

Forschungsprojekt PersonA-PP

Persönliche Assistenz für Patienten in der Pflege



Studien- oder Bachelor-/Masterarbeit

Objekterkennung unter ROS mit einer 3D-Kamera

Das Software-Framework ROS (Robot Operating System) stellt zahlreiche Funktionen zum Betrieb von Robotern bereit, unter anderem auch Algorithmen zur Erkennung von Objekten mithilfe einer 3D-Kamera.

- Recherche der in ROS verfügbaren Algorithmen
- praktische Erprobung und Vergleich
- Ziel: Erkennung von Alltagsgegenständen wie z. B. Smartphone, Brille, Getränkeflasche, Glas usw.
- Erkennung bestimmter Lebensmittel wie Banane oder Apfel
- Dokumentation mit Schwerpunkt auf der Eignung der Algorithmen für bestimmte Einsatzzwecke



Ansprechpartner:

Prof. Dr. Dagmar Meyer (dagmar.meyer@ostfalia.de)

Kai Kriegel (k.kriegel@ostfalia.de)

ROS

