

Österreichische Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften

**InnoC.at**



Jahresbericht 2009



## Impressum

### **Medieninhaber, Herausgeber, Verleger**

INNOC - Österreichische Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften

Kampstraße 15/1  
A-1200 Wien

Email: [contact@innoc.at](mailto:contact@innoc.at)  
Telefon: +43 1 3084666-0  
Fax: +43 1 3084666-90  
Web: [www.innoc.at](http://www.innoc.at)

**Für den Inhalt verantwortlich:** Roland Stelzer

**Redaktion und Text:** Roland Stelzer, Karim Jafarmadar

**Layout:** Mikolt Piller, Karim Jafarmadar

**Bilder:** INNOC



## Inhalt

### **INNOC im Überblick**

Der Verein	6
Allgemeine Vereinsdaten	8
Partner und Sponsoren	9
Information zur Spendenabsetzbarkeit	10
INNOC forscht für KMU	11

### **Projekte und Veranstaltungen**

Centrobot	12
Roboat	14
RobotChallenge	16
Robotic Summer School	18
INNOC on the Road	20

### **Happylab**

Happylab - Der Raum zum Sachen machen	22
Workshops und Seminare im Happylab	24

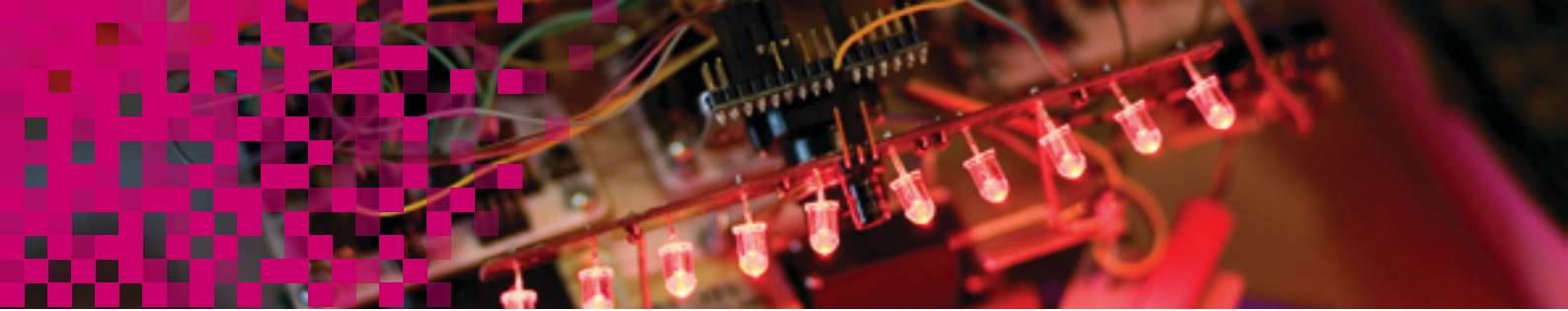
Arbeiten aus dem Happylab	26
Theremin - The Art of Body Mass	28
DIY Heliostat Array	30
Plexibot	31

### **Zahlen und Fakten**

Finanzbericht	32
Öffentlichkeitsarbeit	34
Mitgliederstatistik	35
Wissenschaftliche Publikationen	36

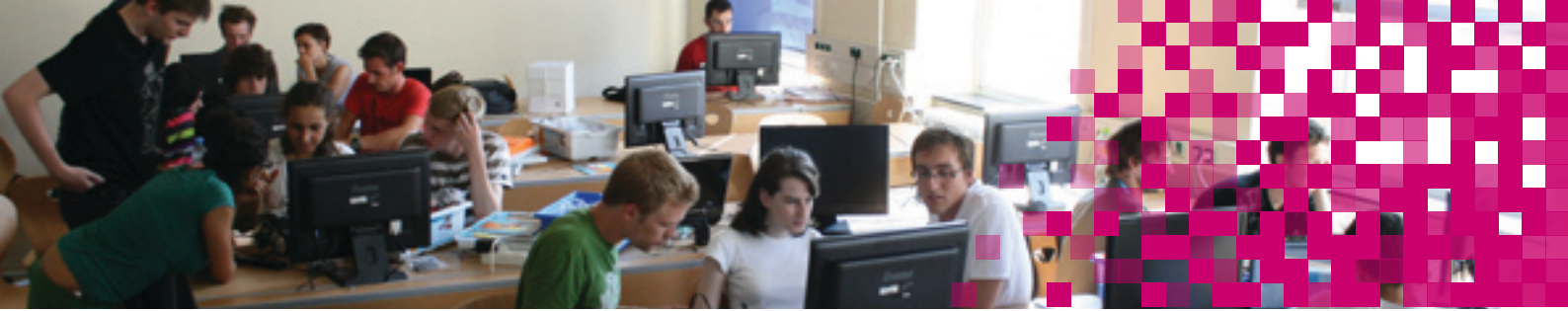
### **Anhänge**

Ausblick 2010	37
Statuten des Vereins	38



Die Wissenschaft ist der Verstand der Welt,  
die Kunst ihre Seele.

Maksim Gorkij (1868 - 1936)



## Vorwort

Liebe Vereinsmitglieder,  
geschätzte Partner und Freunde von INNOC!

Wieder ist ein sehr erfolgreiches und spannendes Vereinsjahr zu Ende gegangen. Mit diesem Jahresbericht möchten wir Ihnen einen kurzweiligen Überblick über die zahlreichen Aktivitäten von INNOC geben.

So viele Vereinsmitglieder wie nie zuvor nutzten die Möglichkeit gemeinsam in einem motivierenden Umfeld zu experimentieren und innovative Ideen umzusetzen. Ein offenes, frei nutzbares Labor, zahlreiche Workshops und Projekte boten vielen Mitgliedern einen niederschweligen und zwanglosen Zugang zu Wissenschaft und Technik.

Ich möchte mich bei allen bedanken, die das Jahr 2009 zu einem großen Erfolg für INNOC gemacht haben, allen voran den vielen engagierten Mitgliedern, den Sponsoren und Fördergebern, sowie den Projektpartnern, die uns ihr Vertrauen entgegen gebracht haben.

Roland Stelzer  
Vereinspräsident





# InnoC.at

INNOC - Österreichische Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften ist ein Schmelztiegel für Personen aus unterschiedlichsten Professionen, mit dem gemeinsamen Ziel, den kreativen Umgang mit neuen Technologien zu fördern.

Der gegenseitige Austausch und die Umsetzung innovativer Ideen sind wesentliche Aspekte der Arbeit von INNOC. Wissenschaft muss Spaß machen, erlebbar und begreifbar gemacht werden. Es wird ein

Anreiz geschaffen, sich mit neuen Technologien

im Bereich der Computerwissenschaften und verwandten Gebieten theoretisch und praktisch auseinander zu setzen. Der technikbegeisterten Jugend wird ein niederschwelliger Zugang zu Wissenschaft, Forschung und Hochtechnologie geboten.

## **Community und Research & Development**

Forschergeist und Streben nach unkonventionellen Lösungen zeichnen die beiden Säulen von INNOC aus. In der INNOC Community werden Talente aus verschiedenen Fachrichtungen gefördert, ihr kreatives Potenzial kann sich hier optimal entfalten. Dieses Know-how wird im Bereich INNOC Research & Development zugunsten der Wissenschaft und der Industrie angewandt.

Als Basis für die INNOC Community dient das HappyLab. Dieses ist Treffpunkt, Werkstatt und Labor für technikinteressierte Jugendliche



**72** Mitglieder

**2005** gegründet





und Erwachsene in Wien. Hier können Ideen in entspannter Atmosphäre entstehen, diskutiert und sofort umgesetzt werden.

INNOC Research & Development ist die erste Ansprechadresse für angewandte Forschung und Entwicklung im Bereich der innovativen Computerwissenschaften, insbesondere künstliche Intelligenz und Robotik. Mit dem autonomen Robotersegelboot "ASV Roboat" ist der Verein technologisch weltweit führend und gewann bereits internationale Preise.



## Kernkompetenzen

### **Systems- and Network Technology**

Pervasive Computing

### **Cognitive Systems, Interaction and Robotics**

Automation

Robotics

Man-Machine Interaction

Artificial Intelligence

Sensor Technology

### **Electronics and Embedded Systems**

Integrated Circuits

Electronic circuits, components and equipment

Embedded Systems and Real-time Systems

INNOC ist ein gemeinnütziger Verein mit Sitz in Wien und wurde 2005 gegründet. Ende 2009 hat der Verein 72 Mitglieder mit stark steigender Tendenz. Seit 2007 ist INNOC Mitglied des Science Center Netzwerkes. Weiters bestehen Kooperationen mit zahlreichen in- und ausländischen Universitäten und Fachhochschulen sowie Technologieunternehmen.



## Allgemeine Vereinsdaten

### **INNOC - Österreichische Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften**

Kampstraße 15/1, 1200 Wien

Tel.: +43 1 3084666-0

Fax: +43 1 3084666-90

contact@innoc.at

www.innoc.at

### **Geschäftszweig**

Gemeinnütziger Verein, spendenbegünstigte  
Forschungs- und Lehrereinrichtung

### **Ende des Geschäftsjahres**

31. Dezember

### **ZVR Nummer**

403154982

### **Bankverbindung**

BLZ: 32000, Raiffeisenlandesbank NÖ-Wien

Kontonummer: 10.306.777

BIC: RLNWATWW

IBAN: AT40 3200 0000 1030 6777

### **Vorstand**

Roland Stelzer (Präsident)

Tobias Pröll (stellvertretender Präsident)

Matthias Hofmann (Schriftführer)

Adrian Dabrowski (stellvertretender Schriftführer)

Karim Jafarmadar (Kassier)

### **Rechnungsprüfer**

Josef Auberger

Robert Ezzo





## Partner und Sponsoren

INNOC bedankt sich bei seinen Partnern für die Unterstützung und die gute Zusammenarbeit im Jahr 2009.

### Fördergeber



### Wissenschaftliche Partner



### Firmenpartner





## Information zur Spendenabsetzbarkeit

### Spendenbegünstigung gem. § 4a Z 1 lit e EstG 1988 - was bedeutet das?

Mit Wirkung des Bescheides vom 14. Mai 2009 hat das Finanzamt Wien 1/23 den Verein "INNOC - Österreichische Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften" als Forschungs- und Lehrereinrichtung gemäß § 4a Z 1 lit e EstG 1988 (BGBl I Nr. 26/2009) anerkannt. Damit sind ab diesem Zeitpunkt Spenden an den Verein für die Spender steuerlich absetzbar. Diese Begünstigung gilt sowohl für selbständige Unternehmer, wie für Kapitalgesellschaften, wie auch für jeden nicht selbständig Erwerbstätigen (Arbeitnehmer).

