

Österreichischer Robotik-Tag

29.11.2013, 10 – 16 Uhr

Graz, Innsbruck, Linz, Steyr, Wels, Wien

***Erlebe Robotik-Highlights der
Forschung
hautnah!***



Intelligente Roboter zählen zu den spannendsten Zukunftsthemen der kommenden Jahre. Österreich verfügt über eine Vielzahl hochklassiger Forschungseinrichtungen und Unternehmen in diesem Bereich. Die Europäische Robotik Woche hat sich zum Ziel gesetzt, Leistungen der Robotik Forschung und Industrie in ganz Europa für die breite Öffentlichkeit zugänglich zu machen. Am Österreich Tag präsentieren Forschungseinrichtungen und Unternehmen aus ganz Österreich ihre beeindruckenden Forschungsergebnisse und Produkte aus der Robotik. Die Präsentationen finden zeitgleich an sechs Standorten in ganz Österreich statt. Der Besuch eines oder mehrerer Standorte ermöglicht es den BesucherInnen in die Faszination der Robotik einzutauchen und direkt mit den ForscherInnen und IngenieurInnen zu diskutieren. Die Präsentationen reichen von Schwärmen von Unterwasserrobotern über Roboter für den Alltag bis zu sensiblen Roboterarmen für die Industrie. Weiter ermöglicht der Besuch es auch einen jungen und dynamischen Industriezweig kennen zu lernen, der zukünftig maßgeblich zum technischen und wirtschaftlichen Erfolg Österreichs beitragen wird.



European Robotics Week

25.11. – 01.12.2013

www.eu-robotics.net

Der österreichische Robotik-Tag wird unterstützt von:



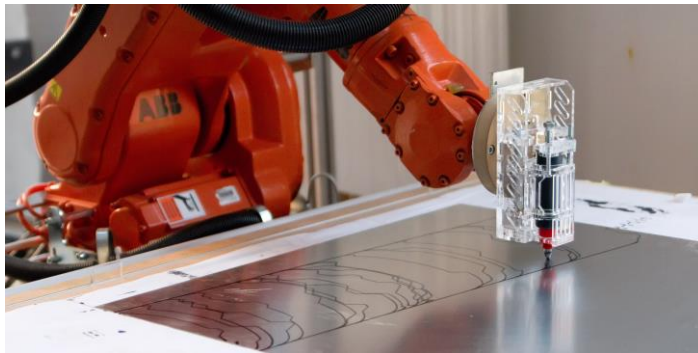
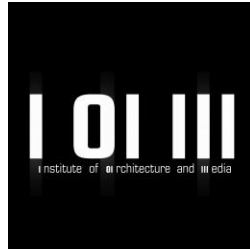
GRAZ

/// IAM – INSTITUT FÜR ARCHITEKTUR UND MEDIEN TECHNISCHE UNIVERSITÄT GRAZ

Gefertigt mit Robotern

Industrielle Manipulatoren in der Architekturproduktion

Die digitalen Gestaltungs- und Fabrikationstechnologien zählen zu den wichtigsten Forschungsschwerpunkten der Architektur in diesem Jahrtausend. Evoziert durch eine neu gewonnene Formensprache wird rund um den Globus daran gearbeitet, wie „Non-standard Architecture“ gebaute Realität werden kann. Ganz vorne mit dabei ist das Institut für Architektur und Medien der Technischen Universität Graz. Während der European Robotics Week 2013 wird das IAM verschiedene Experimente dem interessierten Publikum präsentieren, die auf der Arbeit mit Studierenden basieren, und versuchen zu zeigen, wie vielfältig das Einsatzgebiet von Industrierobotern in der Kunst und Architektur sein kann.



Der künstlerisch begabte Roboter in der Architektur

/// KONTAKT

Dipl.-Ing. Richard Dank

dank@tugraz.at

www.iam.tugraz.at

/// AUSSTELLUNGSORT

ABB Roboterlabor, Campus Alte Technik
Lessingstraße 25, Erdgeschoß
8010 Graz

/// INCUBEDIT

incubed IT

Software | Robotics

Wie kann eine ganze Flotte von Robotern die Logistik revolutionieren? In Warenlagern sind Transporte von A nach B an der Tagesordnung. Doch in unserer modernen Welt bieten klassische, starre Transportlösungen der Logistik wie Förderbänder nicht mehr genug Flexibilität und Dynamik. Die Flotte mobiler, intelligenter und kooperativer Roboter-Shuttles der Firma incubed IT verwaltet alle Transporte selbständig. Staunen Sie, wie elegant und effizient der Warentransport der Zukunft aussieht!



