



MOTIVATION

"Griff-in-die-Kiste"-Prozesse beziehen sich auf Kommissionierungsaufgaben, bei denen ein Roboter einzelne Objekte mit zuvor unbekannter Position und Orientierung aus einer Kiste entnimmt. Herkömmliche Griff-in-die-Kiste-Verfahren stützen sich auf Kameras und KI-Bildverarbeitungssoftware, um Objektposen abzuleiten. Allerdings weist dieser Ansatz einige Nachteile auf. Um diese Nachteile zu vermeiden, wird in diesem Labor ein kamerалoses "Griff-in-die-Kiste"-Verfahren entwickelt.

Um besser zu verstehen, wie der neue Ansatz in den aktuellen Markt passt, ist eine Recherche zum Stand der Technik und eine wirtschaftliche Analyse erforderlich.

ANFORDERUNGEN

- Erfahrung mit Marktanalysen
- Technische Kenntnisse
- Forschungsfähigkeiten

AUFGABEN

Im Rahmen der Abschlussarbeit sollte der Stand der Technik im Bereich Griff-in-die-Kiste recherchiert und eine wirtschaftliche Analyse des kamerалosen Ansatzes durchgeführt werden.

Die Arbeit besteht grundsätzlich aus folgenden Aufgaben:

- Eingehende Literaturrecherche
- Vergleich des Standes der Technik
- Wirtschaftliche Analyse

RANDBEDINGUNGEN

- Beginn: flexibel, sofort möglich
- Abschlussziel: Bachelor/Master
- Fachrichtung: keine Beschränkung

KONTAKT

Tristan Fogt

t.fogt@tu-berlin.de

PTZ 331, Pascalstraße 8-9, 10587 Berlin