

Hiwi Job

Aufmerksamkeit in der Mensch-Roboter-Interaktion

Im **Rahmen** des Sonderforschungsbereichs 588 “Humanoide Roboter” wurde ein System entwickelt, das es Robotern erlaubt, sich in seinem Sichtfeld befindliche Personen zu lokalisieren mit dem Zweck eine natürliche Mensch-Maschine-Interaktion zu ermöglichen. Sobald eine Person lokalisiert wurde, werden außerdem Ihre Identität, Blickrichtung und eventuelle Zeigegesten erkannt (siehe auch <http://dfg-science-tv.de/de/projekte/die-menschmaschine/2008-05-20>).

Die **Aufgabe** besteht darin, weitere echtzeitfähige Komponenten für die Aufmerksamkeit des Roboters in der Mensch-Maschine-Interaktion (insb. im Dialog) zu entwickeln und/oder bestehende Komponenten zu erweitern. Abhängig von der Eignung und dem Interesse des Kandidaten bieten sich bei dieser Arbeit mehrere Schwerpunkte an, die sich auch später im Rahmen von Studien- oder Abschlussarbeit weiter vertiefen lassen.

Gesucht werden motivierte Studentinnen und Studenten, die Interesse an praktischer und theoretischer Arbeit auf dem Gebiet der Mensch-Roboter-Interaktion haben. Gute Programmierkenntnisse mit C/C++ und Linux werden vorausgesetzt.

Geboten wird eine interessante, abwechslungsreiche und forschungsnahe Arbeit. Eine engagierte Betreuung wird garantiert.

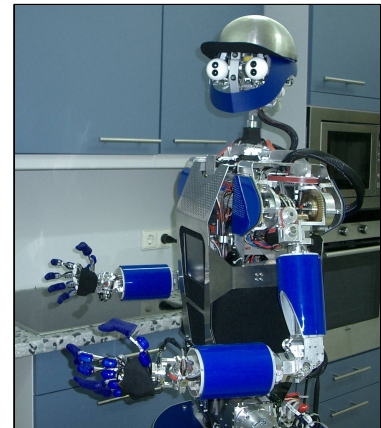
Bei Interesse besteht auch die Möglichkeit die Arbeit im Rahmen einer **Abschlussarbeit** zu erweitern.

Kontakt: Boris Schauerte
Lukas Rybok

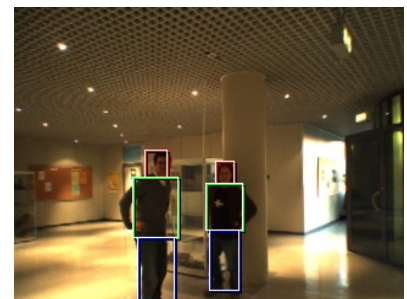
schauerte@kit.edu
rybok@kit.edu

cv:hci research group

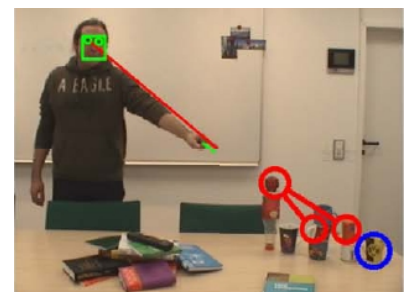
<http://cvhci.ira.uka.de>



ARMAR III



Lokalisierung: Kamera



Zeigegesten und Blickrichtung bestimmen wohin der Roboter seine Aufmerksamkeit richten soll