Transportshuttle der incubed IT

/// KONTAKT

Dipl.-Ing. Michael Reip

m.reip@incubedit.com

www.incubedit.com

/// AUSSTELLUNGSORT

Technische Universität Graz
Produktionstechnikzentrum
Inffeldgasse 13
8010 Graz



Die Vision einer heterogenen Flotte von Robotern zur Erledigung komplexer Aufgaben



Micro Aerial Vehicles (MAV), kleine durch Rotoren angetriebene Fluggeräte, werden in Zukunft viele Aufgaben im Bereich der Wartung und Kartierung übernehmen. Beispiele dafür sind die Wartung von Stromleitungen, die Dokumentation von Baustellen oder die Vermessung von Bergbaugebieten die aus Sicherheitsgründen nicht mehr betreten werden können. Am Institut für maschinelles Sehen und Darstellen der TU Graz beschäftigen wir uns mit dem Thema, wie wir diesen fliegenden Robotern das Sehen beibringen können. In einer Live-Präsentation zeigen wir, wie nur mit Hilfe einer Videokamera die auf einem MAV montiert ist, eine dreidimensionale Karte der Umgebung erstellt wird und wie der Roboter damit völlig autonom im Raum fliegen kann. Kommen Sie zu uns und wir zeigen Ihnen wie aus Bildern einer einfachen Digitalkamera dreidimensionale Welten entstehen.

/// KONTAKT

Dipl.-Ing. Christoph Hoppe B.Sc
hoppe@icg.tugraz.at
www.icg.tugraz.at

/// AUSSTELLUNGsort

Technische Universität Graz
Produktionstechnikzentrum
Inffeldgasse 13
8010 Graz



Micro Aerial Vehicles (MAV)



Gezeigt wird eine breite Palette von Robotikanwendungen. Diese reichen von Algorithmen, die Roboter zuverlässiger für Alltagssituationen machen, über Roboter, die Feuerwehrleuten bei Katastropheneinsätzen assistieren, bis hin zu Robotern, mit deren Hilfe SchülerInnen Naturwissenschaften und Technik kennen lernen. Für letztere gibt es eine Mitmachstation, wo man kleine Roboter auch selber programmieren kann.

/// KONTAKT

Ass.Prof. Dipl.-Ing. Dr.^{techn.} Gerald Steinbauer
steinbauer@ist.tugraz.at
www.ist.tugraz.at

/// AUSSTELLUNGsort

Technische Universität Graz
Produktionstechnikzentrum
Inffeldgasse 13
8010 Graz



*Mitmachstation:
ich programmiere meinen eigenen Roboter!*

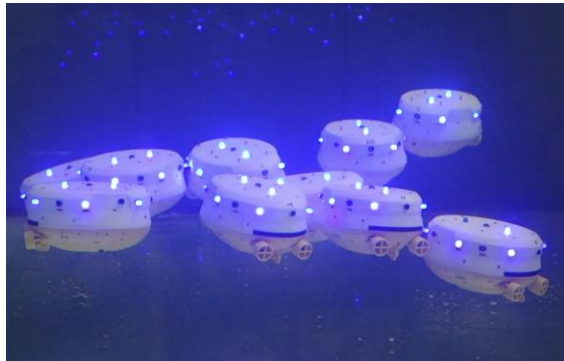


Nützliche Roboter-Unterstützung bei Feuerwehreinsätzen

**/// ARTIFICIAL LIFE LAB
KARL-FRANZENS UNIVERSITÄT GRAZ**



Das Artificial Life Lab der Karl-Franzens-Universität wird an der TU Graz einen Schwarm aus Autonomous Underwater Vehicles (AUVs) in Aktion zeigen. Diese AUVs wurden für das EU-Projekt "Collective Cognitive Robots" (kurz "CoCoRo") entwickelt und sollen dazu dienen Mechanismen zu erforschen die es einem Schwarm ermöglichen autonom und effizient komplexe Aufgaben im Unterwasserbereich zu lösen. Solche Aufgaben sind das Auffinden von Flugschreibern nach einem Flugzeugabsturz oder die Suche nach versenktem Giftmüll. Bei der Demo wird eine Wassersäule aufgestellt in welcher fünf der AUVs tauchen werden.



