

Hauptseminar

Thema: End-To-End Training für robotische Manipulationsaufgaben

Geeignet für:
Bachelorstudiengänge / Masterstudiengänge

Themengebiet/Schwerpunkte:
Deep Learning, Manipulatoren

Zu verwendende Literatur:

End-to-End Training of Deep Visuomotor Policies.
Levine, Sergey; Finn, Chelsea; Darrell, Trevor; Abbeel, Pieter:
Journal of Machine Learning Research 17 (2016), pp. 1-40

Für weitere Recherchen zu verwendende Quellen:

- Elektronische Literaturdatenbank des FG NI&KR mit Recherchemöglichkeiten
- Elektronische Konferenzproceedings Datenbank des FG NI&KR
- IEEE Recherchesystem www.ieeexplore.ieee.org (nur aus dem Uni-Netz bzw. via VPN)
- Google Scholar scholar.google.com
- Microsoft Academic Search academic.research.microsoft.com
- Proceedings der relevanten Konferenzen (CVPR, ICCV, ECCV, BMVC, AVSS, ICPR, ICIP, IROS, ICRA, ...)

Aufgabenstellung:

- Aufarbeitung des State-of-the-Art zum Thema ausgehend von der genannten Veröffentlichung
- Vorstellung der Ergebnisse und der Arbeitsweise des Verfahrens im Rahmen einer Abschlusspräsentation

Betreuer: Dr. Steffen Müller (steffen.mueller@tu-ilmenau.de)
Betr. Hochschullehrer: Prof. Dr. H.M. Groß
Bearbeiter: Peter Franzke (WS18/19)