Vorstellung Zwischenergebnisse

Team 1: Eggs & Beacon

*Tobias Gilgenreiner, Felix Dollinger, Marco Stoiber,*

*Maximilian Kritzenthaler, Eduard Schröder*

01.07.2020

# Ablauf

In der Präsentation der Zwischenergebnisse behandeln wir 3 verschiedene Themenbereich.

## 1. Robomirror

Hier berichten wir von der Vision von Robomirror und den Grundaufbau des Projekts. Hierbei sollen die Verschiedenen Komponenten mit ihren Besonderheiten aufgezählt werden.

## 2. Aktueller Stand

In diesem Abschnitt reden wir über den aktuellen Stand der Entwicklung und welche Probleme bis jetzt aufgetreten sind, und uns kommend in näherer Zukunft beschäftigten.

## 3. Live Demo

Eine Live Demo soll in diesem Teil der Präsentation den aktuellen sichtbaren Stand der Dinge Veranschaulichen. Die Live Demo zeigt das Manipulieren eines Arms der in der Simulation gezeigten Figur anhand von Live übertragenen Sensordaten.

## 4. Frage Runde

Abschließend wollen wir die Möglichkeit geben Fragen zu dem Projekt zu stellen.

# Zukunft des Projekts

Das Projekt befindet sich aktuell in einem „Proof of Concept“ Zustand. In dieser Phase soll gezeigt werden, dass die Vision umsetzbar ist. Weiterhin findet eine Skalierung des aktuellen Stands der Komponenten statt, sodass diese für weitere Glieder am Körper zusätzlich funktionieren. Dabei ist zu beachten, dass auf Grund von limitierenden Faktoren der Roboterhardware nur ein Teil der zu Beginn geplanten Funktionen direkt am Roboter umgesetzt werden können.

Das Finale Ergebnis soll ein Ganzkörper-Mapping über das Backend in die Simulation und ein eingeschränktes Mapping auf den Roboter ermöglichen.