

Dosuas - Die Symphonie des Sehens

Jugend Forscht 2018

Jonas Wanke und Yorick Zeschke

21. Januar 2018

Dosuas (**D**evice for **O**rientation in **S**pace **U**sing **A**udio **S**ignals) ist ein Gerät, welches blinden Menschen ermöglicht sich mithilfe von Tonsignalen im Raum zu orientieren und Objekte zu erkennen.

Das Projekt besteht aus zwei Unterprojekten, die beide bis zum Wettbewerb als Prototypen umgesetzt werden sollen. Einmal werden Bilder eines 3D Kamera mit einem Programm in Töne umgewandelt, die dann mit 3D-Audio Kopfhörern hörbar gemacht werden. Die andere Idee basiert darauf, so ähnlich wie eine Fledermaus Ultraschall Impulse zu senden und deren Reflektionen bzw. Echos hörbar zu machen, sodass man sich mit Klicklauten orientieren kann. Letzteres basiert auf der Technik der aktiven menschlichen Echoortung.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	2
2	Echoortungsstrategie	3
2.1	Funktionsweise	3
2.2	Fazit	4
3	3D Kamera Strategie	5
3.1	Funktionsweise	5
3.1.1	Verwendete Technologien	5
3.1.2	Softwarestruktur	5
3.1.3	Programmablauf	6
3.2	Praxistests	9
4	Diskussion	11
4.1	Ausblick	11
4.2	Fazit	11
5	Anhang	13

1 Einleitung

Blinde Menschen haben schon immer Probleme damit, sich im Raum zu orientieren. Manche von ihnen, zum Beispiel *Daniel Kish* benutzen die Technik der *menschlichen Echoortung*, ein Verfahren, bei dem man regelmäßig mit dem Mund Klicklaute erzeugt und das Gehör darauf trainiert anhand der Reflektionen ein genaues Bild der Umgebung im Kopf zu erzeugen. Forscher haben herausgefunden, dass sich dabei die Struktur des Gehirns verändert und Signale von den Ohren im Sehzentrum verarbeitet werden. Mit genügend Übung schaffen es Blinde so zu „sehen“ und können Fahrrad fahren oder in den Bergen klettern.

Doch nicht jedem Blinden fällt es leicht und nicht jeder hat die Möglichkeit eine solche Technologie zu erlernen. Außerdem hat auch die menschliche Echoortung ihre Grenzen und ist ab einem bestimmten Punkt nicht mehr erweiterbar. Hier kommt die Technologie ins Spiel. Von Tag zu Tag ergeben sich neue Möglichkeiten mithilfe der verschiedensten technischen Hilfsmittel Menschen das Leben zu erleichtern. Geräte wie 3D-Sensoren oder Kameras können heutzutage schon oft sehr realistische und detaillierte Bilder aufnehmen, die dem menschlichen Sehen sehr nahe kommen.

Relativ neu ist zum Beispiel die Technologie der Retina Implantate, die sich momentan aber noch im Anfangsstadium der Entwicklung befinden. Mit ihnen soll es in Zukunft möglich sein, dass Blinde wie nicht sehbehinderte Menschen sehen, jedoch können die Kosten von 75.000 € aufwärts selten von den Blinden selbst getragen werden und werden nur manchmal von Krankenkassen übernommen. Auch gibt es zu viele blinde und sehbehinderte Menschen, als dass es möglich wäre jeden mit einem so teuren Gerät zu versorgen.

Andere Firmen versuchen das Sehen technisch durch andere Sinne zu ersetzen. Ein berühmtes Beispiel dafür ist der „BrainPort V100“¹, welcher Kamerasignale in elektronische Impulse umwandelt, die auf der Zunge spürbar gemacht werden. Nachteile dieser Technologie sind vor allem lange Lernprozesse, die nur mit ärztlicher Unterstützung möglich sind, Probleme bei zu vielen Reizen oder große Ungenauigkeiten. Beispielsweise kann es passieren, dass ein Blinder beim Betrachten des Geschehens auf einer großen Straße nichts mehr wahrnimmt, weil der Tastsinn der Zunge nicht für eine solche Reizüberlastung ausgelegt ist. Im Gegensatz dazu wird es vermutlich auch nicht möglich sein kleine oder komplexere Objekte zu erkennen, weil der Tastsinn der Zunge dazu wiederum nicht sensibel genug ist.

