



#### Gegenstandserkennung und kategoriebasierter Transport anhand von kameraunterstützten NXT-Robotern

Projektbericht I

für die Prüfung zum Bachelor of Engineering

von

Sebastian Hüther & Lorenzo Toso

5. November 2014

**Bearbeitungszeitraum:** 2 Semester

Matrikelnummer: XXXXXX & 1906813

Kurs: TINF12B3

**Studienfach:** Informationstechnik

**Ausbildungsfirma:** Karlsruher Institut für Technologie

**Betreuer:** Gertrud Nieder

Inhaltsverzeichnis

#### Inhaltsverzeichnis

Ei	desstattliche Erklärung	Ш	
Αł	bkürzungsverzeichnis	1	
Αł	bbildungsverzeichnis	2	
1	Einleitung	3	
2			
3			
4	Hardwareumsetzung	6	
	4.1 Entwurf des NXT-Roboters	6	
	4.2 Steuerung des Roboters	6	
	4.3 Wahl des Kameramoduls	6	
5	Zusammenfassung und Ausblick	7	
Lit	teraturverzeichnis	IV	

### Eidesstattliche Erklärung

	Prüfungsordnung DHBW Technik" vom 22. Septer selbstständig verfasst und keine anderen als die an et.	
Ort, Datum	Unterschrift	

# Abkürzungsverzeichnis

**CG** Konjugierte Gradientenverfahren

**DIPLOM** Digital Image Processing Library for Microstructures

**SpM** Sparse-Matrix

# Abbildungsverzeichnis

### 1 Einleitung

### 2 Problemstellung

### 3 Materialien und Methoden

### 4 Hardwareumsetzung

- 4.1 Entwurf des NXT-Roboters
- 4.2 Steuerung des Roboters
- 4.3 Wahl des Kameramoduls

### 5 Zusammenfassung und Ausblick

Im Rahmen dieser Arbeit wurden zwei iterative Lösungsverfahren für die Versatzdatenmatrix des Mosaikbildmoduls des Digital Image Processing Library for Microstructures (DIPLOM)-Systems untersucht, implementiert und angepasst. Im Vergleich zum Gaußschen Eliminationsverfahren lieferte das Konjugierte Gradientenverfahren bedeutend schneller ein qualitativ gleichwertiges Ergebnis. Durch Verwendung der beiden in dieser Arbeit beschriebenen Verfahren kann die Berechnung der globalen Lagekoordinaten bis zu 99 % schneller erfolgen als zuvor.

Um den Einsatz dieser iterativen Lösungsverfahren zu realisieren war es notwendig eine neue Datenstruktur für die Versatzdatenmatrix zu entwickeln. Mit Hilfe einer Sparse-Matrix kann der Speicherbedarf während der Berechnung der globalen Lagekoordinaten um mehr als 99 % reduziert werden.

Eine weitere Beschleunigung der Berechnung der Lagekoordinaten ist vorerst nicht notwendig, da der Registrierprozess weiterhin ein Vielfaches der Rechenzeit in Anspruch nimmt. Ein nun realisierbarer Ansatz beschreibt, dass bereits während des Registrierprozesses eine Lageschätzung der Teilbilder erfolgen kann. So können registrierungsarme Bereiche ermittelt und selektiv Registrierungen durchgeführt werden. Zusätzlich erlaubt eine vorzeitige Lageschätzung den Ausschluss von Registrierungen. Eine solche Veränderung des Ablaufes der Mosaikbilderstellung würde den Einsatz der Sparse-Matrix und des Konjugierte Gradientenverfahren (CG)-Verfahrens weiter optimieren und könnte die Mosaikbilderstellung weiter beschleunigen.

Literaturverzeichnis

#### Literaturverzeichnis

[1] Institut für Angewandte Informatik. Webseite des digitalen Bilderarbeitungssystems DIPLOM. http://www.iai.kit.edu/www-extern-kit/index.php?id=408. Zuletzt besucht am 5. November 2014.

- [2] Matrox. Matrox Imaging Library; Bibliothek für industrielle und medizinische Bildverarbeitung und Bildanalyse. http://www.matrox.com. Zuletzt besucht am 5. November 2014.
- [3] Diabetes-Deutschland. Nervenerkrankungen. http://http://www.diabetes-deutschland.de/archiv/archiv\_1857.htm. Zuletzt besucht am 5. November 2014.
- [4] Bernd Köhler, Stephan Allgeier, Franz Eberle, Klaus-Martin Reichert, and Georg Bretthauer. *Generating extended images of the corneal nerve plexus by guided eye movements*. Abstract, Karlsruhe Institute of Technology, 2012.
- [5] Stephan Allgeier, Bernd Köhler, Franz Eberle, Susanne Maier, Oliver Stachs, Andrey Zhivov, and Georg Bretthauer. *Elastische Registrierung von in-vivo-CLSM-Aufnamen der Kornea*. Springer-Verlag Berlin, 2011.
- [6] Thorsten Fischer. 2D-Nervenfasermapping mit digitalen Bildverarbeitungstechniken. August 2008.
- [7] Klaus-Martin Reichert. *Optimierung der Strategien zur Erzeugung von Mosaikbildern*. September 2009.