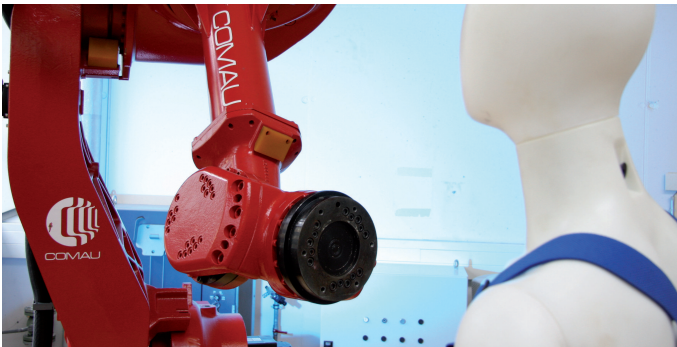


The Safe & Productive Robot Working without Fences

Sicherer Roboter ohne Schutzzäune



- Human-Robot safe space sharing
- Obstacles Detection
- Off-line movements & On-line motion re-planning algorithm
- Minimum distance monitored for robot stop

- *Arbeitsraumteilung zwischen Mensch und Roboter*
- *Hinderniserkennung*
- *Online und Offline Ausweichstrategien*
- *Stop bei unterschreiten von minimalem Abstand*

