischer (IfSS), Thorsten Stein (IfSS)
Telefon	0721 608-6674
Fax	0721 608-4841
E-Mailadresse/Homepage	andreas.fischer@kit.edu