

**Team
robOTTO**

Vorträge Wintersemester 2015/2016 und Sommersemester 2016

Johann Giesinger	Vorstellung des Entwurfs einer neue Oberschale für den robOTTO-Youbot	Besprechung	G29 R035	18.04.2016 19:00
Juliane Höbel	Effektivität und Effizienz der 3D Objekterkennung (>pdf)	Workshop	G29 R035	11.04.2016 19:00
Philipp Busse	Vorstellung des aktuellen Regelwerks der >RoboCup@Work-Liga (Stand 15.03.2016, >pdf)	Workshop	G29 R035	04.04.2016 19:00
robOTTO Team	Übertragen bestehender Softwarekomponenten auf den neuen Server	Besprechung	G29 R035	29.03.2016 19:00
robOTTO Team	Übertragen bestehender Softwarekomponenten auf den neuen Server	Besprechung	G29 R035	21.03.2016 19:00
robOTTO Team	Einrichtung des Youbots für das neue Softwarekonzept	Besprechung	G29 R035	14.03.2016 19:00
robOTTO Team	Strukturierung der neuen Softwarekomponenten	Workshop	G29 R035	07.03.2016 19:00
robOTTO Team	Bestandsaufnahme der Sowftware	Besprechung	G29 R035	29.02.2016 19:00
robOTTO Team	Praktische git-Einführung	Workshop	G29 R035	22.02.2016 19:00
robOTTO Team	Strukturierung der neuen Softwarekomponenten	Workshop	G29 R035	15.02.2016 19:00
robOTTO Team	Diskussion über die Anforderungen an ein neues Gehäuse für den KUKA Youbot	Besprechung	G29 R035	08.02.2016 18:00
Juliane Höbel	3D object recognition used by team robOTTO (part 2/2) (>pdf)	Workshop	G29 R035	01.02.2016 19:00
Pascal Krenckel	Entwicklung einer Anordnung von Taktilsensorik zur Überwachung des Greifprozesses bei flexiblen Greifern ¹	Exposé (BA)	G29 R301	26.01.2016 13:45
Juliane Höbel	3D object recognition used by team robOTTO (part 1/2)	Workshop	G29 R035	25.01.2016 19:00
Hauke Petersen	Pfadplanung und Ausführung für einen mobilen Roboter im Kontext des RoboCup Wettbewerbs (>pdf)	Verteidigung (Forschungsprojekt)	G29 R319	19.01.2016 10:00
Finn Süberkrüb	Vorstellung verschiedener rqt-Plugins (>pdf)	Workshop	G29 R035	18.01.2016 19:00
Rodion Marynych	dynamic_reconfigure (C++) (>GitHub)	Workshop	G29 R035	11.01.2016 19:00

Johannes Kopton	Anwendung von roslaunch und die launch/xml-Syntax (›Bitbucket)	Workshop	G29 R035	04.01.2016 19:00
Martin Seidel	Aufbau von ROS packages bei robOTTO	Workshop	G29 R035	14.12.2015 19:00
Martin Seidel	Verwendung von ROS Nodelets und dem ROS Parameterserver (›GitHub)	Workshop	G29 R035	07.12.2015 19:00
Nils Harder	Hardware Debugging am youBot ¹	Workshop	G29 R035	30.11.2015 19:00
Hauke Petersen	Kinematik von Roboterarmen am Beispiel des KUKA Youbot Manipulators (›pdf)	Workshop	G29 R035	23.11.2015 19:00
Kai Rüssel	ROS MoveIt (›pdf)	Workshop	G29 R035	16.11.2015 19:00
Philipp Busse	URDF und tf in ROS (›pdf)	Workshop	G29 R035	10.11.2015 16:00
Kai Seidensticker	Planung und Integration eines Weltmodells in die robOTTO-Architektur (›pdf)	Exposé (FIN-Projekt)	G29 R319	09.11.2015 15:00
Kai Seidensticker	Konzeption und Implementierung einer Refereebox für den RoboCup@work Wettkampf (›pdf)	Exposé (BA)	G29 R319	09.11.2015 14:00
Christoph Steup	Extended Testing using GMock (›GitHub)	Workshop	G29 R035	03.11.2015 16:00
Kai Seidensticker	Vorstellung der robOTTO-Architektur	Workshop	G29 R035	27.10.2015 16:30
Christoph Steup	Testing with Rostest and GTest (›GitHub)	Workshop	G29 R035	20.10.2015 16:00
Kai Seidensticker	Git und Versioning (›pdf)	Workshop	G29 R035	13.10.2015 16:30
Martin Seidel	ROS pluginlib - Warum? Wann? Wie? (›GitHub)	Workshop	G29 R035	06.10.2015 16:00
Kai Seidensticker	Git Workflow im Entwicklungsumfeld (›pdf)	Workshop	G29 R035	22.09.2015 16:00
Nils Harder	ROS: Topics, Services und Actionlib - Was man wie wann und warum benutzt (›pdf)	Workshop	G29 R035	08.09.2015 16:00

Einträge in grauer Schriftfarbe wurden Team-intern behandelt.

¹ Folien werden schnellst möglich nachgereicht.