### Das heißt Sie bekommen einen Teil ihrer Spende vom Finanzminister wieder zurück!

Die Höhe der Steuervergütung hängt vom jeweiligen steuerpflichtigen Einkommen ab.

### Wie funktioniert's?

Damit Sie Ihre Spende steuerlich absetzen können, stellt INNOC Ihnen gerne eine Spendenbestätigung aus. Wenn Sie die Spende direkt überweisen, genügt der Zahlungsbeleg, aus dem Zeitpunkt, Höhe und Verwendungszweck der Zuwendung hervorgehen. Bei Sachzuwendungen stellen wir eine Bestätigung entsprechend den Erfordernissen des Finanzamts aus.

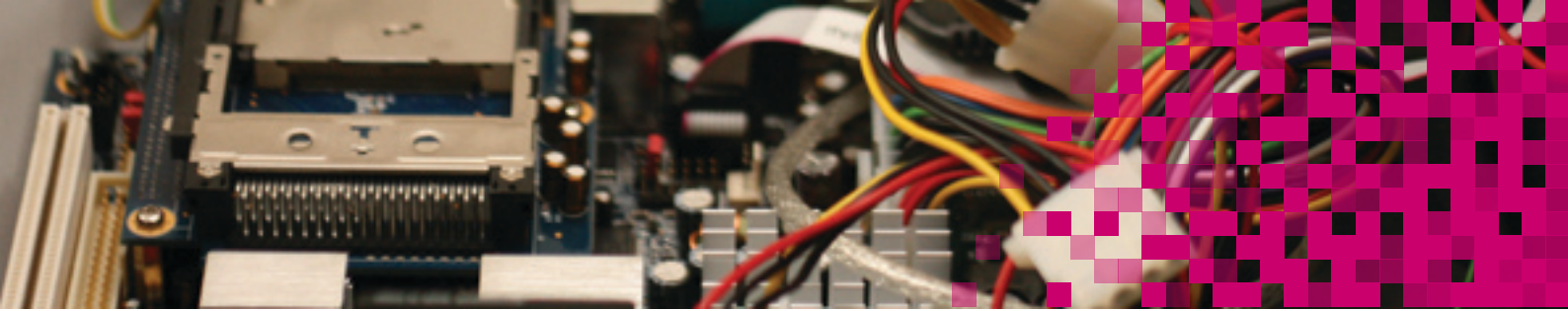
### Gibt es eine Begrenzung der Höhe nach?

#### Unternehmer

Gemäß § 4 (4) Z 5 EStG können Spenden bis zu einer Höhe von 10% des Gewinnes des unmittelbar vorangegangenen Wirtschaftsjahres als Betriebsausgaben abgesetzt werden und vermindern den steuerpflichtigen Gewinn des laufenden Jahres.

#### Arbeitnehmer

Gemäß § 18 (1) Z 7 können Spenden bis zu einer Höhe von 10% des Gesamtbetrages der Einkünfte des unmittelbar vorangegangenen Kalenderjahres als Sonderausgaben abgesetzt werden. Für diese Spenden gelten die Einschränkungen des Sonderausgabenabzuges der Höhe nach (max. EUR 2.920.-, nur 25%) bzw. der Wegfall ab einem Einkommen von EUR 50.900.- nicht. Die Vergütung erfolgt im Rahmen der Dienstnehmerveranlagung.



## INNOC forscht für KMU - bezahlt wird mit Innovationschecks

Der Innovationsscheck ist ein Förderungsprogramm für Klein- und Mittelunternehmen in Österreich mit dem Ziel, Ihnen den Einstieg in eine kontinuierliche Forschungs- und Innovationstätigkeit zu ermöglichen. Mit dem Innovationsscheck können sich Unternehmen an INNOC wenden und je nach Bedarf Leistungen bis zu einer Höhe von EUR 5.000,- mit dem Scheck bezahlen.

Die ersten zwei Anfragen von KMUs sind bereits eingetroffen. Aufgrund von Vertraulichkeitsvereinbarungen mit den Auftraggebern können hier keine Details zu den Projekten publiziert werden. Wir bitten um Verständnis.



### Was wird gefördert?

- Studien zur Umsetzung innovativer Ideen
- Vorbereitungsarbeiten für ein Forschungs-, Entwicklungs- und Innovationsvorhaben
- Unterstützung bei der Prototypenentwicklung
- Analyse von Technologietransferpotential
- Analysen zum Innovationspotential des Unternehmens (Prozess, Produkt, Technologie)
- Konzepte für technisches Innovationsmanagement

Das Programm Innovationsscheck wird von der FFG im Auftrag des Bundesministeriums für Verkehr, Innovation und Technologie und des Bundesministeriums für Wirtschaft, Familie und Jugend durchgeführt.

[www.ffg.at](http://www.ffg.at)



## Zukunftsbranche Robotik - Kompetenzregion Wien-Bratislava

Das Projekt Centrobot wird von INNOC geleitet und ist eine grenzüberschreitende Initiative von fünf Forschungs- und Bildungseinrichtungen in der Region Wien-Bratislava. Ziel dieses Projekts ist es, die Region als internationales Kompetenzzentrum in der Zukunftsbranche Robotik zu positionieren.

Centrobot umfasst internationale Roboterwettbewerbe in der Region Wien-Bratislava, eine Welt- und eine Europameisterschaft. Weiters wird der niederschwellige Zugang zur Robotik durch den Betrieb eines offenen Forschungs- und Entwicklungslabors in Wien und ein virtuelles internetbasiertes Robotik-Labor in Bratislava ermöglicht. Zwei wissenschaftliche Konferenzen sowie drei Sommerakademien zur Nachwuchs- und Talentförderung runden das Programm ab.



Ein Austauschprogramm im Bildungsbereich soll grenzüberschreitend nachhaltige Verbindungen knüpfen sowie die Lücke zwischen schulischer und universitärer Ausbildung und der wissenschaftlichen Forschung schließen.

# CENTROBOT



Bundespräsident Dr. Heinz Fischer mit Gattin Margit Fischer zu Gast bei der Roboter Segel WM 2008 in Breitenbrunn.

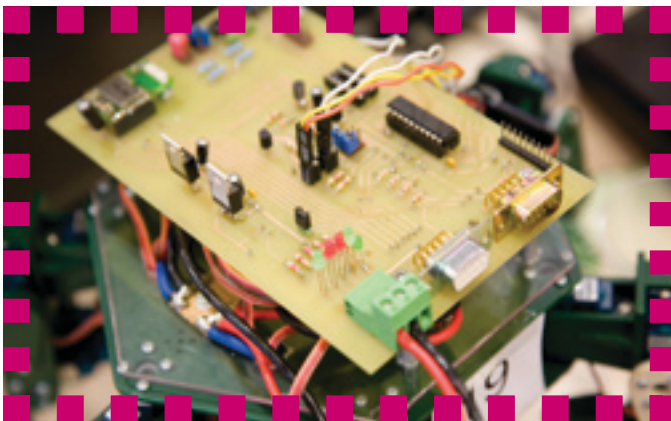
Ausbildung und der wissenschaftlichen Forschung schließen.



Die Entwicklung einer Robotik Education Plattform inklusive didaktischer Konzepte soll dazu einen substantiellen Beitrag leisten. Das Projekt möchte auch dabei unterstützen, vielversprechenden Ideen zur Umsetzung zu verhelfen.

Wissenschaftliche Ergebnisse des Projekts werden durch Veröffentlichung auf Konferenzen oder in Fachzeitschriften der Öffentlichkeit zugänglich gemacht. Alle Aktivitäten werden von PR-Maßnahmen begleitet, um Technologie und Wissenschaft einem breiten Publikum begreifbar und erlebbar zu machen.

[www.centrobot.eu](http://www.centrobot.eu)



Partner im Projekt

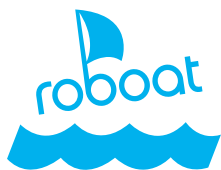


S T U . . SLOVAK UNIVERSITY OF TECHNOLOGY IN BRATISLAVA  
 . . . . .  
 F E I . . Faculty of Electrical Engineering and Information Technology  
 . . . . .



## Roboat

### Weltbestes Roboter Segelboot



Die ASV Roboat ist das weltweit führende Roboter-Segelboot und wird seit 2006 von einem INNOC Forscherteam entwickelt. Roboter-Segelboote führen die komplexen Abläufe des Segelns vollautonom und ohne menschliches Zutun durch. Angefangen von der Berechnung der optimalen Route anhand von Wetterdaten bis hin zur selbstständigen Durchführung von Wende und Halse sind autonome Segelboote durch die Analyse von Sensordaten mittels künstlicher Intelligenz fähig, jedes beliebige Ziel anzusegeln. Lediglich die Eingabe der Zielkoordinaten erfolgt durch einen Menschen.

Die Roboat-Technologien können beispielsweise für meteorologische Messungen auf den Weltmeeren eingesetzt werden oder zur Sicherheit im Yachtsport beitragen. Das österreichische Forscherteam bereitet derzeit zusammen mit der Oregon State University (USA) ein Projekt zur Erforschung von Walen im Pazifik vor.

### World Robotic Sailing Championship

Die World Robotic Sailing Championship 2009 in Matosinhos (Portugal) bestätigte das österreichische Team mit seinem Boot ASV Roboat als Weltmeister im computergesteuerten autonomen Segeln.





Austrian Robotic Sailing Team  
www.robocat.at

Bei Windstärke 5 bis 6 (knapp 40 km/h) machte der erste Wettkampftag allen Booten stark zu schaffen. Beide Wettfahrten an diesem Tag konnte die österreichische ASV Robocat als einzige erfolgreich beenden. Der zweite Regattatag begann bei strahlendem Sonnenschein und Windstärke 4 (ca. 25 km/h). Der etwas leichtere Wind kam einigen Teams sehr entgegen. Dennoch konnte die ASV Robocat auch die letzten beiden Wettfahrten für sich entscheiden und den Titel der Heim-WM 2008 am Neusiedlersee verteidigen.

Das portugiesische Team der Universität Porto errang mit Ihrem Boot FASt den zweiten Platz. Das Team der ETH Zürich nahm das erste Mal an der WM teil und stellte mit ihrer Avalon das größte Boot im Bewerb. Sie erreichten auf Anhieb Platz drei.

