

**Pressemitteilung****Fraunhofer-Institut für Materialfluss und Logistik IML****Dipl.-Kffr. Bettina von Janczewski**

27.03.2025

<http://idw-online.de/de/news849717>Forschungs- / Wissenstransfer, Kooperationen  
Maschinenbau, Verkehr / Transport  
überregional**Fraunhofer IML und Daegu Mechatronics & Materials Institute aus Südkorea gehen neue Wege in der KI-Robotik**

**Gemeinsam mit dem südkoreanischen Daegu Mechatronics & Materials Institute (DMI) wird das Fraunhofer IML künftig daran arbeiten, die globale Wettbewerbsfähigkeit der KI-Robotik-Branche in beiden Ländern zu verbessern. Das DMI, die Stadt Daegu in Südkorea, das Fraunhofer IML und der Global Robot Cluster (GRC) unterzeichneten am 18. März 2025 in Dortmund eine Absichtserklärung (Memorandum of Understanding, MoU) über die Zusammenarbeit bei der Forschung und Entwicklung im Bereich KI-basiertes Videolernen, um Spitzentechnologien zu sichern.**

Durch internationale gemeinsame Forschung und Entwicklung zwischen KI-Robotik-Institutionen mit Sitz in Daegu und führenden ausländischen Forschungseinrichtungen wie dem Fraunhofer IML soll die Partnerschaft die globale technologische Wettbewerbsfähigkeit stärken und den Zugang zu internationalen Märkten erweitern. Die nun unterschriebene Absichtserklärung ist ein Kernbestandteil des Projekts »Daegu AI Robotics Global Innovation Special Zone«, das im Mai 2025 an den Start gehen soll.

Das Fraunhofer IML wird mit Unternehmen aus Daegu bei der Forschung und Entwicklung im Bereich KI-basiertes Videolernen zusammenarbeiten. Die Zusammenarbeit mit dem Fraunhofer IML soll ihre technologischen Fähigkeiten in den Bereichen Objekterkennung, -identifizierung und -klassifizierung für Roboteranwendungen erheblich verbessern.

Die »Global Innovation Special Zone« ist ein Innovationsbezirk (Cluster) im koreanischen Stil, in dem vorrangige Genehmigungen und nachgelagerte Regulierungsmaßnahmen zur Entwicklung fortschrittlicher neuer Produkte und Dienstleistungen für die Expansion ins Ausland angewendet werden und in dem Demonstrationen auf globalem Standardniveau durchgeführt werden. Unternehmen, die an der AI Robotics Global Innovation Zone teilnehmen, werden in Zusammenarbeit mit dem Fraunhofer IML Demonstrationsforschung in Bereichen wie der Weiterentwicklung des autonomen Fahrens, der Situationsbeurteilung und der Weiterentwicklung von KI-Modellen durchführen, die bei der Entwicklung von KI-Robotern häufige technische Herausforderungen darstellen.

Die Daegu Global Innovation Zone zielt darauf ab, die Lebensqualität in Bereichen wie medizinische Versorgung, Transport und öffentliche Dienstleistungen mithilfe von KI-Robotik-Technologie zu verbessern. Durch die Absichtserklärung erhofft sich die Stadt Daegu, das Innovationsökosystem der KI-Robotik-Branche zu stärken und sich als führende Stadt in der zukünftigen Robotik-Branche zu etablieren.

»Diese Absichtserklärung mit dem Fraunhofer IML wird KI-Robotikunternehmen mit Sitz in Daegu als entscheidendes Sprungbrett dienen, um technologische Unabhängigkeit zu erlangen und zukünftige Branchentrends anzuführen. Aufbauend auf den Errungenschaften der regulierungsfreien Zone für mobile kollaborative Roboter und dieser Absichtserklärung mit einer globalen Institution werden wir uns bemühen, ein wichtiger Knotenpunkt für Forschung und Unterstützung bei der Förderung von Deep-Tech-Unicorns im Robotiksektor zu werden«, erklärte DMI-Direktor Song Gyu-ho anlässlich der Unterzeichnung.

»Die Herangehensweise unserer koreanischen Partner ermöglicht es uns, technologische Entwicklungen schnell und mit geringem administrativem Aufwand zu implementieren und zu testen. Davon versprechen wir uns fundierte und in Realumgebungen erhobene hochwertige Forschungsergebnisse im Feld der KI-Robotik«, so Prof. Alice Kirchheim, Institutsleiterin am Fraunhofer IML.



Leon Siebel-Achenbach (1. v. l., Fraunhofer IML) und Prof. Alice Kirchheim (2. v. r., Institutsleiterin am Fraunhofer IML) mit Vertreterinnen und Vertretern aus Daegu bei der MoU-Unterzeichnung am 18. März.  
Vinzenz Neugebauer  
Fraunhofer IML