Weil unser Gehirn sehr anpassungsfähig ist und beeindruckende Leistungen im Finden von Regelmäßigkeiten oder Mustern erbringt, ist der Ansatz andere Sinne zu verwenden eine vielversprechende Strategie. Darauf setzt auch unser Projekt, Dosuas, welches den Hörsinn verwenden möchte um Blinden eine Hilfe für Orientierung und Erkennung der Umwelt zu geben.

¹<https://www.wicab.com/brainport-v100>

2 Echoortungsstrategie

2.1 Funktionsweise

Die Echoortungsstrategie funktioniert ähnlich einem Sonar. Hierbei werden im einfachsten Fall Schallwellen in eine Richtung ausgesendet, von verschiedenen Oberflächen reflektiert, und danach wieder empfangen. Über die Zeit, die die Schallwellen benötigen, kann die Entfernung zu einem Gegenstand nach der Formel $d = \frac{t \cdot c}{2}$ ermittelt werden, wobei d die Entfernung, t die gemessene Zeit, und c die Schallgeschwindigkeit (in diesem Fall im Medium Luft) sind. Die Halbierung kommt daher, dass der Schall die Entfernung zum Objekt doppelt zurücklegt (hin und zurück).

In unserem Fall wurde zur Messung zunächst ein einfacher Ultraschallsensor² verwendet. Dieser wird über eine fallende Eingangsflanke getriggert, und gibt nach einer kurzen Zeit einen Puls mit der Länge der gemessenen Zeit aus. Die Triggerung übernimmt beim Prototypen der Einfachheit halber ein Microcontroller³, die Ausgabe erfolgt direkt über einfache Kopfhörer. Der Puls, der hier gehört werden kann, wird je nach Entfernung als ein (bei sehr kurzen Entfernungen, $0,03m < d < 0,2m$) oder zwei schnell aufeinanderfolgende (bei größeren Entfernungen, $0,2m < d < 4m$) klick-ähnliche Laute wahrgenommen. Diese Laute werden bei den beiden Flanken des Pulses erzeugt, die Dauer dazwischen verhält sich somit proportional zur gemessenen Entfernung. Mit etwas Übung kann diese Entfernung grob geschätzt werden, sodass Objekte mit ausreichender Größe vor einer Person erkannt werden.

Dieser Puls enthält aber nur noch Informationen über den dichtesten Gegenstand, dessen reflektiertes Signal einen Schwellwert überschreitet. Grund hierfür ist die Filterung im Ultraschallsensor. Im zweiten Schritt soll nun diese Filterung übergangen werden, indem das Ausgangssignal davor abgegriffen wird. Somit werden auch kleinere Pulse (also von kleineren Flächen) sowie insgesamt mehrere Pulse (bei mehreren Objekten) an die Kopfhörer ausgegeben. Außerdem hat der Ausgangspuls des Sensors normalerweise eine festgelegte Intensität, welche hier jedoch je nach Größe der Fläche variieren kann. Um sich hiermit orientieren zu können ist allerdings mehr Übung erforderlich. **TODO: Praxistest**

Der dritte Schritt ist nun ein Stereosound. Bisher wurde nur erkannt, ob sich in einer gewissen Entfernung ein Gegenstand befindet. Man weiß hierbei aber nicht, ob dieser direkt vor einem, eher auf der linken oder eher auf der rechten Seite ist. Um dieses Problem zu lösen wird ein zweiter Empfänger verwendet, wobei die Empfänger nun direkt über den Ohren platziert werden müssen (aber trotzdem nach vorne zeigen). Der Transmitter befindet sich mittig auf der Stirn. Somit wird ein ausgesendetes Signal von beiden Seiten empfangen, je nach Position der reflektierenden Fläche jedoch mit leicht abweichenden Intensitäten und Verzögerungen. Das menschliche Gehör funktioniert ähnlich, indem es durch diese Intensitätsdifferenzen und Laufzeitunterschiede die Richtung einer Audioquelle ermitteln kann⁴. Somit sollte es auch mit dem Ultraschall noch relativ schnell möglich sein, seine Umgebung zu "sehen". **TODO: Praxistest**

²HC-SR04

³Arduino Micro

⁴Es gibt noch eine dritte Methode, die vom Gehör verwendet wird. Hierbei wird durch feine Klangvariationen, die durch Reflexionen am Kopf und an den Ohren auftreten, die Richtung noch genauer bestimmt. Nur dadurch kann zwischen vorne-rechts und hinten-rechts sowie oben und unten unterschieden werden. Da die Messungen jedoch zunächst nur nach vorne gehen, wird diese Methode vernachlässigt.