Autonomous Underwater Vehicles (AUVs) in Aktion

///KONTAKT

Dipl.-Ing. Christoph Möslinger
christoph.moeslinger@uni-graz.at
<http://zool33.uni-graz.at/artlife>

/// AUSSTELLUNGSORT

Technische Universität Graz
Produktionstechnikzentrum
Inffeldgasse 13, 8010 Graz

INNSBRUCK

**/// INSTITUT FÜR AUTOMATISIERUNGS- U. REGELUNGSTECHNIK
FORSCHUNGSABTEILUNG FÜR E-HEALTH U. TELEMEDIZIN
PRIVATE UNIVERSITÄT FÜR GESUNDHEITSWISSENSCHAFTEN,
MEDIZINISCHE INFORMATIK UND TECHNIK GMBH**



Mobile Roboter haben großes Potenzial, Menschen bei Aufgaben wie zum Beispiel Erkundung oder Inspektion in gefährlichen Umgebungen zu unterstützen. Im Roboterlabor werden wir in einem interaktiven Szenario demonstrieren, wie ein Roboter eine Inspektionsaufgabe lösen kann. Besucher werden eingeladen, einen mobilen Roboter auf Basis einer Kamera zu steuern, die auf dem Roboter montiert ist.



mobiler Roboter

Ein weiterer Anwendungsfall für Robotik ist die Unterstützung bei der häuslichen Pflege. Bei der Behandlung eines Patienten spielt dessen Einhaltung von ärztlichen Anweisungen (z.B. die Einnahme richtig dosierter Medikamente zu festgelegten Tageszeiten) eine bedeutende Rolle. Speziell im hohen Alter leiden viele Menschen an verschiedenen Krankheiten und sind somit gezwungen, täglich mehrere Arzneimittel zu sich zu nehmen. Durch die altersbedingte Beeinträchtigung von Seh- und Bewegungsvermögen greift der Patient oft zum falschen Medikament, was unter Umständen zu einer unerwünschten Wechselwirkung führen kann.

/// KONTAKT

Univ.-Prof. Dr. Michael HOFBAUR
michael.hofbaur@umit.at
www.umit.at

/// AUSSTELLUNGSORT

Technikerstrasse 21a, 6020 Innsbruck

**/// INSTITUT FÜR INFORMATIK
TECHNISCHE UNIVERSITÄT INNSBRUCK**



Wie kann uns ein Roboter bei Alltagsaufgaben wie zum Beispiel beim Aufräumen einer Küche behilflich sein? Wir gehen dieser Frage in einer Führung durch unser Roboterlabor nach und zeigen, wie wir unserem menschenähnlichen Roboter interaktiv bestimmte Aufgaben beibringen können. Wir werden dem Roboter eine Schraubprozedur beibringen, die dieser dann selbständig löst. Dazu ist es essentiell, dass die Steifigkeit der Gelenke des Roboters dynamisch eingestellt werden kann. Eine einstellbare Steifigkeit ist generell sehr wichtig für Roboter welche in menschnahen Umgebungen arbeiten, da sonst gefährliche Kollisionen auftreten können. Weiterhin präsentieren wir eine Greif- und Stapelaufgabe, die der Roboter komplett ohne menschliche Intervention löst. Da der Roboter in einer Umgebung mit mehreren, dicht beieinander liegenden Objekten arbeitet, werden komplexe Objekterkennungs-, Pfad- und Greifplanungsalgorithmen benötigt. Visuell wird der Roboter von einer 3D Kinect-Kamera unterstützt, welche normalerweise zusammen mit der Microsoft Xbox verwendet wird.

