


Prof. Dr.-Ing. Rüdiger Dillmann (m) *18.07.1949 3 Kinder	PROJEKT I01 Leiter Humanoids and Intelligence Systems Laboratories, KIT
	Karlsruher Institut für Technologie (KIT) Institut für Anthropomatik Humanoids and Intelligence Systems Laboratories Adenauerring 2 76131 Karlsruhe Telefon: 0721 608 43846 Telefax: 0721 608 44077 ruediger.dillmann@kit.edu

AKADEMISCHE AUSBILDUNG MIT ABSCHLUSS

03/1976 Diplom in Elektrotechnik, Universität Karlsruhe
 10/1970 – 03/1976 Studium der Elektrotechnik, Schwerpunkt Biokybernetik,
 Universität Karlsruhe, Betreuer der Abschlussarbeit: Prof. Dr. Paul M.
 Frank

WISSENSCHAFTLICHE ABSCHLÜSSE

1986 Habilitation über lernende Roboter, Universität Karlsruhe,
 Mentor: Prof. Dr. U. Rembold
 1980 Promotion im Fach Elektrotechnik, Universität Karlsruhe, Betreuer: Prof. Dr.
 Prof. Paul M. Frank

BERUFLICHER WERDEGANG AB STUDIENABSCHLUSS

01/2008 – heute Gründer und Leiter der Humanoids and Intelligence Systems Laboratories
 am Institut für Informatik, Karlsruher Institut für Technologie
 09/2001 – heute Inhaber des Lehrstuhls für Industrielle Anwendungen der Informatik und
 Mikrosystemtechnik
 Direktor des Forschungszentrums Informatik (FZI), Karlsruhe
 01/2001 – 12/2010 Vorstand Forschungszentrums Informatik (FZI), Karlsruhe
 01/1987 – heute Leiter der Abteilung Interaktive Diagnose- und Servicesysteme (IDS)
 Forschungszentrum Informatik (FZI), Karlsruhe
 01/1987 – 08/2001 Professor am Institut für Automation und Robotik, Universität Karlsruhe

AUSGEWÄHLTE PREISE/ FÖRDERUNG

07/2001 -06/13 Sprecher des Sonderforschungsbereich 588 „Humanoide Roboter –
 Lernende und Kooperierende Multimodale Roboter“
 01/01/2013 Stellvertretender Sprecher des SFB/TR 125

 01/2011 Koordinator der Cognitive Systems Projekte Xperience (2011-2015) und
 PACO-PLUS (2006 - 2010)
 01/2014 Wissenschaftlicher Sprecher VINERO-SP 10, FET-Flagship Human Brain
 Project
 01/2005 Verantwortlicher Herausgeber des Journals „Robotics and Autonomous
 Systems“, Elsevier Verlag
 Vorsitzender des Fachgruppe Robotersysteme, Gesellschaft für Informatik
 01/1987 DFG-Gutachter, Mitglied im Verband deutscher Ingenieure

WISSENSCHAFTLICHE EHRUNGEN / ERNENNUNGEN

07/2014	Ehrevorsitzender der International Conference on Autonomous Systems (IAS-13), Padua, Italien
01/2014	Ernennung zum IEEE-Fellow
05/2013	Vorsitzender der IEEE Konferenz „International Conference on Robotics and Automation (ICRA 13), Karlsruhe, Germany
04/2008	Vorsitzender des International Conference on Cognitive Systems (CogSys 2008), Karlsruhe, Germany
05/2005	Vorsitzender der IEEE Konferenz „International Conference on Robotics and Automation (ICRA 05), Barcelona, Spanien
11/2003	Co-Vorsitzender der IEEE Konferenz „Humanoids 2003“, Karlsruhe
06/2001	Vorsitzender der Konferenz „Conference on Multi Sensor Fusion for Intelligent Systems“ (MFI 01), Baden-Baden Co-Programmdirektor der Konferenz „Computer Assisted Radiology and Surgery“ (CARS 01), Berlin
2000	Initiator und Vorsitzender des jährlich veranstalteten Workshops „Haptic Devices in Medical Applications“ (HDMA) Vorsitzender der Konferenz „The 6 th International Conference on Intelligent Autonomous Systems IAS-6“, Venedig, Italien
10/1998	Vorsitzender der Konferenz „International Conference on Distributed Autonomous Robotic Systems, Karlsruhe

FÜNF WICHTIGSTE PUBLIKATIONEN

- 1) D. Katić, C. Julliard, A. Wekerle, H. Kenngott, B. Müller-Stich, **R. Dillmann**, S. Speidel, P. Jannin, B. Gibaud. „LapOntoSPM: an ontology for laparoscopic surgeries and its application to surgical phase recognition“, Int J Comput Assist Radiol Surg. 2015 Jun 11. [Epub ahead of print]
- 2) D. Katic, A. Wekerle, J. Görtler, P. Spengler, S. Bodenstedt, S. Röhl, S. Suwelack, M. Wagner, H. Kenngott, B. Müller-Stich, **R. Dillmann**, S. Speidel: „Context-Aware Augmented Reality in Laparoscopic Surgery“. Computerized Medical Imaging and Graphics, 37(2):174-82, 2013
- 3) **Dillmann R**, Asfour T, Do M, Jäkel R, Kasper A, Azad P, Ude U, Schmidt-Rohr SR, Lösch M. Advances in Robot Programming by Demonstration. Künstl Intell 2010, Volume 24(4), 295-303.
- 4) T. Asfour, K. Regenstein, P. Azad, J. Schröder, A. Bierbaum, N. Vahrenkamp, **R. Dillmann**: „ARMAR-III: An integrated humanoid platform for sensory-motor control“ Humanoid Robots, 169-175, 2006
- 5) Seifert S, **Dillmann R**. Biomechanical Modeling of the Cervical Spine on the Basis of Tomographic Data. In Biomedical Engineering 2007, Vol. 52(5), 337-45.