### **International Robotic Sailing Conference**

Über mögliche Anwendungsgebiete der Technologie von Roboter-Segelbooten wurde auf der wissenschaftlichen Konferenz, die zeitgleich mit der Weltmeisterschaft in Portugal stattfand, diskutiert. INNOC präsentierte bei der Konferenz zwei Artikel:

- AAS Endurance: An autonomous acoustic sailboat for marine mammal research
- Communication Architecture for Autonomous Sailboats



Weltmeistersteam bei der Robotersegel-WM in Portugal (v.l.n.r. Michael Sack, Roland Stelzer, Adrian Dabrowski, Karim Jafarmadar)

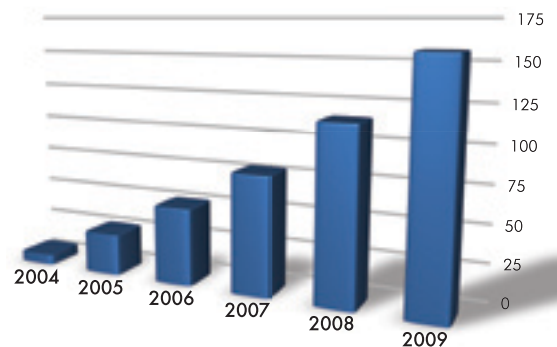
[www.robocat.at](http://www.robocat.at)



## RobotChallenge

Die RobotChallenge ist einer der größten Wettbewerbe für selbstgebaute, autonome und mobile Roboter weltweit. Über 200 Roboter aus der ganzen Welt werden zur nächsten RobotChallenge im Frühjahr 2010 erwartet.

Ziel ist es, junge Talente für den kreativen Umgang mit innovativen Technologien, Forschung und Wissenschaft im Allgemeinen zu begeistern. Experimente und praktische Erfahrungen lassen Teilnehmer und Zuschauer gelebte Wissenschaft hautnah erleben.



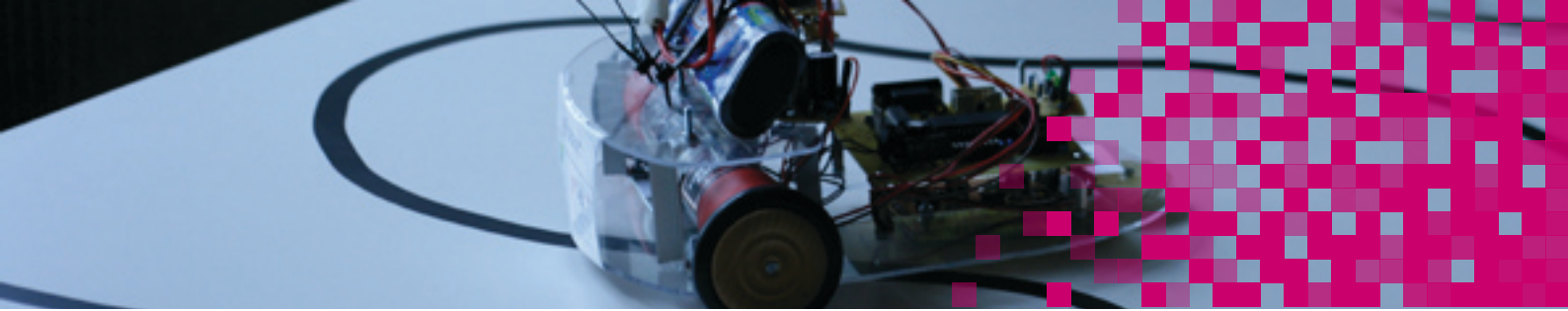
Die erste RobotChallenge fand 2004 statt. Innerhalb weniger Jahre wurde der Event zum größten Robotik-Wettbewerb in Österreich und zu einem der größten der Welt.



Die RobotChallenge bietet sowohl für Anfänger als auch für erfahrene Roboterentwickler die passenden Bewerbe. Neben der Möglichkeit seine Ideen und Entwicklungen in einem internationalen Teilnehmerfeld auszutauschen wartet auf die Teilnehmer ein stimmungsgeladenes Publikum als Belohnung für die monatelange Arbeit im Spannungsfeld zwischen Informatik, Elektronik, Mechanik und künstlicher Intelligenz.







## Roboter Sumo

Wie beim japanischen Traditionssport, versuchen auch hier die Gegner einander in einem erbitterten Kampf aus dem Ring zu befördern. In den Klassen Standard, Mini, Micro und Humanoid sowie dem Mini Sumo Deathmatch werden Titel vergeben.

## Line Follower

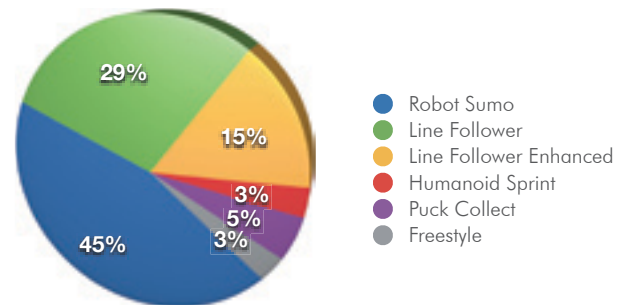
Hier treten die schnellsten Roboter im KO-System gegeneinander an. Der Roboter muss selbst entscheiden wieviel Risiko er eingeht um den Gegner abzuhängen.

## Line Follower Enhanced

In dieser Disziplin ist neben schnellen Motoren auch die Intelligenz der autonomen Maschinen gefordert. Verschiedene Hindernisse müssen gekonnt gemeistert werden.

## Puck Collect

Dieser Bewerb fordert ein besonderes Zusammenspiel von Sensorik, Mechanik und künstlicher Intelligenz. Hier müssen die Roboter kleine Scheiben auf dem Spielfeld nach Farben sortieren und einsammeln.



Der beliebteste Bewerb im Jahr 2009 war Roboter Sumo.

## Humanoid Sprint

Roboter in Menschengestalt müssen möglichst schnell eine Strecke gehend oder laufend bewältigen.

## Freestyle Exhibition

Besonders kreative und außergewöhnliche Roboter werden erwartet. Hier haben alle Roboterkonstrukteure die Möglichkeit, ihre Entwicklungen einem staunenden Publikum zu präsentieren.

[www.robotchallenge.org](http://www.robotchallenge.org)



## Robotic Summer School



### Studierende aus ganz Europa bei Robotik-Sommerkurs in Wien

Selbstlernende Roboter, Roboter-Segelboote oder ausgeklügelte Roboter-Mechanik sind nur einige der spannenden Themen, mit denen sich 24 Studierende aus ganz Europa von 1. bis 15. August intensiv auseinander gesetzt haben. Wissenschaftler aus Österreich, der Slowakei und Großbritannien haben den Nachwuchsforschern auf spannende Weise einen Eindruck in deren Forschungsgebiete gegeben.

Neben Vorträgen standen auch Exkursionen und Workshops auf dem Programm, wo die Studierenden hands-on Erfahrungen sammeln und ihre eigenen Roboter zum Leben erwecken konnten.

*„Es hat viel Spaß gemacht, hier zu unterrichten. Wir werden versuchen, die Robotic Summer School auch kommenden Jahr wieder anzubieten,“* sagt Roland Stelzer, Vortragender und Organisator der Veranstaltung.

Neben dem akademischen Teil standen auch Sightseeing in Wien und Bratislava und ein Camping-Wochenende samt Weinverkostung am Neusiedler See auf dem Programm. *„Ich habe den Kurs sehr genossen und viel Neues dabei gelernt,“* resümiert eine der Workshop-Teilnehmerinnen.





Die Robotic Summer School ist Teil der grenzüberschreitenden Robotik-Initiative Centrobot und wurde von INNOC in Kooperation mit BEST Wien durchgeführt. Unterstützt wurde das Projekt vom Wissenschafts- und Wirtschaftsministerium, sowie durch den Europäischen Fond für Regionalentwicklung.

### Vorträge

- Introduction to Robotics (Peter Kopacek)
- Behavioral Robotics (Joanna Bryson)
- Pathplanning (Dietmar Schreiner)
- Kinematics (Peter Hubinsky)
- Subsumption Architecture (Andrej Lucny)
- Roboat - World's Leading Robotic Sailboat (Roland Stelzer)
- Roboat - Layered Architecture (Karim Jafarmadar)
- Learning Robots (Pavel Petrovic)
- ICII Robots (Marian Klucik)



### Workshops

- Introduction to Lego Mindstorms (Pavel Petrovic)
- Introduction to BoeBot (Richard Balogh)

[www.centrobot.eu/rss09](http://www.centrobot.eu/rss09)



## INNOC on the Road

INNOC pflegt internationale Netzwerke sowie den Kontakt zur interessierten Öffentlichkeit durch Veranstaltungen und Teilnahme an Konferenzen, Workshops und anderen öffentlichkeitswirksamen Events. Hier finden Sie einige Impressionen aus dem Jahr 2009.



WRSC/IRSC - Von 6. bis 12. Juni nahm das Roboat Projektteam von INNOC erfolgreich an der Robotersegel-WM und der zeitgleich stattfindenden International Robotic Sailing Conference in Portugal teil.



CHR Working Week - Auf Einladung von Prof. Thom Frühwirth präsentierte Roland Stelzer am 6. und 7. Oktober das HappyLab und Konzepte des autonomen Segelns an der Universität Ulm.



IT Extrazimmer - Roland Stelzer gab am 22. September auf Einladung der Wirtschaftskammer einen Einblick in die aktuellen Forschungsgebiete des Roboat Teams wie energieeffiziente und selbstadaptive Algorithmen, Simulationsmodelle oder Satellitenkommunikation.



Istrobot - INNOC nahm am 25. April an der Istrobot, einem Partnerbewerb der RobotChallenge, in der Slowakei teil. Karim Jafarmadar präsentierte das Projekt Centrobot.



Die ASV Roboat war eines der Highlights beim 4. Wiener Yachtingball am 20. November im Parkhotel Schönbrunn.



Baltic Robot Sumo Cup - In Klaipeda (Litauen) fanden am 9. Oktober die baltischen Meisterschaften im Roboter Sumo statt. INNOC nutzte die Gelegenheit um die Roboter Sumo EM 2010 zu bewerben und Kontakte für künftige Zusammenarbeit zu knüpfen.