/// KONTAKT

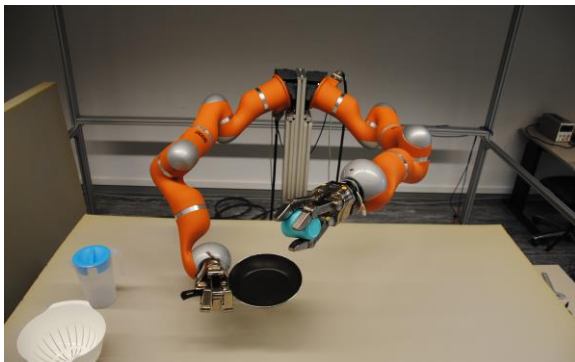
Univ.-Prof. Justus Piater, Ph.D.

justus.piater@uibk.ac.at

<http://informatik.uibk.ac.at>

/// AUSSTELLUNGSORT

Technikerstrasse 21a, 6020 Innsbruck



Humanoider Roboter mit Fingerspitzengefühl

**/// INSTITUT FÜR EXPERIMENTELLE ARCHITEKTUR. HOCHBAU
UNIVERSITÄT INNSBRUCK**



Das „Robotic Experimentation Laboratory“ kurz REX|Lab der Fakultät für Architektur der Universität Innsbruck besteht aus drei synchronisierten ABB IRB 2600 Robotern und ist eines der ersten multi-move Systeme die an einer Architekturschule integriert wurden.

Mit Hilfe von HAL (<http://www.thibaultschwartz.com>), ein Programmierungs- und Controlplugin, kann das vorhandene System von Studenten in kürzester Zeit erlernt und direkt angesteuert werden. Wegen seiner graphisch flexiblen Benutzeroberfläche ermöglicht HAL Architekten und Designern eine an die 3d Modellierssoftware angebundene Echtzeit-Roboteransteuerung und bedarf keiner speziellen Kenntnisse der Roboterprogrammiersprache.

Diese Rahmenbedingungen ermöglichen eine experimentelle Auseinandersetzung mit verschiedensten Verbundmaterialien und deren unterschiedliche Phasenzustände und Eigenschaften.

/// KONTAKT

Dipl.-Ing. Georg Grasser, MAS

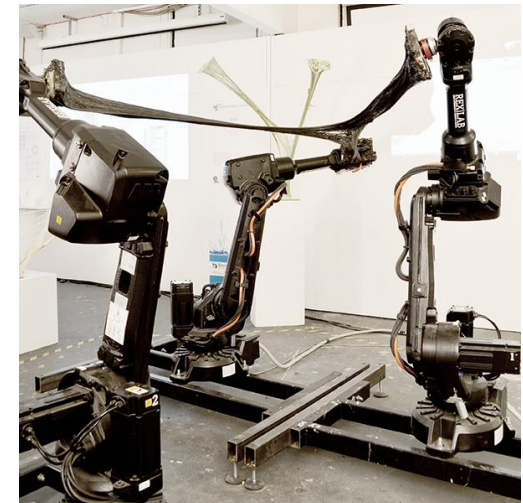
georg.grasser@uibk.ac.at

www.exparch.at

/// AUSSTELLUNGSORT

Technikerstrasse 13

6020 Innsbruck



RoboticFoaming

LINZ

/// FERROBOTICS

FerRobotics verleiht Robotern Gefühl. Unsere ACF Technologie automatisiert problematische Handarbeit und schafft hohe Qualitätsstandards. Roboterlösungen mit Kontaktgefühl steigern Funktionalität und Qualität. Die sensitive Automatisierung mit dem ACF garantiert Positionstoleranz, Sensitivität und Flexibilität in variablen Job-Flows; in Heavy-Duty Anwendungen genauso wie bei komplexen Werkstücken oder empfindlichen Applikationen mit Kleinrobotern. Überzeugen Sie sich selbst und besuchen uns bei einer Labor-Tour.

