



Team robOTTO



Leander Bartsch Bachelorstudent
Elektrotechnik

- ▶ Hardware & URDF-Modell des Youbot
- ▶ StateMachine & Optimizer (Planner)
- ▶ im Team seit Wintersemester 2017/2018



Nils Harder Masterstudent Elektrotechnik

- ▶ Mitglied des Organising Committee der RoboCup@work-Liga
- ▶ Navigation: Pfadplanung
- ▶ Elektronik: Entwicklung und Instandhaltung
- ▶ im Team seit Wintersemester 2012/2013



Niklas Harriehausen Masterstudent
Maschinenbau

- ▶ Navigation: Pfadplanung
- ▶ im Team seit Sommersemester 2018



Gerhard Jörges Bachelorstudent Elektrotechnik

- ▶ Youbot-Operator
- ▶ Hardware und Software des Roundtables
- ▶ im Team seit Sommersemester 2017



Adrian Köring Bachelorstudent
Computervisualistik

- ▶ Objekt-Erkennung
- ▶ BarrierTape-Erkennung
- ▶ world model (GUI)
- ▶ im Team seit Wintersemester 2016/2017



Franziska Labitzke Alumni Lehramt an Berufsbildenden Schulen
(Wirtschaft und Mathematik)

- ▶ Round Table Task (RTT)
- ▶ Organisatorisches
- ▶ Social Media
- ▶ im Team seit Wintersemester 2015/2016

Rodion Marynych Bachelorstudent

Elektrotechnik

- ▶ Ansteuerung des Manipulators
- ▶ Hardware
- ▶ 2D-Objekterkennung
- ▶ im Team seit Wintersemester 2015/2016



Wiebke Outzen Bachelorstudentin Informatik

- ▶ Round Table Task (RTT)
- ▶ im Team seit Wintersemester 2018/2019



Hauke Petersen Alumni Mechatronik

- ▶ Ansteuerung des Manipulators
- ▶ Navigation: Pfadplanung
- ▶ im Team seit 2014



Fabian Richardt Bachelorstudent Informatik

- ▶ Simulator
- ▶ BarrierTape-Erkennung
- ▶ Optimizer
- ▶ im Team seit Sommersemester 2017





Jurek Rostalsky Bachelorstudent
Mathematik

- ▶ Optimizer (Planer)
- ▶ im Team seit Wintersemester 2018/2019



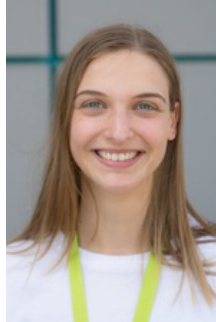
Jakob Rühle Bachelorstudent Elektrotechnik

- ▶ Objekt-Erkennung
- ▶ im Team seit Wintersemester 2018/2019



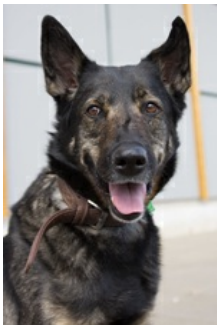
Lukas Schmidt Bachelorstudent
Informatik