Theremin - Herbert Gnauer präsentierte die audio-visuelle Installation "Theremin - The Art of Body Mass" am 29. Mai in der Urania, am 16. Juni in der Aula der Wissenschaften, am 11./12. September im Depot und am 11./12. Dezember im Museum für Volkskunde in Wien Josefstadt.



Robotour - Bei dem Besuch des Outdoor Roboterwettbewerbs am 26. September in Brünn (Tschechien), präsentierte INNOC im Rahmenprogramm die "ASV Roboat" und knüpfte wertvolle Kontakte im wissenschaftlichen Bereich.



Yo!tech - INNOC präsentierte sich am 16. Juni in der Aula der Wissenschaften neben technischen Schulen als komplementäres Angebot zur klassischen Bildungslandschaft in Österreich und konnte vor allem durch seine ausgestellten Projekte begeistern.



Am 7. November wurde das Roboat-Team für seine Erfolge und die Verbundenheit zu Breitenbrunn ausgezeichnet. Das Team wird seit Jahren von der Gemeinde, dem Tourismusverband, der Feuerwehr und dem Yachtclub Breitenbrunn unterstützt.



# Happylab - Der Raum zum Sachen machen

Das Happylab ist Treffpunkt und Werkstatt für technikinteressierte Jugendliche und Erwachsene in Wien. Hier können Ideen in entspannter Atmosphäre entstehen, diskutiert und sofort umgesetzt werden.

## Wie kann ich das Happylab nutzen?

Du möchtest dich mit Technikinteressierten austauschen? Du möchtest deine Ideen einfach umsetzen? Dir fehlt der nötige Platz zum Basteln und Entwickeln? Du brauchst für deine Projekte spezielles Equipment? Du arbeitest lieber gemeinsam?

## HAPPYLAB

Der Raum zum Sachen machen

- **Happylab Grundsätze**
- Sinnvolle Freizeitbeschäftigung
- Niederschwellige Nutzung
- Freier Zugang
- Keine fachliche Einschränkung
- Explizit keine Vorkenntnisse nötig
- Selbstbestimmtes Lernen
- Bottom-Up: Schwerpunktsetzung durch die Community



Kampstraße 15/1, 1200 Wien

Das Happylab ist täglich rund um die Uhr nutzbar. Wenn du zum ersten Mal kommst, schaust du am besten bei einem Happy Evening (Mittwoch abends ab 18h, ausgen. Feiertage) vorbei.



## Ausstattung im Happylab

Die Schwerpunktsetzung bezüglich der Laborausstattung erfolgt durch die Benutzer im Happylab und deren Projektideen. Alle Maschinen können von den Mitgliedern kostenlos genutzt werden. Verbrauchsmaterialien werden grundsätzlich von den Benutzern selbst mitgebracht bzw. können teilweise im Happylab erworben werden. Zu den Highlights im Happylab gehören 3D Drucker, Laser Cutter, CNC Fräse, Vinylplotter uvm.

Im Lab zeigt dir jeder gerne, wie man mit den Geräten umgeht.

[www.happylab.at](http://www.happylab.at)





## Workshops und Seminare im Happylab

### Robotik bei Solaranlagen

Sonnenkonzentrierende Anlagen brauchen eine automatische Nachführung. Der Vortrag streift verschiedene Systeme, die Sonnenenergie nutzbar machen und geht dann konkret auf Heliostaten ein.

### Embedded Linux Crash Course

Linux macht das Leben der Softwareentwickler einfacher. In allerlei Geräten werken Embedded Systems, die es optimal zu nutzen gilt. Der Workshop stellt das Paket buildroot vor mit dem ein lauffähiges Linux Rootfilesystem erzeugt werden kann, das auch eigene C und C++ Programme beherbergt.

### Stereoskopie im Cave

Die Stereoskopie verwendet verschiedene Methoden, um die Aufnahme und Wiedergabe raumtreuer Abbildungen zu ermöglichen.

### 3D-Drucker: Mach deine Ideen "begreifbar"

Sende die Konstruktionsdaten einfach direkt vom PC zum 3D-Drucker. Innerhalb kürzester Zeit werden daraus hochwertige Schaustücke und begreifbare Konstruktionen. Als Material kommt ein hochwertiger Thermoplast (ABS) - eine Kunststoffart - zum Einsatz.



Raphael Charwot hält einen Workshop zur iPhone Programmierung.

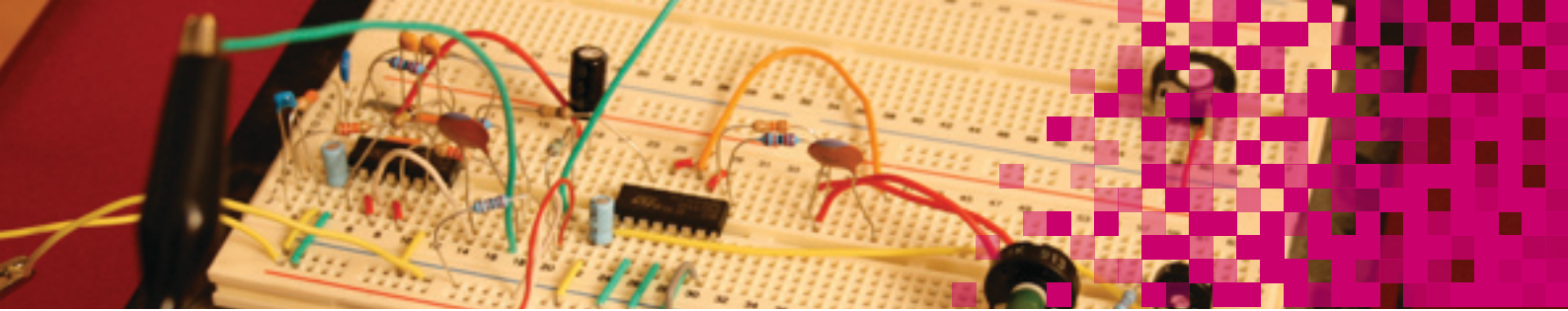
### Leiterplatten Belichten/Entwickeln/Ätzen

Eine Schritt für Schritt Anleitung zum Fertigen von Leiterplatten-Prototypen im Happylab. Alle notwendigen Geräte sind im Happylab vorhanden und können von allen Mitgliedern kostenlos verwendet werden.

### Leiterplatten Layout mit EAGLE

Der EAGLE Layout Editor ist ein einfach zu benutzendes, aber dennoch leistungsfähiges Werkzeug für die Entwicklung von Leiterplatten.





## **Funkfeuer: Statt ich will ins Netz - Wir sind das Netz!**

FunkFeuer ist ein freies, experimentelles Netzwerk in Wien, Graz, in Teilen des Weinviertels (NÖ) und in Bad Ischl. Es wird aufgebaut und betrieben von computerbegeisterten Menschen. Das Projekt verfolgt keine kommerziellen Interessen.

## **Brennstoffzelle in mobilen Anwendungen**

Brennstoffzellen sind seit 1838 bekannt, werden aber bisher als Energiewandler kaum praktisch eingesetzt. Warum das so ist und ob sich das in Zukunft ändern könnte, wird anhand des Prinzips der elektrochemischen Grundlagen, der unterschiedlichen Zelltypen und möglicher Anwendungen gezeigt.

## **iPhone Programmierung**

Der Workshop beantwortet zu Beginn die Frage, warum man Software für das iPhone entwickeln sollte. Nach einem technischen Überblick (SDK, Objective-C, Architektur) wird der Workflow vom Simulator in die Realität präsentiert. Eine Live-Demo beschließt den Workshop.



Eigenbauteleskop, vorgestellt von Harald Schöpf im Workshop "Präzisionsoptik aus Altglas: Von der Mülltonne zum Teleskop"

## **Präzisionsoptik aus Altglas: Von der Mülltonne zum Teleskop**

Der Vortrag schildert die Entstehungsgeschichte des 340 mm Spiegels für ein Eigenbauteleskop nach dem Vorbild des Herschel Spiegelteleskops (1787).

[www.happylab.at/workshops](http://www.happylab.at/workshops)

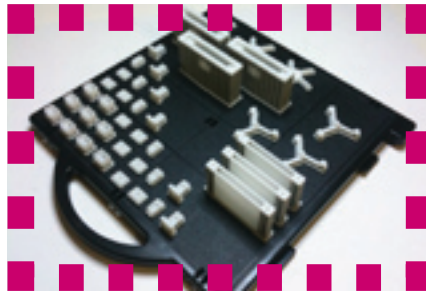


## Arbeiten aus dem HappyLab

Das HappyLab ist ein offenes Forschungs- und Entwicklungslabor in dem Vereinsmitglieder ihre Ideen sofort umsetzen können. Hier eine kleine Auswahl von "Sachen" aus dem HappyLab.



Lasergravieren auf Glas (Raphael Charwot)



3D gedruckte Teile für Miniatur-Anemometer (Alexander Schläfer, Universität Lübeck)



Holzbearbeitung mit Laser (Matthias Hofmann, Leyla Jafarmadar)



Weihnachtshase, 3D gedruckt (Bela Eckermann)



Pimp your Powerbook mittels Vinyl-Cutter (Leonhard Lass)



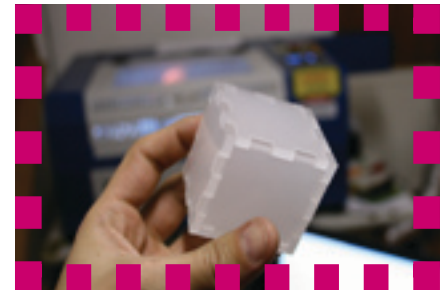
QR-Code Gürtel ([www.gamefashion.org](http://www.gamefashion.org), Margarete Jahrmann and Renate Christian)



The Answer to the Ultimate Question of Life, the Universe, and Everything (Adrian Dabrowski)



Transferfolie für selbstgestaltete T-Shirts am Vinylplotter (Mikolt Piller)



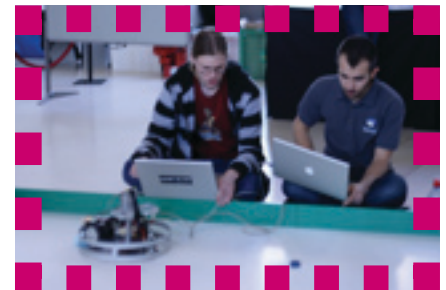
Acrylic Cube, lasergeschnitten (Thomas Kropf)



Rapid Prototyping Objects with Algorithmic Shapes (Leonhard Lass)



Messeinstallation (Bela Eckermann)