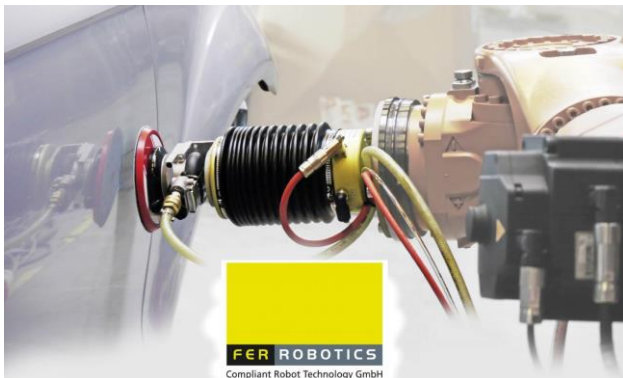
/// KONTAKT

Harald Gschnaidtner

harald.gschnaidtner@ferrobotics.at
www.ferrobotics.at

/// AUSSTELLUNGORT

Gemeinschaftsausstellung mit dem Institut für Robotik der JKU Linz,
Mechatronik - Science Park, MT 016
Altenbergerstraße 69, 4040 Linz



Kontaktflansch: ACF beschleift komplexes Werkstück sensitiv



/// INSTITUT FÜR ROBOTIK

JOHANNES KEPLER UNIVERSITÄT LINZ



Als Teil der europäischen Robotikwoche, wird im Roboterlabor der Johannes Kepler Universität Linz eine geführte Labortour angeboten. Verschiedenste Roboter können im Einsatz betrachtet werden: Schnelle Industrieroboter, strukturelastische Roboter, Gehmaschinen und fahrende, mobile Roboter.

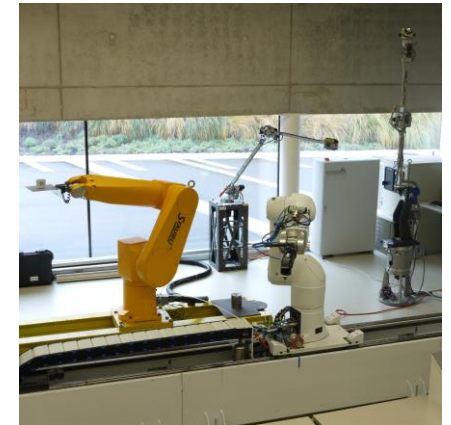
/// KONTAKT

Assoz. Univ.-Prof. DI Dr. Hubert Gatringer

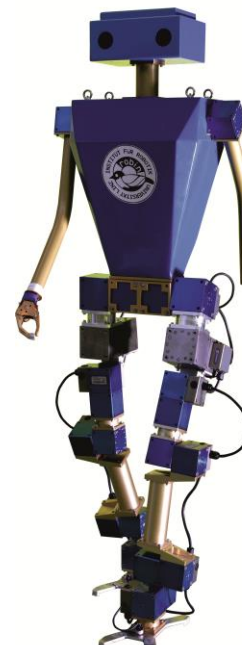
hubert.gatringer@jku.at
www.robotik.jku.at/forschung

/// AUSSTELLUNGORT

Mechatronik - Science Park, MT 016
Altenbergerstraße 69, 4040 Linz



Robotik-Labor der JKU



Humanoider Roboter

/// PROFACTOR

Flexible Roboter sind wichtige Kernkompetenzen unserer Forschungstätigkeiten und sind von rascher, autonomer Prozessplanung abhängig. Die 3D-Erkennung des Arbeitsraumes ermöglicht eine robuste und dynamische Erfassung einer veränderlichen Umgebung und deren Interpretation. Am österreichischen Robotiktag werden auf mehreren Stationen die neuesten Technologien – von heute Möglichem bis zu Visionärem aus der Fabrik der Zukunft – präsentiert:

- **Thermobot**

Die Verbindung von Robotik und Thermografie ermöglicht die automatische Inspektion von Bauteilen mit komplexer Geometrie.

- **Darwin**

Roboter mit kognitiven Strukturen: Sie sollen autonom agieren und ein Verständnis von ihrer Umgebung entwickeln.

- **ShowMe**

Der virtuelle Assistent für das Förderband entlastet Montagearbeitende und sorgt für fehlerfreie Produktion.

- **Binpicking**

Der "Griff in die Kiste" ist eine Schlüsseltechnologie bei der Entwicklung adaptiver Systeme.

- **PlugInspect**

Das System für eine automatische Qualitätskontrolle sorgt für eine Null-Fehler-Produktion in der Motorenfertigung.



