

# Treffpunkt AMMO

## MOBILE NAVIGATION Bewegungsplanung für mobile Robotersysteme

Mobile Robotersysteme gewinnen auch im privaten Umfeld immer mehr an Bedeutung. Dabei ermöglichen komplexe Planungsalgorithmen dem mobilen Robotersystem sich sicher, schnell und kollisionsfrei durch umfangreiche Umgebungen zu navigieren. Um das zu gewährleisten interagieren Planung und Regelung miteinander.

Das Ziel der Planung ist die Erstellung eines gültigen und kollisionsfreien Weges von Start zu Ziel, während die Regelung es dem Roboter ermöglicht diesen Weg abzufahren.

Im Vordergrund der AMMO Veranstaltung steht die *gridbasierte Planung*.

**Donnerstag**  
**28. Mai 2015**  
**14 Uhr**

**Am Stadtholz 24**  
**33609 Bielefeld**  
**Raum A28**

**Referent:** Mathias Duwe, B.Sc. (WWU Münster )

**Moderator:** Prof. Dr. Dr. Rainer Ueckerdt (FSP AMMO, FH Bielefeld)

**Alle Interessierten sind herzlich eingeladen!**