- ▶ Navigation (Pfadplanung)
- ▶ im Team seit Wintersemester 2018/2019



Nele Traichel Masterstudentin Digital Engineering

- ▶ Optimizer (Planer)
- ▶ im Team seit Wintersemester 2018/2019



Oppenheimer Teamhund

- ▶ moralische Unterstützung
- ▶ Antidepressiva
- ▶ im Team seit 2018

Ehemalige Teammitglieder

- ▶ **B. Sc. Lukas Hoyer** Ingenieursinformatik: Statemachine und Optimizer (Planer); world model (Datenverwaltung); BarrierTape-Erkennung; im Team von 2015 bis 2019
- ▶ **B. Sc. Philipp Busse** Informatik: Hardware & URDF-Modell des Youbot; im Team von 2014 bis 2018
- ▶ **M. Sc. Kai Rüssel** Mechatronik: Konstruktion (CAD); im Team von 2014 bis 2018
- ▶ **Johannes Kopton** Kybernetik: 2D-Objekterkennung; im Team von 2015 bis 2018
- ▶ **M. Sc. Alpha Skaria** Digital Engineering: Precision Placement task (PPT); im Team von 2017 bis 2018
- ▶ **B. Sc. Lea Pusch** Wirtschaftsingenieurwesen Logistik: Öffentlichkeitsarbeit & Social Media; im Team von 2014 bis 2017
- ▶ **Christina Grüll** Medizintechnik: Hardware und Software des Endeffektors; im Team von 2016 bis 2017
- ▶ **Jonathan Beckhaus** Informatik: Precision Placement; Statemachine; im Team von 2016 bis 2017
- ▶ **Alexandra Grube** Wirtschaftsinformatik: Precision Placement; im Team von 2016 bis 2017
- ▶ **M. Sc. Juliane Höbel** Informatik: 3D-Objekterkennung; im Team von 2011 bis 2016
- ▶ **Kai Seidensticker** Informatik: Teamleiter; Statemachine; Referee-Box für die RoboCup@work-Liga; im Team von 2010 bis 2016
- ▶ **Finn Süberkrüb** Mechatronik: Sensorik für den Nahbereich; im Team von 2015 bis 2016
- ▶ **Magnus Jung** Kybernetik: 2D-Objekterkennung; im Team im WS2015/2016
- ▶ **Jan Hintz** Mechatronik: URDF-Modell des Youbot; im Team im WS2015/2016
- ▶ **M. Sc. Stefan Wilske** Mechatronik: Ansteuerung des Manipulators; Sensorik für den Nahbereich; im Team von 2010 bis 2015
- ▶ **Laura Baumann** Wirtschaftsingenieurwesen Logistik: Organisatorisches; im Team von 2013 bis 2014
- ▶ **B. Sc. Kristin Schröder** Wirtschaftsingenieurwesen Logistik: Marketing; Konstruktion Gabel; im Team von 2012 bis 2014
- ▶ **Julia Kristin Schwarzer** Wirtschaftsingenieurwesen Logistik: Organisatorisches und Marketing; im Team von 2012 bis 2013
- ▶ **Dipl.-Wirt.-Ing. Alexander Ratai** Wirtschaftsingenieurwesen Logistik: Öffentlichkeitsarbeit und Logistik; Optimierung; im Team von 2010 bis 2014
- ▶ **M. Sc. Magnus Hanses** Mechatronik: Navigation - Lokalisierung und Pfadplanung; Konstruktion; Sensorik und Aktorik; im Team von 2010 bis 2014
- ▶ **M. Sc. Erik Sommer** Mechatronik: Sensorik und Aktorik; im Team von 2010 bis 2014
- ▶ **Dipl.-Wirt.-Ing. Christian Deppe** Wirtschaftsingenieurwesen Logistik: Teamleiter und Organisatorisches; im Team von 2010 bis 2014
- ▶ **M. Sc. Thomas Tessmer** Betriebswirtschaftslehre: Finanzplanung und Logistik; im Team von 2010 bis 2013

- ▶ **Dipl.-Ing. Christoph Lerez** Mechatronik: Konstruktion, Sensorik und Aktorik; im Team von 2010 bis 2013
- ▶ **Dipl.-Math. Jakob Katz** Mathematik: Mathematische Optimierung; im Team von 2011 bis 2012
- ▶ **Dipl.-Ing. Stefan Kannewurf** Mechatronik: Konstruktion; Sensorik und Aktorik; im Team von 2010 bis 2012
- ▶ **M. Sc. Michael Schiefer** Informatik: Software Grundsystem; im Team von 2010 bis 2011
- ▶ **Dipl.-Ing. Nicole Schmidt** Mechatronik: Organisatorisches; im Team von 2010 bis 2011