

## Fakultät für Informatik Institut für Anthropomatik Lehrstuhl für Intelligente Sensor-Aktor-Systeme (ISAS) Prof. Dr.-Ing. Uwe D. Hanebeck



## **Masterarbeit:**

## Ableitung von Bewegungsmodellen für Anwendungen in der Schüttgutsortierung mittels Machine Learning

Kalman-Filter sind ein mathematisches Verfahren, dass in vielen Bereichen Anwendung findet. Es wird unter anderem in einem optischen Bandsortieranlage des Fraunhofer IOSBs dazu eingesetzt Bewegungen einzelner Schüttgutelemente zu prädizieren. Um korrekte Vorhersagen zu bestimmen wird ein Bewegungsmodell, sowie akkurate Beschreibungen des Mess- sowie des Systemrauschens benötigt. Ein gutes Bewegungsmodell zu bestimmen ist aufwendig und verschiedene Bewegungsmodelle erreichen bei unterschiedlichen Schüttgütern unterschiedlich gute Ergebnisse.

Maschinelle Lernverfahren haben in der letzter Zeit durch ihre Fähigkeit komplexe Muster in Datensätzen zu finden, ohne diese von Hand modellieren zu müssen, an Relevanz gewonnen. Speziell neuronale Netze erleben eine Renaissance und werden für eine große Menge an unterschiedlichsten Problemen eingesetzt. Hierfür werden große Mengen an Trainings- und Testdaten benötigt.

Im Rahmen dieser Masterarbeit sollen verschiedene Ansätze untersucht werden, wie Neuronale Netze eingesetzt werden können um die Bewegung von Schüttgutpartikeln zu prädizieren. Dazu müssen vorhandene Daten von der Schüttgutsortierung aufbereitet werden und neue Daten gesammelt werden. Nachdem ein Netzwerk mit Hilfe der Tensorflow Software Library modelliert wurde kann dieses dann mit diesen Daten trainiert werden.

## Aufgaben

- Datensammlung und Vorverarbeitung
- Data-Augmentation
- Erproben von verschiedenen Ansätzen für die Bewegungsprädiktion von Schüttgutelementen mittels neuronalen Netzen
  - Modellieren und Trainieren verschiedener Netze
  - Vergleich der verschiedenen Ansätze mit dem parametrierten Kalman-Filter und gegebenenfalls untereinander

Bearbeiter: B.Sc. Tobias Hornberger Matrikelnummer: 1697163

Betr. Mitarbeiter: Dipl.-Inform. Florian Pfaff, M.Sc. Georg Maier

Referent: Prof. Dr.-Ing. Uwe D. Hanebeck

Karlsruhe, den	1. Juni 2018		

Tobias Hornberger	Florian Pfaff	Uwe D. Hanebeck