

Hauptseminar

Thema:

Vorstellung der Simulationsumgebung Graspl und der darin enthaltenen Verfahren

Geeignet für:

Bachelorstudiengänge / Masterstudiengänge

Themengebiet/Schwerpunkte:

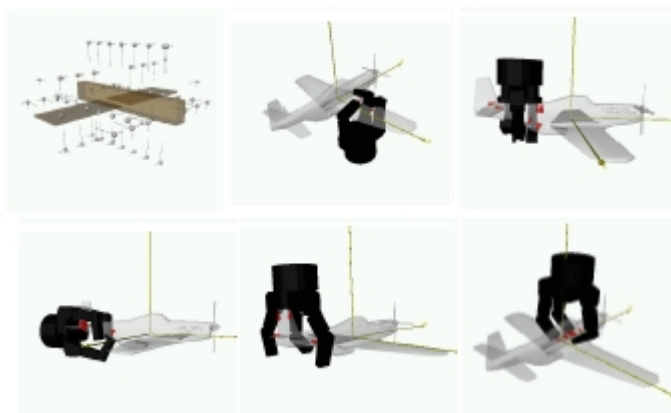
Kognitive Robotik, Manipulation

Zu verwendende Literatur:

Projektwebsite:<http://graspit-simulator.github.io/>

Aufgabenstellung:

Das Fachgebiet NI&KR bearbeitet im Projekt SONARO die Übergabe von Objekten zwischen Menschen und Robotern. Hierbei spielt der robotische Greifprozess eine zentrale Rolle. Im Rahmen dieses HS soll daher die frei verfügbare Simulationsumgebung Graspl vorgestellt werden. Es sollten die



Anwendungsmöglichkeiten, aber auch die darin zur Anwendung kommenden Verfahren herausgearbeitet und in einem 30min. Vortrag präsentiert werden. Ausgangspunkt für eine Recherche sind die auf der Projektwebsite gelisteten Publikationen.

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, ...)

Betreuer:

Dr. Ing. Steffen Müller(steffen.mueller@tu-ilmeneau.de)

Betr. Hochschullehrer:

Prof. Dr. H.M. Groß

Bearbeiter:

offen