Griff in die Kiste

/// KONTAKT

Martijn Rooker, Ph.D
martijn.rooker@profactor.at

/// AUSSTELLUNGSORT

Im Stadtgut A2, 4407 Steyr-Gleink

/// PROFACTOR

Am Wiener Standort demonstrieren wir Forschungsergebnisse auf dem zukunftssträchtigen Gebiet der Assistenzsysteme.

- **ReconstructMe**

3D-Modellierung in Echtzeit ist keine Spielerei, sondern Grundlage für Assistenzsysteme der Zukunft.

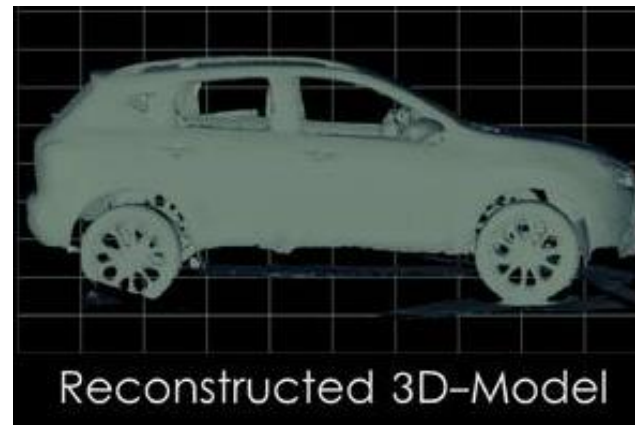
Die Kamera "Kinect" der Spielkonsole Xbox 360 ist in der Lage, Bewegungen von Spielenden vor dem Fernseher zu detektieren. PROFACTOR nutzt das System zur 3D-Objekterkennung. Mit Hilfe dieser "Augen" für den Roboter wird dadurch das blitzschnelle Erstellen von CAD-Modellen oder Arbeitsumgebungen Realität.

/// KONTAKT

Dipl.-Ing. Christian Wögerer
christian.woegerer@profactor.at

/// AUSSTELLUNGSORT

Automatisierungs-
 und Regelungstechnik Institut
 Gusshausstr. 27/E376
 1040 Wien



Mittels ReconstructME und kostengünstiger Kameras wie bspw. der Kinect entstehen 3D Modelle in Echtzeit!

**/// INSTITUT FÜR ADVANCED
TECHNOLOGIES & MECHATRONICS
FACHHOCHSCHULE TECHNIKUM WIEN**



Es werden typische Studierendenprojekte vorgestellt werden, die Studierende im Rahmen ihres Bachelorstudiums Mechatronik/Robotik an der FH Technikum Wien durchführen. Die Projekte werden in 3-Personen-Teams durchgeführt und behandeln üblicherweise verschiedene Themengebiete aus den Bereichen Automatisierungstechnik und Robotik.

/// KONTAKT
Wilfried Kubinger
wilfried.kubinger@technikum-wien.at

/// AUSSTELLUNGSORT
Automatisierungs-und
Regelungstechnik Institut
Gusshausstr. 27/E376
1040 Wien



Ein Roboterlabor an der FH Technikum Wien



Eine Roboterbar an der FH Technikum Wien

**/// ACIN – INSTITUTS FÜR
AUTOMATISIERUNG- UND
REGELUNGSTECHNIK**



TECHNISCHE UNIVERSITÄT WIEN

HOBBIT – Ein Roboter, der Ihnen Gegenstände aufhebt! Mit der zunehmenden Alterung der Gesellschaft könnten neben der Pflege zu Hause auch Roboter helfen um länger in der gewohnten Umgebung zu leben. Dabei hilft HOBBIT.

HOBBIT wird im Zuge eines europäischen Projekts entwickelt und wurde bereits mit älteren Personen in Schweden, Griechenland und Österreich getestet. HOBBIT hilft, z.B. indem er alles vom Boden aufhebt. Probieren Sie es aus.