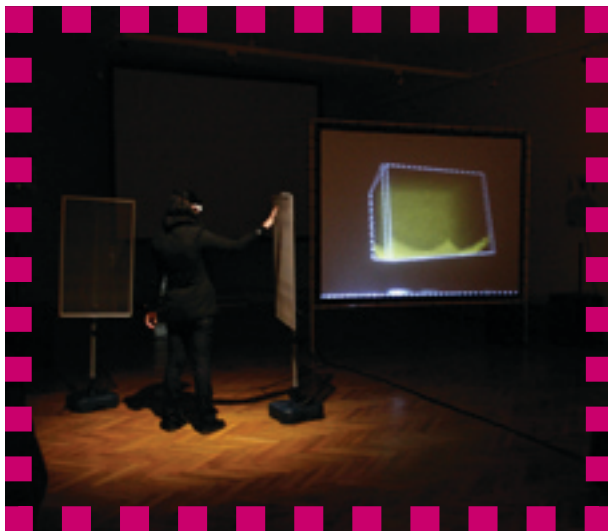


Roboter "9er-Puck" nahm bei der Robot-Challenge teil (Arvid Staub, Raphael Charwot)



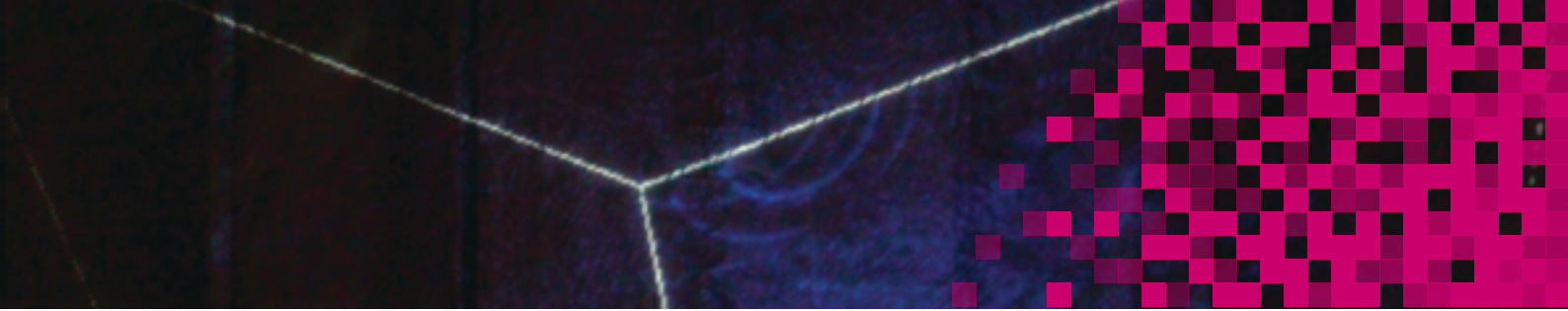
## Theremin - The Art of Body Mass

Das Ganzkörpertheremin lässt die BesucherInnen in eine Welt zwischen Musik und Physik eintauchen und durch Bewegung im Raum den Einfluss ihres Körpers auf elektrische Felder akustisch und visuell erfahren. Das Theremin (auch Ätherwellengeige genannt) ist ein elektronisches Musikinstrument, das 1919 vom russischen Physikprofessor Lev Sergejewitsch Termen erfunden wurde. Es ist eines von wenigen Musikinstrumenten, die ohne körperliche Berührung gespielt werden können.



### Der Ton

Während man üblicherweise bemüht ist, elektronische Schaltkreise gegen Umwelteinflüsse abzuschirmen, ist hier exakt das Gegenteil der Fall. Denn die bloße Anwesenheit einer Person sorgt bereits dafür, dass sie quasi ein Teil der Schaltung wird: Die Person sowie die zwischen Antenne und ihr befindliche Luft bilden einen neuen Bauteil der Schaltung, genauer gesagt einen Kondensator. Dies ist allerdings völlig ungefährlich. Auf einem ähnlichen (kapazitiven) Verfahren basieren manche Touchscreens oder Touchpads auf Laptops. Der Unterschied zum Theremin ist, dass es nicht digital



funktioniert (Finger berührt oder berührt nicht). Stattdessen werden die minimalen Veränderungen der Schaltung, die durch den Menschen hervorgerufen werden, analog gemessen und hörbar gemacht.

### **Das Bild**

Die Visualisierung greift mehrere Ebenen der Klangerzeugung auf. Jedes Theremin wird als akustische Punktquelle in einem virtuellen, dreidimensionalen Raum aufgefasst und die Ausbreitung des davon ausgehenden Schallfeldes visuell dargestellt. Abhängig von der jeweiligen Position, Frequenz und Lautstärke interferieren die von den einzelnen Quellen ausgehenden Felder miteinander, können einander auslöschen oder verstärken. Dadurch entsteht ein „visuelles Instrument“, dessen Bild sich, abhängig von den Aktionen der jeweiligen Akteure, ständig neu konfiguriert und somit eine zusätzliche Kommunikationsebene ermöglicht. Das Resultat wird in Form einer immersiven 3D-Projektion sowohl für die AkteurInnen als auch für das Publikum sichtbar gemacht.



Idee: Herbert Gnauer

Umsetzung: Herbert Gnauer, Doron Goldfarb, Karim Jafarmadar, Peter Schüller, Roland Stelzer

[www.no-na.net/body\\_mass](http://www.no-na.net/body_mass)



## DIY Heliostat Array

Ein Heliostat (von *helios*, griechisch für Sonne, und *stat* wie stationär) ist ein Gerät, das die Bewegung der Sonne mitverfolgt und auf einen fixen Punkt richtet. Dazu verwendet es einen Spiegel.



Testaufbau mit drei Heliostaten präsentiert bei Yoltech in der Aula der Wissenschaften

Heliostaten werden in der Architektur und für Sonnenenergiekraftwerke verwendet. Man kann damit beispielsweise Räume beleuchten, die sonst zu wenig Tageslicht bekommen. Bei Solarkraftwerken werden meist einige hundert Spiegel auf einen gemeinsamen Fokus gerichtet. Die dabei erzeugte Wärme wird mit einem konventionellen Wärmekraftwerk in Strom umgewandelt.

Ziel des Projekts ist es mit einfachen Mitteln kosteneffizient robuste Heliostaten zu bauen, die sich auch für Kleinversuche gut eignen. Die Technologie beziehungsweise das Design für Heliostaten wird im Internet zur Verfügung gestellt. Im Prinzip kann man sie auch im Selbstbau herstellen.

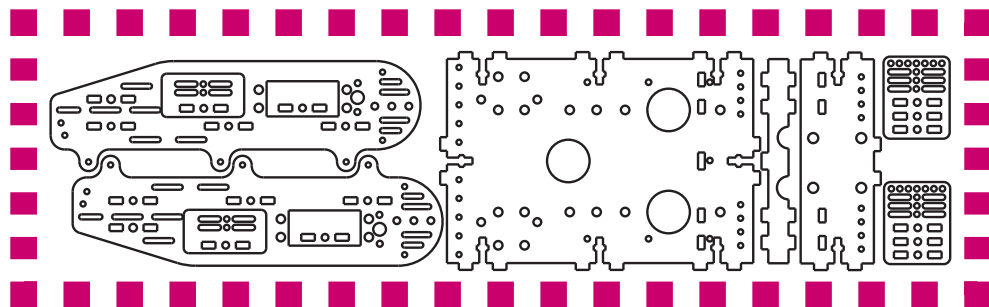
Idee & Umsetzung: Hannes Hassler

[www.solbot.at](http://www.solbot.at)

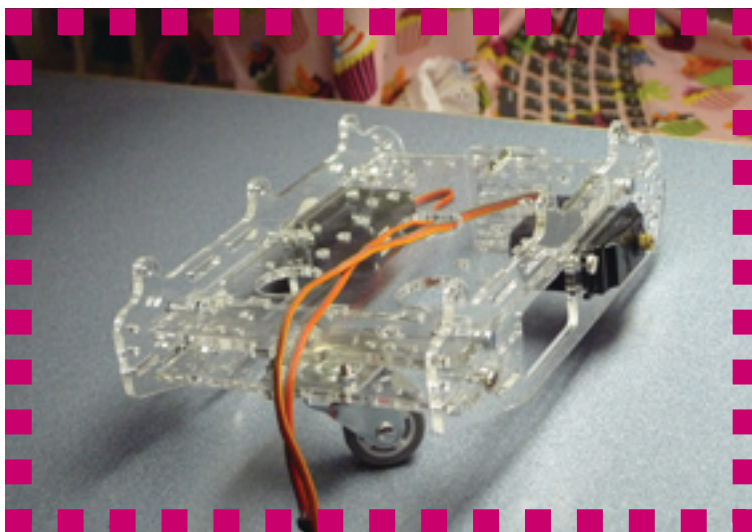


## Plexibot

Plexibot ist ein einfacher, billiger und trotzdem leicht erweiterbarer Roboter für den Unterricht an Schulen. Die Kosten für das Kit inkl. Chassis, Motoren, Sensoren und Elektronik betragen nur zwischen 40 und 50 Euro.



CAD-Konstruktion der Roboterteile als Vorlage für den Lasercutter



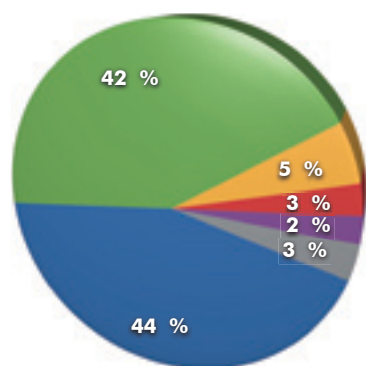
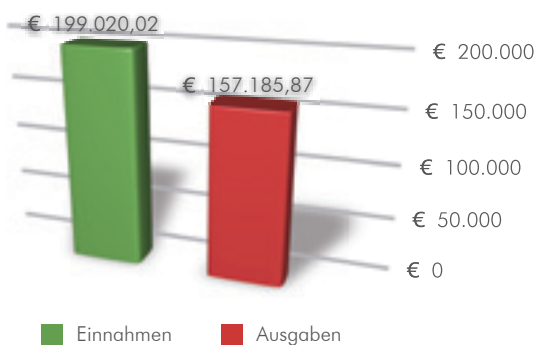
Für die Herstellung der Teile des Roboters wird der Lasercutter im HappyLab verwendet. Dieser gibt Lehrern und Schülern die Möglichkeit, sehr schnell und kostengünstig ästhetisch ansprechende Prototypen zu erzeugen oder die Vorlage individuell an die eigenen Bedürfnisse anzupassen.

