

3D-NordOst 2021

02. - 03. DEZEMBER 2021 IN BERLIN-ADLERSHOF



Gesellschaft zur Förderung angewandter Informatik e. V.

ANMELDUNG / TAGUNGSGEBÜHREN

Der Workshop 3D-NordOst 2021 wird als hybride Veranstaltung durchgeführt. Sie können im Hause der GFal (2G-Regel (geimpft/genesen)!) oder online an der Veranstaltung teilnehmen (die entsprechenden Zugangsdaten senden wir zu).

Anmeldung unter:

www.gfai.de/aktuelles/veranstaltungen/workshop-3dnordost/anmeldung

Die Tagungsgebühren (inkl. Tagungsband) betragen:

PRÄSENZ

Regulär 60,- Euro Ermäßigt 40,- Euro

ONLINE

Regulär 40,- Euro Ermäßigt 20,- Euro

Für (Haupt-)Referentinnen/Referenten entfällt die Tagungsgebühr.

GFal-Mitglieder und Mitarbeiterinnen/Mitarbeiter von Einrichtungen und Unternehmen des Standortes **Berlin-Adlershof** zahlen eine ermäßigte Gebühr.

In begreztem Umfang ist eine kostenlose Teilnahme von **Studierenden** möglich (ohne Tagungsband, Voranmeldung ist erforderlich).

Die Tagungsgebühr ist steuerfrei gem. §4 Nr. 22a UStG.

KONTAKT

GFal Gesellschaft zur Förderung angewandter Informatik e. V.

Volmerstraße 3 12489 Berlin

www.gfai.de

Programmkomitee:

Dr. Stephan Rothstock (GFal)
Benjamin Hohnhäuser (GFal)
Daniel Krueger (GFal)
Prof. Jörg Schlingheider (HTW Berlin)
Prof. Holger Schlingloff (HU Berlin)
Prof. Gerd Stanke (c/o GFal)

Tel.: +49 30 814563-464 eMail: rothstock@gfai.de

Workshop-Organisation:

Michael Pochanke

Tel.: +49 30 814563-321 eMail: 3d-nordost@gfai.de

PROGRAMM

3D-NordOst 2021

02. - 03. DEZEMBER 2021, BERLIN-ADLERSHOF



ZIEL/WORKSHOP-PROGRAMM, 02.12.2021

Ziel

Zielstellung der Workshop-Reihe 3D-NordOst ist es, den Transfer von aktuellem Know-how der 3D-Datenverarbeitung und der Bildverarbeitung sowohl in die verschiedenen industriellen Branchen als auch in die kulturellen und medizinischen Bereiche zu fördern und eine Plattform für die Diskussion aktueller 3D-Themen zu bieten.

Es sind sowohl verfahrenstechnisch und algorithmisch orientierte Beiträge wie auch Applikationsbeispiele sowie Beiträge zur Präsentation von dreidimensionalen Sachverhalten willkommen.

Workshop-Programm

10:00 F. Weckend (Geschäftsführer der GFal): Eröffnung

3D-Messtechnik

- 10:15 S. Georgi, T. Eckhard (Chromasens GmbH, Konstanz): Estimation of Surface Normals Based on Line-Scan Camera Images Processed on a Graphical FPGA Programming Platform
- 10:40 R. Abayev, A. v. Gladiss, D. Paulus (AGAS, Institut für Computervisualistik, Universität Koblenz-Landau, Koblenz): Eigenschaften verschiedener Solid-State-LIDAR-Systeme
- 11:05 Kaffeepause
- 11:20 O. Kiwan (FB Ingenieurwissenschaften, HTW Berlin): Charakterisierung des Abbildungsverhaltens von Tiefenbildsensoren

WORKSHOP-PROGRAMM, 02.12.2021

3D-Scan und -Datenbearbeitung

- 11:45 M. Bookhahn, A. Brechtel, T. Lorenz, F. Voit,
 F. Neumann (FB 2, HTW Berlin): SparePartAssist
 a mobile app to identify spare parts based
 on 3D sensor data. An interim balance
- 12:10 J. Biltgen, S. Lauer, N. Heidemann, W. Flügge (Fraunhofer-IGP, Rostock): Automatisierung der Unikatfertigung von Passrohren
- 12:35 Mittagspause
- 13:15 F. Piepereit, St. Weidemann, N. Kolley, A.
 Bailleu, S. Tursch (FB I, HTW Berlin; condato
 GmbH, Berlin): Personalisierte Sensorhalterungen
 unter Nutzung von 3D-Scan und 3D-Drucktechnologien zur optimalen und reproduzierbaren Platzierung körpernaher Sensoren

3D-Druck

- 13:40 P. Koch¹, F. Böhm², H. Korn³, St. Holtz-hausen¹, V. Kleban² (¹Professur für Virtuelle Produktentwicklung, TU Dresden; ²GFal e. V., Berlin; ³Fraunhofer-IWU, Dresden): Konstruktion komplex gekrümmter dünner Wandstrukturen
- 14:05 A. Seidler¹, St. Holtzhausen¹, P. Koch¹, H. Korn², K. Paetzold¹ (¹Lehrstuhl für Virtuelle Produktentwicklung, TU Dresden; ²Fraunhofer-IWU, Dresden): Fusion selbstähnlicher Gitterstrukturen zur inhomogenen Steifigkeitserhöhung
- 14:30 T. Jacobi (3D-Medico GbR, Berlin): Den FFF-3D-Druck von Orthesen medizinkonform in der eigenen Praxis umsetzen

WORKSHOP-PROGRAMM, 03.12.2021

Messtechnik/Simulation

- 10:00 St. Sauer¹, M. Heizmann², D. Berndt¹ (¹Fraunhfer-IFF, Magdeburg; ²KIT, Karlsruhe): Messdatensimulation zur Unterstützung optischer Inspektionsaufgaben
- 10:25 T. Lorenz, M. Beygmohammadi, D. Krueger, M. Dähne, R. Heidenreich (GFal e. V., Berlin): EvAMess – Genauigkeitssimulation für markenbasierte 3D-Rekonstruktion
- 10:50 Kaffeepause

Geometric Deep Learning (GDL)

- 11:05 A. Farahani, J. Vitay, F. H. Hamker (Al Lab, Chemnitz University of Technology): Geometric Deep Learning and solutions for the industry
- 11:30 P. Atoofi, J. Vitay, F. Hamker (Department of Artificial Intelligence, Chemnitz University of Technology): Geometric Deep Learning Graph Neural Networks, Challenges and Breakthroughs
- 11:55 Mittagspause

Robotik und AR

- 12:35 A. Blondrath, R. Roj, R. Theiß, P. Dültgen (FGW e. V., Remscheid): Additively manufactured robot gripper based on compliant mechanisms and shape memory alloys for clean room conditions
- 13:00 R. Roj, J. Gerling, D. Grönebaum, N. Zehaie, L. Momberg, R. Theiß, P. Dültgen (FGW e. V., Remscheid): Collaborative robotics: Improve occupational safety and intuitiveness through augmented reality
- 13:25 A. Schroeder (S.K.M. Informatik GmbH, Schwerin): XR-Entwicklungsstrategien für Content-Publishing, Datendienste und Cross-Platform-Apps Handlungsfelder XR-App-Entwicklung Entwicklungsplattformen Best-Praxis-Beispiele
- 13:50 D. Krueger (GFal e. V., Berlin): **Schlusswort**