/// KONTAKT
Markus Vincze
vincze@acin.tuwien.ac.at
www.acin.tuwien.ac.at

/// AUSSTELLUNGSORT
Automatisierungs-
und Regelungstechnik Institut
Gusshausstr. 27/E376
1040 Wien



Hinter den Kulissen: vom Roboter zum HOBBIT



HOBBIT im Einsatz beim Aufheben von Tabletten

/// AIT

Das AIT Austrian Institute of Technology erforscht und entwickelt Technologiekomponenten für Assistenzsysteme und sichere autonome Systeme für Anwendungen in den Bereichen Transport (z.B. Eisenbahn), Automotive, Aerospace sowie Bau- und Landwirtschaft. Die Schwerpunkte liegen dabei auf der Entwicklung echtzeitfähiger, präziser und skalierbarer 3D Sensorik für die Hindernis- und Objekterkennung sowie für die Modellierung der Fahrzeugumgebung in 3D als Basis für eine Pfad- und Bewegungsplanung. Darüber hinaus werden auch Methoden zur GPS-unabhängigen Selbstlokalisierung von Land- und Luftfahrzeugen und die Fusion von Sensordaten entwickelt.

Um die Sicherheit derartiger Systeme gewährleisten zu können, entwickelt AIT Test- und Analysewerkzeuge für die Überprüfung von Steuerungskomponenten sowie zur Sicherstellung der Robustheit von Computer-Vision Systemen.

/// KONTAKT

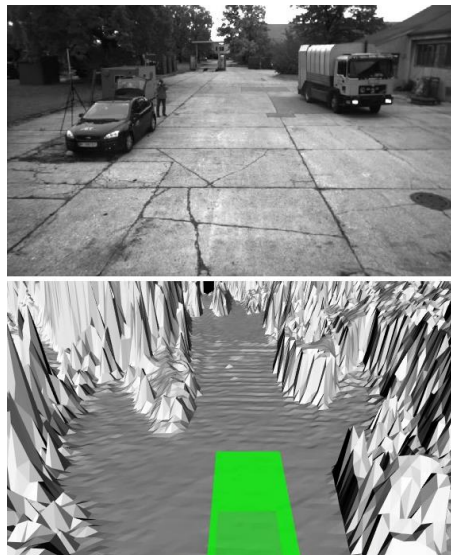
Christian Zinner

christian.zinner@ait.ac.at

www.ait.at

/// AUSSTELLUNGSORT

Automatisierungs- und
Regelungstechnik Institut
Gusshausstr. 27/E376
1040 Wien



3D Umfeldmodell für autonomes Fahrzeug

/// BLUE DANUBE ROBOTICS

Blue Danube Robotics erzeugt leistungsfähige, benutzerfreundliche und sichere Roboter, um Menschen mit körperlichen Einschränkungen und ältere Menschen im Alltag unterstützen.

Wir geben Menschen mit körperlichen Einschränkungen mehr Kontrolle über ihren Alltag. Je nach Schwere einer Behinderung können selbst einfache Tätigkeiten Hilfe erfordern, wie z.B. ein Getränk aus der Küche zu holen, einen Sessel aus dem Weg zu schieben oder etwas Runtergefallenes vom Boden aufzuheben. Unsere Roboter erlauben es ihren Benutzern diese Tätigkeiten eigenständig auszuführen, ohne die Anwesenheit einer Betreuungsperson rund um die Uhr. Wir helfen älteren Menschen selbstständig im eigenen Zuhause zu leben. Unsere Roboter unterstützen bei alltäglichen Aufgaben, erkennen potentiell gefährliche Situationen und bieten Notruf-Funktionen für erhöhte Sicherheit zuhause.

Unser 1.20 m hoher mobiler Service Roboter BLUE wird zwei Arme und einen ausdrucksfähigen Kopf besitzen und mittels gesprochener Befehle, Gesten oder Tablet PC gesteuert werden. Die Sensoren im Kopf lassen ihn die Umgebung wahrnehmen, Personen folgen und Objekte erkennen. Das animierte Gesicht sorgt für eine angenehme Benutzerinteraktion mit situations-bezogenen Rückmeldungen des Roboters. Der Kopf und der ganze Roboter sind überzogen mit einer weichen, berührungsempfindlichen Haut, um auch feinste Berührungen zu detektieren.

