

UDZIAŁ W PROJEKTACH FINANSOWANYCH Z PROGRAMÓW RAMOWYCH SZANSĄ ROZWOJU ORGANIZACJI

Krzysztof Walas¹

Poznan, 22.10.2021

Tydzień z Klastrami w PR Horyzont Europa

Klaster 4: Technologie cyfrowe, przemysł i przestrzeń kosmiczna.

¹Instituť Robotyki i Inteligencji Maszynowej,
Politechnika Poznańska



WSTĘP

Dlaczego?

- skłonność do udoskonalenia
- racjonalne – chęć pozostania na rynku
- emocjonalne – osobista satysfakcja

Jak?

- inwestycja w jednostki
- rozwój wewnętrznej sieci połączeń
- zwiększenie usieciowienia

UDZIAŁ W PROJEKTACH

Probabilistic and Compositional Representations of Objects for Robotic Manipulation

- **Cel** PaCMan rozwijał metody percepcji, reprezentacji i manipulacji obiektami, tak aby robot był w stanie manipulować obiektami, nawet jeśli te obiekty są nieznane i nawet jeśli robot ma zawodną percepcję i działanie.
- **Partnerzy** University of Birmingham, Universitaet Innsbruck, Universita di Pisa

This work was supported from the European Union's FP7 programme under grant agreement No 600918

subTerranean Haptic INvestiGator



Ilustracja: Krzysztof Walas

Cele:

- nowa konstrukcja stopy wzbogacająca percepcję dotykową i lokomocję,
- polepszone zdolności percepcyjne, wzbogacenie innych metod informacją haptyczną
- zwiększenie wyczucia fizyczności otoczenia, tarcie podłoża jego stabilność
- polepszona mobilność poprzez doskonalszą percepcję

<http://thing-h2020.eu>

This work is supported from the European Union's Horizon 2020 Research and Innovation programme under grant agreement No 780883

subTerranean Haptic INvestiGator



Ilustracja: ANYbotics

Partnerzy akademicy:

- The University of Edinburgh
- Poznan University of Technology
- Universita di Pisa
- ETH Zurich
- University of Oxford

Partnerzy biznesowi:

- Qbrobotics
- ANYbotics
- KGHM CUPRUM

This work is supported from the European Union's Horizon 2020 Research and Innovation programme under grant agreement No 780883

<https://www.youtube.com/watch?v=M-44aEtGswU>

Robotic tEchnologies for the Manipulation of cOMplex Deformable Linear objects



Ilustracja: REMODEL

Cele:

- modelowanie, identyfikacja, predykcja zachowania obiektów
- percepcja wizyjna i taktylna oraz interaktywna
- zintegrowane systemy wytwarzania przewodów i ich wiązek,
- utworzenie nowych środowisk produkcyjnych,

<https://remodel-project.eu/>

This work is supported from the European Union's Horizon 2020 Research and Innovation programme under grant agreement No 870133

Robotic tEchnologies for the Manipulation of cOmplex Deformable Linear objects



Ilustracja: REMODEL

Partnerzy akademickcy:

- Universita di Bologna
- Universita degli Studi della Campania
- Tecnalìa
- Tampereen yliopisto
- Technische Universitaet Muenchen
- Politechnika Poznańska

Partnerzy biznesowi:

- I.E.M.A. ; ENKI
- Elimco Aerospace
- ELVEZ
- VW Poznan

SZANSE ROZWOJU ORGANIZACJI

Kolejne inicjatywy w ramach programów ramowych:

- Politechnika Poznańska liderem Uniwersytetu Europejskiego „EUNICE”
- Green Connected Airport (GREEN-GO), współpraca z siecią ERRIN, nie otrzymał finansowania
- Kolejny projekt dotyczący robotów koczujących wystany w konkursie Horizon Europe (21.10.2021 godz. 17.00)

Rozwój infrastruktury:

- Infrastruktura cyfrowego lotniska z finansowania EU w ramach programów regionalnych
- Ośrodek Testowania Robotów Kosmicznych z finansowania EU w ramach programów regionalnych
- otwarcie na badania dla przemysłu lotniczego i kosmicznego

Rozszerzanie sieci połączeń:

- Centralne Wydarzenie Europejskiego Tygodnia Robotyki, Poznań 2019
- Europejska Liga Robotów, Poznań 2020 -> 2022
- pokazanie potencjału i nawiązanie głębszych relacji

PODSUMOWANIE

Konkluzja:

- rozwój organizacji zaczyna się od zmotywowanej jednostki
- podtrzymanie wzrostu poprzez inwestycję w sieć połączeń
- gotowość organizacyjna do przyjęcia szans rozwoju

DZIĘKUJĘ ZA UWAGĘ!