2.2 Fazit

Das Verfahren ist der menschlichen Echoortung sehr ähnlich, jedoch muss der Mensch hierbei die Laute nicht selbst erzeugen. Da in diesem Fall Ultraschall verwendet wird, kann das Verfahren auch in lauten Umgebungen eingesetzt werden, und stört in ruhigen Situationen niemanden. Die Echoortung ist preisgünstig und einfach umzusetzen, kann aber je nach Umfang nur ungenaue Angaben treffen. Die komplexeren Varianten benötigen wiederum eine längere Übungszeit.

3 3D Kamera Strategie

3.1 Funktionsweise

In diesem Teilprojekt werden die Daten einer 3D Kamera als Töne kodiert, die der Träger des Geräts dann verwenden kann um ein Gefühl für den ihn umgebenden Raum zu bekommen.

3.1.1 Verwendete Technologien

Der wichtigste Teil dieses Projekts ist eine ToF (Time of Flight) Kamera, die neben normalen Fotos auch sogenannte Tiefenbilder aufnehmen kann. In einem Tiefenbild bekommt jeder Pixel einen Wert, der die Entfernung zur Kameralinse in mm angibt. Der von uns verwendete „Cube Eye MDC500C“⁵ Sensor hat eine Reichweite von 0.8 bis 5.3 Metern und eine Auflösung von 320x240 Tiefenpixeln. Time of Flight Kameras messen die Entfernung mit Infrarotlicht. Deshalb funktioniert der Sensor auch im Dunkeln und wird von normalen Lichtreflektionen nicht gestört. Trotzdem hat der Sensor Probleme beim Erkennen von lichtdurchlässigen oder reflektierenden Objekten (z.B. Glasscheiben oder Spiegel). Für einen Prototypen ist das aber kein großes Problem. Wir haben diese Kamera ausgewählt, weil sie uns von einem Familienmitglied⁶ empfohlen wurde.

Einen weiteren wichtigen Teil des Projekts stellen 3D-Audio Kopfhörer dar. Diese können den Eindruck erzeugen, dass sich eine Tonquelle im dreidimensionalen Raum befindet, bzw. sich bewegt. Dieses Verfahren benutzen wir um dem Träger des Geräts einen Eindruck davon zu geben in welcher Richtung sich ein Objekt befindet.

Die dritte Komponente ist ein „Raspberry Pi“, ein Einplatinencomputer, auf dem ein Linux-Betriebssystem läuft. Dieser ist mit Kopfhörern und dem ToF Sensor verbunden und führt unser Programm aus. Wir verwenden den Raspberry Pi, weil er klein, mobil und stromsparend ist.

Zusammen ergeben die drei Bestandteile (und eine mobile Stromquelle) einen Prototypen, den Sie hier in der Abbildung sehen können.

TODO: Bild hier

3.1.2 Softwarestruktur

Das Programm ist in C++ geschrieben, weil die API des ToF Sensors C++ erfordert und C++ eine hardwarenahe Sprache mit vielen Möglichkeiten ist. Wir verwenden folgende Libraries:

1. *MTF API* - eine Schnittstelle mit der man den Cube Eye Sensor ansteuern kann
2. *PCL* - eine Bibliothek um mit Punktwolken⁷ zu arbeiten, wir benutzen sie für Bildverarbeitung der 3D Daten
3. *SFML* - eine einfache Multimedia Bibliothek, die wir für das Abspielen von 3D Sounds verwenden

⁵http://www.cube-eye.co.kr/en/#/spec/product_MDC500d.html

⁶Jan Nicklisch, Vater von Yorick Zeschke, arbeitet in der Firma „DILAX“, die diese Sensoren für Personenzählsysteme verwendet

⁷Punktwolken sind (ggf. geordnete) Mengen von Punkten im dreidimensionalen Raum, wobei jeder Punkt eine x-, y- und z-Koordinate und einen Index bekommt

Die Software selbst besteht im Moment aus 3 Modulen, die sich aber bis zur Ausstellung noch verändern können.