Idee & Umsetzung: Adrian Dabrowski



## Finanzbericht

Die Finanzierung setzt sich zu 86 % aus projektgebundenen Subventionen des Bundes und der Europäischen Union zusammen. Der Eigenfinanzierungsanteil sowie eine Jahresförderung der Stadt Wien ergänzen diese Mittel.



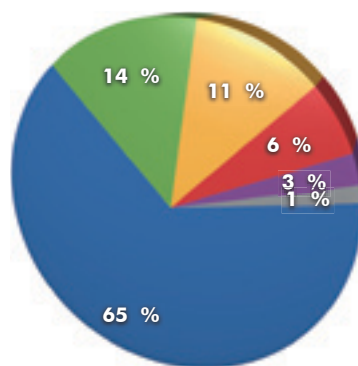
- Subventionen EU
- Subventionen Bund
- Subvention Stadt Wien
- Sponsoring
- Spenden
- Mitgliedsbeiträge und sonstige Einnahmen

EINNAHMEN	Betrag in Euro
Subventionen EU	87.706,96
Subventionen Bund	84.461,19
Subventionen Stadt Wien	10.000,00
Sponsoring	5.400,00
Spenden	4.765,12
Mitgliedsbeiträge	1.050,00
Sonstige	5.636,75
<b>Summe</b>	<b>199.020,02</b>



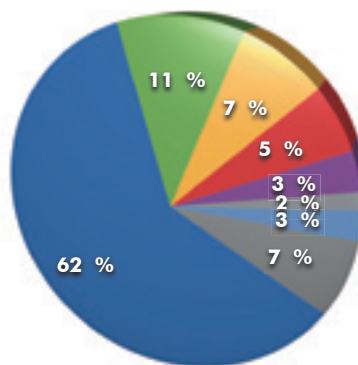


AUSGABEN NACH PROJEKT	Betrag in Euro
Centrobot Projektkoordination	102.534,09
Happylab	22.069,11
Roboat	16.914,10
RobotChallenge	9.271,54
Robotic Summer School	4.133,50
Kooperationen	1.108,98
Sonstige	1.154,55
<b>Summe</b>	<b>157.185,87</b>



- Centrobot Projektkoordination
- Happylab
- Roboat
- RobotChallenge
- Robotic Summer School
- Kooperationen und sonstige

AUSGABEN NACH KOSTENART	Betrag in Euro
Personalkosten	97.090,35
Hardware und technische Ausstattung	16.950,77
Reisekosten	11.293,52
Mietaufwand	8.541,24
Catering (Speisen und Getränke)	5.221,10
Marketing, PR, Werbung	2.431,96
Verbrauchsmaterial und Energie	4.132,11
Sonstige	11.524,82
<b>Summe</b>	<b>157.185,87</b>



- Personalkosten
- Hardware und technisches Ausstattung
- Reisekosten
- Mietaufwand
- Catering (Speisen und Getränke)
- Marketing, PR, Werbung
- Verbrauchsmaterial und Energie
- Sonstige Ausgaben



## Öffentlichkeitsarbeit

Unsere Kommunikationsmaßnahmen zielen darauf ab, die Ergebnisse unserer Projekte bzw. unsere Forschungsthemen an relevante Zielgruppen zu vermitteln. Zu den Adressaten gehören wirtschaftliche und wissenschaftliche Dialoggruppen sowie Medienvertreter, Vertreter der Förder- und Forschungslandschaft und die interessierte Öffentlichkeit. Geografisch konzentrieren wir uns dabei in erster Linie auf Österreich. Neben klassischer Medienarbeit mittels Pressemitteilungen an über 130 Medienpartner ist das Internet das wichtigste Kommunikationsmedium.

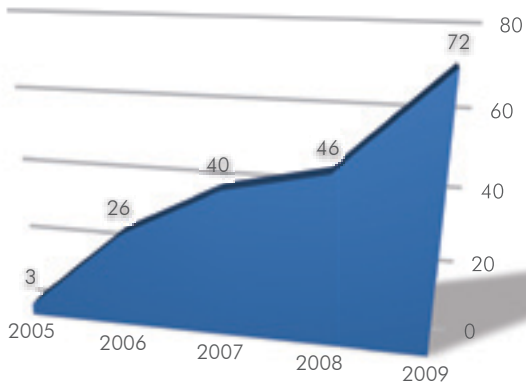


ÖFFENTLICHKEITSARBEIT	Pressemitteilungen	Medienberichte
"ASV Roboat" / Roboter Segel WM	4	29
RobotChallenge	3	14
HappyLab	1	4
Sonstige	-	2

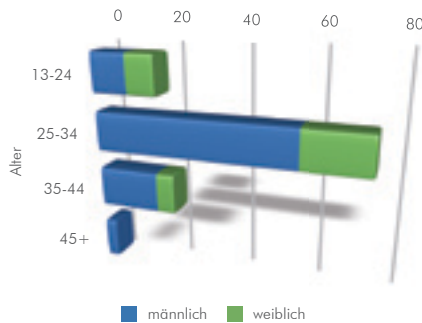
WEBSEITEN	Visits	Pageviews
www.innoc.at	5.977	15.630
www.happyLab.at	2.672	7.164
www.robotchallenge.org	19.633	111.526
www.roboat.at	7.915	23.829
www.centrobot.eu	1.391	3.276
<b>SUMME</b>	<b>37.588</b>	<b>161.425</b>



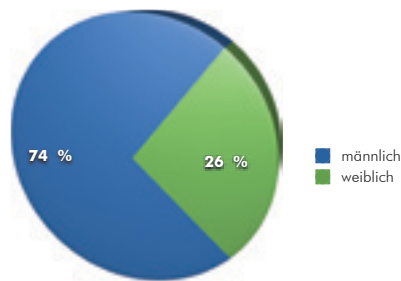
## Mitgliederstatistik



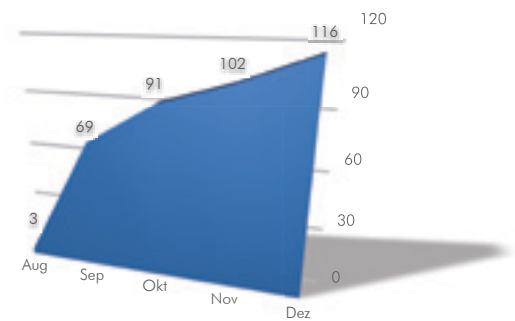
Entwicklung der Mitgliederzahl



Demografische Verteilung der HappyLab Fans auf Facebook



Mehr als ein Viertel der Fans ist weiblich



Entwicklung der Fanzahl auf Facebook

INNOC weist seit seinem Bestehen ein stetiges Mitgliederwachstum auf. Im Jahr 2009 stieg die Mitgliederzahl um 56 % gegenüber dem Vorjahr.

Seit August ist INNOC mit dem HappyLab auf Facebook verfügbar. Bis zum Jahresende sind 116 Personen als Fan registriert.

[www.facebook.com/happylab.at](http://www.facebook.com/happylab.at)



## Wissenschaftliche Publikationen

### **AAS Endurance: An Autonomous acoustic sailboat for marine mammal research**

This paper presents a joint research project of the Austrian Society for Innovative Computer Science, Austria and Oregon State University, USA which is intended to be realised within the next three years. The aim of the project is to develop an autonomous sailboat for passive acoustic monitoring of marine mammals and mitigation of human impacts on them. Performance tests of the autonomous acoustic sailboat - AAS Endurance - will include an open sea transect of at least one month duration. The work presented here discusses shortcomings of current ways of acoustic marine mammal monitoring and outlines advantages of a robotic sailboat for this task, as well as problems to be solved with this new technology.

H. Klinck, R. Stelzer, K. Jafarmadar and D. K. Mellinger, "AAS Endurance: An Autonomous acoustic sailboat for marine mammal research" in International Robotic Sailing Conference (IRSC). Matosinhos, Portugal, July 2009, pp. 43-48.

### **Communication architecture for autonomous sailboats**

Although an autonomous sailboat can operate without human intervention a data link between boat and shore is necessary. During development a reliable connection for monitoring, debugging, and remote control in case of emergency is essential. When used for long-term observation tasks the operator on shore is keen to receive real-time measurement data. A three-stage communication system for autonomous sailboats has been designed, implemented and tested successfully. It combines wireless LAN, GPRS/UMTS and satellite communication for a reliable data link between shore and sailboat.

R. Stelzer and K. Jafarmadar, "Communication architecture for autonomous sailboats" in International Robotic Sailing Conference (IRSC). Matosinhos, Portugal, July 2009, pp. 31-35.



## Ausblick 2010

### RobotChallenge und Roboter Sumo Europameisterschaft

20. - 21. März

Über 200 Roboter aus der ganzen Welt werden zur nächsten RobotChallenge im Frühjahr 2010 erwartet. Die erste Roboter Sumo Europameisterschaft wird gemeinsam mit der RobotChallenge statt finden.

[www.robotchallenge.org](http://www.robotchallenge.org) / [www.robotsumo.org](http://www.robotsumo.org)

### World Robotic Sailing Championship und International Robotic Sailing Conference in Kanada

7. - 10. Juni

Nach 2008 in Österreich und 2009 in Portugal findet die von INNOC ins Leben gerufene Roboter Segel WM diesmal in Kingston, Ontario (Kanada) statt. Das Forscherteam von INNOC hat dort die Chance auf den dritten Weltmeistertitel in Folge.

[www.sailbot.ca](http://www.sailbot.ca) / [www.roboat.at](http://www.roboat.at)

### Wissenschaftliche Konferenz "Robotics in Education"

16. - 17. September

INNOC ist Mitveranstalter der Konferenz "Robotics in Education" in Bratislava. Die Konferenz ist Teil der grenzüberschreitenden Robotikinitiative Centrobot.

[rie2010.stuba.sk](http://rie2010.stuba.sk) / [www.centrobot.eu](http://www.centrobot.eu)

#### Call for Papers "Robotics in Education"

- Robotics in School
- Teaching and Training for Robotics
- Robotics Contests
- Robotics Platforms
- Clubs and Afterschool Robotics
- Evaluation and Pilot Studies
- Didactic Approaches and Materials
- Web-based Robotics, Simulation
- Robotics Curriculum



# Statuten des Vereins

## § 1: Name, Sitz und Tätigkeitsbereich

Der Verein führt den Namen „InnoC - Österreichische Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften“.

