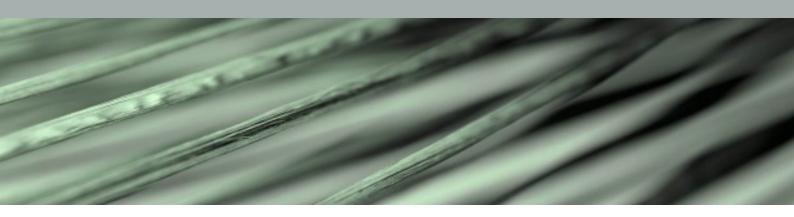


FRAUNHOFER-EINRICHTUNG FÜR GIEßEREI-, COMPOSITE-UND VERARBEITUNGSTECHNIK IGCV



DIE FRAUNHOFER-EINRICHTUNG IGCV SUCHT AB SOFORT EINE/N STUDENTISCHE/N MITARBEITER/IN FÜR

ABSCHLUSSARBEIT

Anpassung und Umsetzung eines Modells zur Tätigkeitserkennung in der Mensch-Roboter-Kooperation

Kontakt:

Fragen zu dieser Position beantwortet gerne:

M.Sc. Julia Berg

T: +49 821 90678-153

Julia.berg@igcv.fraunhofer.de

Ihre Bewerbung richten Sie bitte ausschließlich per E-Mail mit allen wichtigen Unterlagen an:

Julia.berg@igcv.fraunhofer.de

Fraunhofer IGCV Provinostr. 52 86153 Augsburg

www.igcv.fraunhofer.de

Projekt-/Themenbeschreibung:

In der Mensch-Roboter-Kooperation ist ein Ziel, dass der Roboter auf die Flexibilität des Menschen reagieren kann. Um dies zu tun, müssen die durch den Menschen durchgeführten Tätigkeiten erkannt und interpretiert werden können. Ein Ansatz zur Erkennung dieser Tätigkeiten mit Hilfe von Hidden Markov Models wurde bereits begonnen zu entwickeln. Dabei wird der Werker mit Hilfe einer Kinect und dem Leap Motion Sensor erkannt und seine Positionsänderungen ausgewertet. Auf diesen Ansätzen soll aufgebaut werden.

Ihre Aufgaben:

- Einarbeiten in das Thema Hidden Markov Modells
- Erweiterung des bestehenden Ansatzes
- Einbettung des Ansatzes in das Gesamtsystem
- Implementierung des Modells für den Betrieb

Was Sie mitbringen:

- Studium der Ingenieurswissenschaften oder der Informatik
- Programmiererfahrung wünschenswert
- Selbstständiges Arbeiten

Was Sie erwarten können:

- Spannendes und interdisziplinäres Arbeitsumfeld
- Austausch mit anderen Studierenden
- Hochwertige Ausstattung