

Projektname

Teilprojekt M3 "Bewegungs- und Handlungsmodelle" des DFG Sonderforschungsbereiches "Humanoide Roboter - Lernende und kooperierende multimodale Roboter"

Projektbeschreibung

Ziel dieses Projektes ist die Erfassung und Modellierung komplexer menschlicher Ganzkörperbewegungen, um so das Fundament für die Interaktion zwischen Roboter und Mensch, insbesondere im Kontext von "Lernen durch Immitieren", zu schaffen. Zu diesem Zweck werden Ganzkörperbewegungen zunächst erfasst, analysiert und bewertet, dann automatisch segmentiert, erkannt und interpretiert, bevor sie schließlich in den Raum des Roboters abgebildet werden.

Kontaktperson

Andreas Fischer, andreas.fischer@kit.edu

Kooperationspartner

- Prof. Dr. Tanja Schultz (Cognitive Systems Lab, Institut für Anthropomatik, KIT)
- Prof. Dr. Rüdiger Dillmann (Humanoids and Intelligence Systems Lab)

Förderung

Das Teilprojekt M3 "Bewegungs- und Handlungsmodelle" wurde von der Deutschen Forschungsgemeinschaft im Rahmen des Sonderforschungsbereiches 588 "Humanoide Roboter - Lernende und kooperierende multimodale Roboter" gefördert.