Er hat seinen Sitz in Wien und erstreckt seine Tätigkeit hauptsächlich auf Österreich, wirkt aber auch international.

(1) Die Errichtung von Zweigvereinen ist nicht beabsichtigt.

## § 2: Zweck

Der Verein, dessen Tätigkeit nicht auf Gewinn gerichtet ist, bezweckt die Förderung von Forschung und Lehre im Bereich innovativer Computerwissenschaften, sowie innovative Entwicklungen durch grundlagenorientierte und angewandte Forschung voranzutreiben. Im Verein gewonnene wissenschaftliche Erfahrungen und Erkenntnisse werden der Öffentlichkeit zur Verfügung gestellt.

## § 3: Mittel zur Erreichung des Vereinszwecks

(1) Der Vereinszweck soll durch die in den Abs. 2 und 3 angeführten ideellen und materiellen Mittel erreicht werden.

(2) Als ideelle Mittel dienen

- Forschung und Entwicklung im Hochtechnologiebereich
- Vorträge, Workshops und wissenschaftliche Publikationen
- Zusammenkünfte zum wissenschaftlichen Austausch
- Knowledge-Base im Internet zur Publikation von Wissen und Ergebnissen
- Wettbewerbe zur Motivation junger Talente (höchstens im Ausmaß von 10% der gesamten Vereinstätigkeit)
- Die erforderlichen materiellen Mittel sollen aufgebracht werden durch
  - Beitragsgebühren und Mitgliedsbeiträge
  - Sach- und Geldspenden
  - Förderungen von privaten und öffentlichen Stellen
  - Erträgnisse aus Veranstaltungen
  - Vermietung und Verkauf vereinseigener Entwicklungen

## § 4: Arten der Mitgliedschaft

(1) Die Mitglieder des Vereins gliedern sich in ordentliche, außerordentliche und Ehrenmitglieder.

(2) Ordentliche Mitglieder sind jene, die sich voll an der Vereinsarbeit beteiligen. Außerordentliche Mitglieder sind solche, die die Vereinstätigkeit vor allem durch Zahlung eines erhöhten Mitgliedsbeitrags fördern. Ehrenmitglieder sind Personen, die hiezu wegen besonderer Verdienste um den Verein ernannt werden.

## § 5: Erwerb der Mitgliedschaft

(1) Mitglieder des Vereins können alle physischen Personen, sowie juristische Personen und rechtsfähige Personengesellschaften werden.

(2) Über die Aufnahme von ordentlichen und außerordentlichen Mitgliedern entscheidet der Vorstand. Die Aufnahme kann ohne Angabe von Gründen verweigert werden.

(3) Bis zur Entstehung des Vereins erfolgt die vorläufige Aufnahme von ordentlichen und außerordentlichen Mitgliedern durch die Vereinsgründer, im Fall eines bereits bestellten Vorstands durch diesen. Diese Mitgliedschaft wird erst mit Entstehung des Vereins wirksam. Wird ein Vorstand erst nach Entstehung des Vereins bestellt, erfolgt auch die (definitive) Aufnahme

ordentlicher und außerordentlicher Mitglieder bis dahin durch die Gründer des Vereins.

(4) Die Ernennung zum Ehrenmitglied erfolgt auf Antrag des Vorstands durch die Generalversammlung.

## § 6: Beendigung der Mitgliedschaft

(1) Die Mitgliedschaft erlischt durch Tod, bei juristischen Personen und rechtsfähigen Personengesellschaften durch Verlust der Rechtspersönlichkeit, durch freiwilligen Austritt und durch Ausschluss.

(2) Der Austritt kann nur zum 31. Dezember jeden Jahres erfolgen. Er muss dem Vorstand mindestens 1 Monat vorher schriftlich mitgeteilt werden. Erfolgt die Anzeige verspätet, so ist sie erst zum nächsten Austrittstermin wirksam. Für die Rechtzeitigkeit ist das Datum der Postaufgabe bzw. das Absendedatum der e-Mail maßgeblich.

(3) Der Vorstand kann ein Mitglied ausschließen, wenn dieses trotz zweimaliger schriftlicher Mahnung unter Setzung einer angemessenen Nachfrist länger als sechs Monate mit der Zahlung der Mitgliedsbeiträge im Rückstand ist. Die Verpflichtung zur Zahlung der fällig gewordenen Mitgliedsbeiträge bleibt hiervon unberührt.

(4) Der Ausschluss eines Mitglieds aus dem Verein kann vom Vorstand auch wegen grober Verletzung anderer Mitgliedspflichten und wegen unehrenhaften Verhaltens verfügt werden.

(5) Die Aberkennung der Ehrenmitgliedschaft kann aus den im Abs. 4 genannten Gründen von der Generalversammlung über Antrag des Vorstands beschlossen werden.

## § 7: Rechte und Pflichten der Mitglieder

(1) Die Mitglieder sind berechtigt, an allen Veranstaltungen des Vereins teilzunehmen und die Einrichtungen des Vereins zu beanspruchen. Das Stimmrecht in der Generalversammlung sowie das aktive und passive Wahlrecht steht nur den ordentlichen und den Ehrenmitgliedern nach zumindest zweimonatiger Vereinsmitgliedschaft zu.

(2) Jedes Mitglied ist berechtigt, vom Vorstand die Ausfolgung der Statuten zu verlangen.

(3) Mindestens ein Zehntel der Mitglieder kann vom Vorstand die Einberufung einer Generalversammlung verlangen.

(4) Die Mitglieder sind in jeder Generalversammlung vom Vorstand über die Tätigkeit und finanzielle Gebarung des Vereins zu informieren. Wenn mindestens ein Zehntel der Mitglieder dies unter Angabe von Gründen verlangt, hat der Vorstand den betreffenden Mitgliedern eine solche Information auch sonst binnen vier Wochen zu geben.

(5) Die Mitglieder sind vom Vorstand über den geprüften Rechnungsabschluss (Rechnungslegung) zu informieren. Geschieht dies in der Generalversammlung, sind die Rechnungsprüfer einzubinden.

(6) Die Mitglieder sind verpflichtet, die Interessen des Vereins nach Kräften zu fördern und alles zu unterlassen, wodurch das Ansehen und der Zweck des Vereins Abbruch erleiden könnte. Sie haben die Vereinsstatuten und die Beschlüsse der Vereinsorgane zu beachten. Die ordentlichen und außerordentlichen Mitglieder sind zur pünktlichen Zahlung der Beitrittsgebühr und der Mitgliedsbeiträge in der von der Generalversammlung beschlossenen Höhe verpflichtet.

## § 8: Vereinsorgane

Organe des Vereins sind die Generalversammlung (§§ 9 und 10), der Vorstand (§§ 11 bis 13), die Rechnungsprüfer (§ 14) und das Schiedsgericht (§ 15).

## § 9: Generalversammlung

(1) Die Generalversammlung ist die „Mitgliederversammlung“ im Sinne des Vereinsgesetzes 2002. Eine ordentliche Generalversammlung findet alle zwei Jahre statt.

(2) Eine außerordentliche Generalversammlung findet auf

- Beschluss des Vorstands oder der ordentlichen Generalversammlung,
- schriftlichen Antrag von mindestens einem Zehntel der Mitglieder,
- Verlangen der Rechnungsprüfer (§ 21 Abs. 5 erster Satz VereinsG),
- Beschluss der/eines Rechnungsprüfer/s (§ 21 Abs. 5 zweiter Satz VereinsG, § 11 Abs. 2 dritter Satz dieser Statuten),
- Beschluss eines gerichtlich bestellten Kurators (§ 11 Abs. 2 letzter Satz dieser Statuten) binnen vier Wochen statt.

(3) Sowohl zu den ordentlichen wie auch zu den außerordentlichen Generalversammlungen sind alle Mitglieder mindestens zwei Wochen vor dem Termin schriftlich, mittels Telefax oder per E-Mail (an die vom Mitglied dem Verein bekanntgegebene Fax-Nummer oder E-Mail-Adresse) einzuladen. Die Anberaumung der Generalversammlung hat unter Angabe der Tagesordnung zu erfolgen. Die Einberufung erfolgt durch den Vorstand (Abs. 1 und Abs. 2 lit. a – c), durch die/einen Rechnungsprüfer (Abs. 2 lit. d) oder durch einen gerichtlich bestellten Kurator (Abs. 2 lit. d).

(4) Anträge zur Generalversammlung sind mindestens drei Tage vor dem Termin der Generalversammlung beim Vorstand schriftlich, mittels Telefax oder per E-Mail einzureichen.

(5) Gültige Beschlüsse – ausgenommen solche über einen Antrag auf Einberufung einer außerordentlichen Generalversammlung – können nur zur Tagesordnung gefasst werden.

(6) Bei der Generalversammlung sind alle Mitglieder teilnahmeberechtigt. Stimmberechtigt sind nur die ordentlichen und die Ehrenmitglieder nach mindestens zweimonatiger Vereinsmitgliedschaft. Jedes stimmberechtigte Mitglied hat eine Stimme. Die Übertragung des Stimmrechts auf ein anderes Mitglied im Wege einer schriftlichen Bevollmächtigung ist zulässig.

(7) Die Generalversammlung ist ohne Rücksicht auf die Anzahl der Erschienenen beschlussfähig.

(8) Die Wahlen und die Beschlussfassungen in der Generalversammlung erfolgen in der Regel mit einfacher Mehrheit der abgegebenen gültigen Stimmen. Beschlüsse, mit denen das Statut des Vereins geändert oder der Verein aufgelöst werden soll, bedürfen jedoch einer qualifizierten Mehrheit von zwei Dritteln der abgegebenen gültigen Stimmen.

(9) Den Vorsitz in der Generalversammlung führt der/die Präsident/Präsidentin, in dessen/deren Verhinderung sein/e/ihr/e Stellvertreter/in. Wenn auch diese/r verhindert ist, so führt das an Jahren älteste anwesende Vorstandsmitglied den Vorsitz.

## § 10: Aufgaben der Generalversammlung

Der Generalversammlung sind folgende Aufgaben vorbehalten:

- Beschlussfassung über den Voranschlag;



- b) Entgegennahme und Genehmigung des Rechenschaftsberichts und des Rechnungsabschlusses unter Einbindung der Rechnungsprüfer;
- c) Wahl und Enthebung der Mitglieder des Vorstands und der Rechnungsprüfer;
- d) Genehmigung von Rechtsgeschäften zwischen Rechnungsprüfern und Verein;
- e) Entlastung des Vorstands;
- f) Festsetzung der Höhe der Beitrittsgebühr und der Mitgliedsbeiträge für ordentliche und für außerordentliche Mitglieder;
- g) Verleihung und Aberkennung der Ehrenmitgliedschaft; Beschlussfassung über Statutenänderungen und die freiwillige Auflösung des h) Vereins;
- i) Beratung und Beschlussfassung über sonstige auf der Tagesordnung stehende Fragen.