/// KONTAKT

Walter Wohlking

wohlkinger@bluedanuberobotics.com

www.bluedanuberobotics.com

/// AUSSTELLUNGSORT

Automatisierungs- und
Regelungstechnik Institut
Gusshausstr. 27/E376
1040 Wien



owl head render

/// TAUROB

TAUROB

Das junge Wiener Unternehmen taurob stellt Roboter für gefährliche Einsätze her. Zu den Kunden zählen beispielsweise Feuerwehren, welche den Roboter bei Gefahr durch Explosion, Einsturz, Strahlung oder Schadstoffe verwenden.

/// KONTAKT

Lukas Silberbauer

lukas.silberbauer@taurob.com

www.taurob.com

/// AUSSTELLUNGSORT

Automatisierungs- und Regelungstechnik Institut
Gusshausstr. 27/E376
1040 Wien



Nützliche Roboter-Unterstützung bei Feuerwehreinsätzen

WELS

/// FH OBERÖSTERREICH CAMPUS WELS



Rescue Roboter MARK

Die Rescue League hat das Ziel Roboter zu bauen, die Rettungskräfte bei einem Katastropheneinsatz, wie z.B. nach einem Erdbeben unterstützen. Die Roboter sollen in das beschädigte Gebäude fahren, einen Plan der Räume zeichnen und nach Menschen suchen. Die Position der Menschen soll in den Plan eingezeichnet und den Rettungskräften übermittelt werden. Außerdem soll der Roboter Bilder und Life-Videos aus dem Gebäude übertragen und sich auch auf stark unebenen Untergrund bewegen können. Roboter MARK wurde an der FH-Wels konzipiert und gebaut. Als eines von 20 Teams qualifizierte man sich für die Weltmeisterschaft des Robocup in der Rescue League. In der Gesamtwertung erreichte die FH-Wels als zweitbestes europäisches Team den 9. Platz. In der Kategorie „Best in Class Manipulation“ sogar den 2. Platz.

/// KONTAKT

DI(FH) Raimund Edlinger

raimund.edlinger@fh-wels.at

rrt.fh-wels.at

/// AUSSTELLUNGSORT

Stelzhamerstraße 23, 3. Stock
4600 Wels



Rescue Roboter Mark

Austrian Robotics Platform (ARP)

Die Austrian Robotics Platform ist auf dem Gebiet der Robotik DIE Vereinigung zur Vernetzung österreichischer AkteurInnen aus akademischer und außeruniversitärer Forschung sowie Industrie und EndanwenderInnen. Sie kooperiert mit öffentlichen Stakeholdern.

VISION

Die Austrian Robotics Platform vereint die Key Player Österreichs und erhöht mit ihren Aktivitäten die Sichtbarkeit, Produktivität und Wertchöpfung österreichischer Unternehmen. Durch die Robotik Plattform wird wissenschaftliche Spitzenforschung gefördert und die Österreichische Robotik international attraktiver gemacht.

MISSION

Die Austrian Robotics Platform vertritt die Interessen der Mitglieder auf nationaler und internationaler Ebene um Robotik als Schlüsseltechnologie in Österreich zu etablieren, Robotertechnologien laufend zu verbessern und Lösungen für neue Einsatzgebiete zu entwickeln.

ZIELE

...der Industrie und Forschung

- Vernetzung Wissenschaft und Industrie
- Promotion der Robotik mittels Erhöhung der Sichtbarkeit von industriellen und wissenschaftlichen Leistungen
- Gewinnung neuer Anwender für Robotik-Lösungen
- Stärkung der nationalen und internationalen Wettbewerbsfähigkeit für Firmen in Österreich
- Unabhängige Beratungsstelle für AnwenderInnen und Erstellung einer Robotiklandkarte
- Vermittlung von Ausbildungsmöglichkeiten und Fachkräften

...der öffentlichen Stakeholder

- Sprachrohr der Robotik in österreichischen und europäischen Organisationen
- Aktive Mitarbeit an der österreichischen Forschungspolitik u. Forschungsförderung
- Erarbeiten einer nationalen Robotik Roadmap und einer strategischen Forschungsagenda
- Vertretung Österreichs in europäischen PPP (Public Privat Partnership) Initiativen
- Generierung von Rückflüssen aus Europäischen Förderprogrammen im Bereich Robotik

ARP wird organisiert von: