

[LifeID 43728, Medien/Marketing]

Der Roboter hält Einzug....

Springer Handbook of Robotics wird in USA auf Fachkongress vorgestellt

(lifepr) Heidelberg/Pasadena, 20.05.2008 - Roboter! Roboter auf dem Mars und in den Weltmeeren, in Krankenhäusern und zu Hause, in Fabriken und Schulen; Roboter, die Brände bekämpfen, Waren und Güter herstellen, die uns Zeit sparen und Leben retten. Die neue Robotergeneration beeinflusst immer stärker unser Leben: von der industriellen Fertigung bis hin zur Gesundheitsfürsorge. Der Einsatz von Robotern im Alltag des Menschen ist das Ergebnis der Entwicklungs- und Forschungsarbeit in den letzten 50 Jahren, in denen sich die Robotik als ein modernes Wissenschaftsgebiet etabliert hat. Die Robotik hat weitreichende Auswirkungen auf die Gesellschaft und befasst sich intensiv mit den wachsenden Anforderungen aus ganz unterschiedlichen Forschungsdisziplinen.

Robotik, eine Königsdisziplin der Ingenieurwissenschaft, ist faszinierend für Industrie, Forschung und die breite Öffentlichkeit gleichermaßen. Anlässlich der internationalen Konferenz für Robotik und Automation ICRA im Mai in Pasadena stellt Springer sein neues Springer Handbook of Robotics der Fachwelt vor. Das Nachschlagewerk bündelt die jahrzehntelange internationale Forschungsarbeit auf diesem Fachgebiet und stellt dieses Forschungsfeld auf dem neuesten Wissensstand vor. Von den Grundlagen bis hin zu den gesellschaftlichen Implikationen setzt dieses umfassende Handbuch Maßstäbe für künftige Entwicklungen und Herausforderungen in dieser Wissenschaftsdisziplin.

Das Forschungs- und Praxishandbuch wird von den beiden anerkannten Robotikexperten Bruno Siciliano und Oussama Khatib herausgegeben. Bei diesem Mammutwerk wurden sie von sieben weiteren Themen-Herausgebern (Part Editors) unterstützt, die jeweils für einen bestimmten Bereich zuständig waren: Grundlagen der Robotik; Roboterstrukturen; Tasten und Wahrnehmung; Manipulation und Schnittstellen; Mobile und dezentralisierte Robotik; Menschenähnliche Robotik. Insgesamt 164 Autoren haben an diesem für die Robotik richtungweisenden Handbuch mitgearbeitet. Es ist das Ergebnis von fünf Jahren Redaktionsarbeit und mehr als 10.000 Emails in der Mailbox der Herausgeber.

Die umfassende Thematisierung sämtlicher in die Robotik hineinreichenden Spezialgebiete macht dieses Referenzwerk zu einem verlässlichen Nachschlagewerk (desk reference) für Wissenschaftler und Ingenieure in der Industrie. Darüber hinaus liefert es grundlegende und weiterführende Inhalte für Forscher der Biomechanik, Neurowissenschaften, virtuelle Simulation, Animation, Chirurgie und Sensortechnik, um nur einige zu nennen.

Das Springer Handbook of Robotics gehört in die Produktlinie in der seit 2004 zehn Titel erschienen sind. Diese Handbücher setzen Maßstäbe in der Physik und Technik; darunter das Springer Handbook of Nanotechnology. Sämtliche Nachschlagewerke werden von wissenschaftlichen Experten herausgegeben, unterstützt von zahlreichen Autoren aus Wissenschaft und Forschung.

Jedes Handbuch wird begleitet von einer DVD, mit der der Inhalt des Buches durchsucht werden kann. Neben der Printausgabe ist es auch möglich über www.springerlink.com Zugang zu der Online-Version des Buches zu bekommen.

Springer Handbook of Robotics
Siciliano, Bruno; Khatib, Oussama (Eds.);
2008; 2211 S.; 953 Farbabb.; DVD-ROM mit Buchvolltext;
Geb.; 249,00 Euro; Sonderpreis bis 31. 08:199,95 Euro;
ISBN: 978-3-540-23957-4

Ansprechpartner:

Frau Renate Bayaz

Presse

[Jetzt eine Nachricht senden](#)

Telefon: +49 (6221) 487-8531

Fax: +49 (6221) 487-8366

Veröffentlichung honorarfrei.

Bei Veröffentlichung bitte Belegexemplar an

➤ service@lifepr.de

Für die oben stehende Pressemitteilung ist allein der jeweils angegebene Herausgeber (siehe Firmendaten) verantwortlich. Die Huber Verlag für Neue Medien GmbH übernimmt keine Haftung für die Korrektheit oder Vollständigkeit der dargestellten Meldung. Auch bei Übertragungsfehlern oder anderen Störungen haftet sie nur im Fall von Vorsatz oder grober Fahrlässigkeit.

© Huber Verlag für Neue Medien GmbH 2008, Alle Rechte vorbehalten