#### § 11: Vorstand

- (1) Der Vorstand besteht aus Präsident/Präsidentin, Schriftführer/in und Kassier/in sowie deren Stellvertreter/innen, soweit die Stellvertreterpositionen besetzt sind.
- (2) Der Vorstand wird von der Generalversammlung gewählt. Der Vorstand hat bei Ausscheiden eines gewählten Mitglieds das Recht, an seine Stelle ein anderes wählbares Mitglied zu kooptieren, wozu die nachträgliche Genehmigung in der nächstfolgenden Generalversammlung einzuholen ist. Fällt der Vorstand ohne Selbstergänzung durch Kooptierung überhaupt oder auf unvorhersehbar lange Zeit aus, so ist jeder Rechnungsprüfer verpflichtet, unverzüglich eine außerordentliche Generalversammlung zum Zweck der Neuwahl eines Vorstands einzuberufen. Sollen auch die Rechnungsprüfer handlungsfähig sein, hat jedes ordentliche Mitglied, das die Notsituation erkennt, unverzüglich die Bestellung eines Kurators beim zuständigen Gericht zu beantragen, der umgehend eine außerordentliche Generalversammlung einzuberufen hat.
- (3) Die Funktionsperiode des Vorstands beträgt zwei Jahre; Wiederwahl ist möglich. Jede Funktion im Vorstand ist persönlich auszuüben.
- (4) Der Vorstand wird vom Präsidenten/von der Präsidentin, bei Verhinderung von seinem/seiner/ihrer Stellvertreter/in, schriftlich oder mündlich einberufen. Ist auch diese/r auf unvorhersehbar lange Zeit verhindert, darf jedes sonstige Vorstandsmitglied den Vorstand einberufen.
- (5) Der Vorstand ist beschlussfähig, wenn alle seine Mitglieder eingeladen wurden und mindestens die Hälfte von ihnen anwesend ist.
- (6) Der Vorstand fasst seine Beschlüsse mit einfacher Stimmenmehrheit; bei Stimmgleichheit gibt die Stimme des/der Vorsitzenden den Ausschlag.
- (7) Den Vorsitz führt der/die Präsident/Präsidentin, bei Verhinderung sein/e/ihr/e Stellvertreter/in. Ist auch diese/r verhindert, obliegt der Vorsitz dem an Jahren ältesten anwesenden Vorstandsmitglied oder jenem Vorstandsmitglied, das die übrigen Vorstandsmitglieder mehrheitlich dazu bestimmen.
- (8) Außer durch den Tod und Ablauf der Funktionsperiode (Abs. 3) erlischt die Funktion eines Vorstandsmitglieds durch Enthebung (Abs. 9) und Rücktritt (Abs. 10).
- (9) Die Generalversammlung kann jederzeit den gesamten Vorstand oder einzelne seiner Mitglieder entheben. Die Enthebung tritt mit Bestellung des neuen Vorstands bzw. Vorstandsmitglieds in Kraft.

- (10) Die Vorstandsmitglieder können jederzeit schriftlich ihren Rücktritt erklären. Die Rücktrittserklärung ist an den Vorstand, im Falle des Rücktritts des gesamten Vorstands an die Generalversammlung zu richten. Der Rücktritt wird erst mit Wahl bzw. Kooptierung (Abs. 2) eines Nachfolgers wirksam.

#### § 12: Aufgaben des Vorstands

Dem Vorstand obliegt die Leitung des Vereins. Er ist das „Leitungsorgan“ im Sinne des Vereinsgesetzes 2002. Ihm kommen alle Aufgaben zu, die nicht durch die Statuten einem anderen Vereinsorgan zugewiesen sind. In seinen Wirkungsbereich fallen insbesondere folgende Angelegenheiten:

- (1) Einrichtung eines den Anforderungen des Vereins entsprechenden Rechnungswesens mit laufender Aufzeichnung der Einnahmen/Ausgaben und Führung eines Vermögensverzeichnisses als Mindestanforderung;
- (2) Erstellung des Jahresvorschlages, des Rechenschaftsberichts und des Rechnungsabschlusses;
- (3) Vorbereitung und Einberufung der Generalversammlung in den Fällen des § 9 Abs. 1 und Abs. 2 lit. a – c dieser Statuten;
- (4) Information der Vereinsmitglieder über die Vereinstätigkeit, die Vereinsgebärung und den geprüften Rechnungsabschluss;
- (5) Verwaltung des Vereinsvermögens;
- (6) Aufnahme und Ausschluss von ordentlichen und außerordentlichen Vereinsmitgliedern;
- (7) Aufnahme und Kündigung von Angestellten des Vereins.

#### § 13: Besondere Obliegenheiten einzelner Vorstandsmitglieder

- (1) Der/die Präsident/Präsidentin führt die laufenden Geschäfte des Vereins. Der/die Schriftführer/in unterstützt den/die Präsident/Präsidentin bei der Führung der Vereinsgeschäfte.
- (2) Der/die Präsident/Präsidentin vertritt den Verein nach außen. Schriftliche Ausfertigungen des Vereins bedürfen zu ihrer Gültigkeit der Unterschriften des/der Präsident/Präsidentin und des Schriftführers/der Schriftführerin, in Geldangelegenheiten (vermögenswerte Dispositionen) des/der Präsident/Präsidentin und des Kassiers/der Kassierin. Rechtsgeschäfte zwischen Vorstandsmitgliedern und Verein bedürfen der Zustimmung eines anderen Vorstandsmitglieds.
- (3) Rechtsgeschäftliche Bevollmächtigungen, den Verein nach außen zu vertreten bzw. für ihn zu zeichnen, können ausschließlich von den in Abs. 2 genannten Vorstandsmitgliedern erteilt werden.
- (4) Bei Gefahr im Verzug ist der/die Präsident/Präsidentin berechtigt, auch in Angelegenheiten, die in den Wirkungsbereich der Generalversammlung oder des Vorstands fallen, unter eigener Verantwortung selbständig Anordnungen zu treffen; in Innenverhältnissen bedürfen diese jedoch der nachträglichen Genehmigung durch das zuständige Vereinsorgan.
- (5) Der/die Präsident/Präsidentin führt den Vorsitz in der Generalversammlung und im Vorstand.
- (6) Der/die Schriftführer/in führt die Protokolle der Generalversammlung und des Vorstands.
- (7) Der/die Kassier/in ist für die ordnungsgemäße Geldgebärung des Vereins verantwortlich.
- (8) Im Fall der Verhinderung treten an die Stelle des/der Präsident/Präsidentin, des Schriftführers/der Schriftführerin oder des Kassiers/der Kassierin ihre Stellvertreter/innen.

#### § 14: Rechnungsprüfer

- (1) Zwei Rechnungsprüfer werden von der Generalversammlung auf die Dauer von zwei Jahren gewählt. Wiederwahl ist möglich. Die Rechnungsprüfer dürfen keinem Organ – mit Ausnahme der Generalversammlung – angehören, dessen Tätigkeit Gegenstand der Prüfung ist.
- (2) Den Rechnungsprüfern obliegt die laufende Geschäftskontrolle sowie die Prüfung der Finanzgebärung des Vereins im Hinblick auf die Ordnungsmäßigkeit der Rechnungslegung und die statutengemäße Verwendung der Mittel. Der Vorstand hat den Rechnungsprüfern die erforderlichen Unterlagen vorzulegen und die erforderlichen Auskünfte zu erteilen. Die Rechnungsprüfer haben dem Vorstand über das Ergebnis der Prüfung zu berichten.
- (3) Rechtsgeschäfte zwischen Rechnungsprüfern und Verein bedürfen der Genehmigung durch die Generalversammlung. Im Übrigen gelten für die Rechnungsprüfer die Bestimmungen des § 11 Abs. 8 bis 10 sinngemäß.

#### § 15: Schiedsgericht

- (1) Zur Schlichtung von allen aus dem Vereinsverhältnis entstehenden Streitigkeiten ist das vereinsinterne Schiedsgericht berufen. Es ist eine „Schlichtungseinrichtung“ im Sinne des Vereinsgesetzes 2002 und kein Schiedsgericht nach den §§ 577 ff ZPO.
- (2) Das Schiedsgericht setzt sich aus drei ordentlichen Vereinsmitgliedern zusammen. Es wird derart gebildet, dass ein Streitteil dem Vorstand ein Mitglied als Schiedsrichter schriftlich namhaft macht. Über Aufforderung durch den Vorstand binnen sieben Tagen macht der andere Streitteil innerhalb von 14 Tagen seinerseits ein Mitglied des Schiedsgerichts namhaft. Nach Verständigung durch den Vorstand innerhalb von sieben Tagen wählen die beiden namhaft gemachten Schiedsrichter binnen weiterer 14 Tage ein drittes ordentliches Mitglied zum/zur Vorsitzenden des Schiedsgerichts. Bei Stimmgleichheit entscheidet unter den Vorgeschlagenen das Los. Die Mitglieder des Schiedsgerichts dürfen keinem Organ – mit Ausnahme der Generalversammlung – angehören, dessen Tätigkeit Gegenstand der Streitigkeit ist.
- (3) Das Schiedsgericht fällt seine Entscheidung nach Gewährung beiderseitigen Gehörs bei Anwesenheit aller seiner Mitglieder mit einfacher Stimmenmehrheit. Es entscheidet nach bestem Wissen und Gewissen. Seine Entscheidungen sind vereinsintern endgültig.

#### § 16: Auflösung des Vereins

- (1) Die freiwillige Auflösung des Vereins kann nur in einer Generalversammlung und nur mit Zweidrittelmehrheit der abgegebenen gültigen Stimmen beschlossen werden.
- (2) Im Falle der freiwilligen Auflösung, bei behördlicher Aufhebung des Vereines, sowie auch bei Wegfall des bisherigen begünstigten Vereinszweckes ist das verbleibende Vereinsvermögen ausschließlich und unmittelbar für spendenbegünstigte Zwecke im Sinne des § 4 Abs. 4 Z 5 und 6 EStG 1988 zu verwenden.

***InnoC.at***

Österreichischen Gesellschaft für innovative Computerwissenschaften  
Austrian Society for Innovative Computer Science