1. *sensorReader.cpp* - ein Modul, das die Schnittstelle zum ToF Sensor benutzt um Daten zu lesen und in eine Struktur für die weitere Verarbeitung zu bringen
2. *imageProcessor.cpp* - ein Modul zum Umwandeln der 3D Daten in eine Punktwolke und Vorbereiten bzw. Verarbeiten der Punktwolke
3. *audioPlayer.cpp* - ein Modul, welches die Vorbereiteten Daten in Töne umrechnet und diese dann abspielt

3.1.3 Programmablauf

Die Software läuft kontinuierlich in einer Schleife, bis sie beendet wird und macht alle 6 Sekunden ein Tiefenbild. Dieses wird vom Sensor als 2D Matrix von 320x240 (=76.800) natürlichen Zahlen dargestellt. In diesem Tiefenbild gibt jeder Pixel den Abstand zur nächsten lichtreflektierenden Region in mm an. Dadurch erscheint eine gerade Fläche direkt vor dem Sensor jedoch auf dem Bild als nach außen gekrümmt, weil das vom Sensor gesendete Infrarotlicht zu den Seiten der Fläche (und zurück) ein bisschen länger braucht als zur Mitte. Wegen der kugelförmigen Ausbreitung der Lichtstrahlen von der Kameralinse hat das Bild außerdem ein Polarkoordinatensystem⁸, mit dem wir nicht gut weiterarbeiten können. Um das Problem der Verzerrung zu beheben und das Bild in ein kartesisches Koordinatensystem umzurechnen verwenden wir einen Undistortion⁹ Algorithmus. Danach wird das Bild in eine Punktwolke mit kartesischem Koordinatensystem umgerechnet.

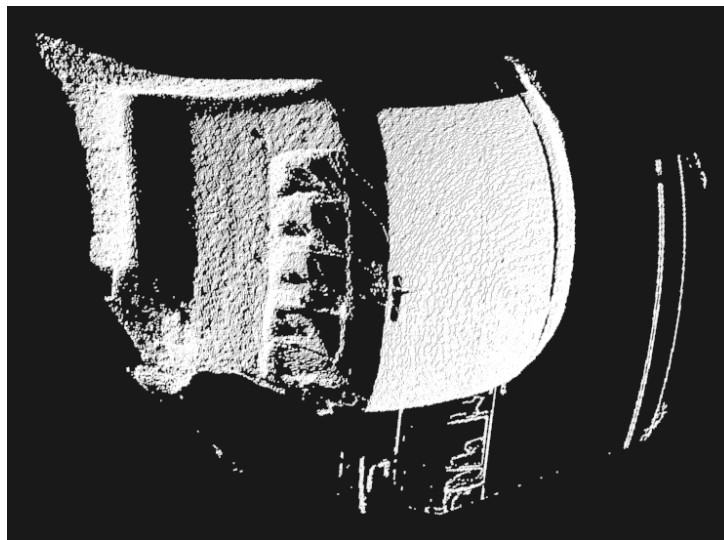


Abbildung 1: verzerrte Punktwolke mit Messfehlern, vor dem Undistortion-Algorithmus

TODO: Bild vom selben Zimmer! Wie in Abb. 1 zu sehen ist, wirkt ein ebene Fläche, in diesem Fall eine Wand, wie ein Teil der Oberfläche einer Kugel. In der nächsten

⁸jeder Pixel gibt eigentlich einen Winkel zwischen 0° und 75° an, weil der Sensor ein Sichtfeld von 75° hat

⁹in unserem Fall einen vom Hersteller mitgelieferten, den man direkt in der Sensorkonfiguration einstellen kann

Abbildung (Abb. 2) sieht man die Aufnahme des selben Zimmers, in der die Wand gerade erscheint. Hier sind auch Schrank (rechts in der Ecke) und Decke besser zu erkennen.

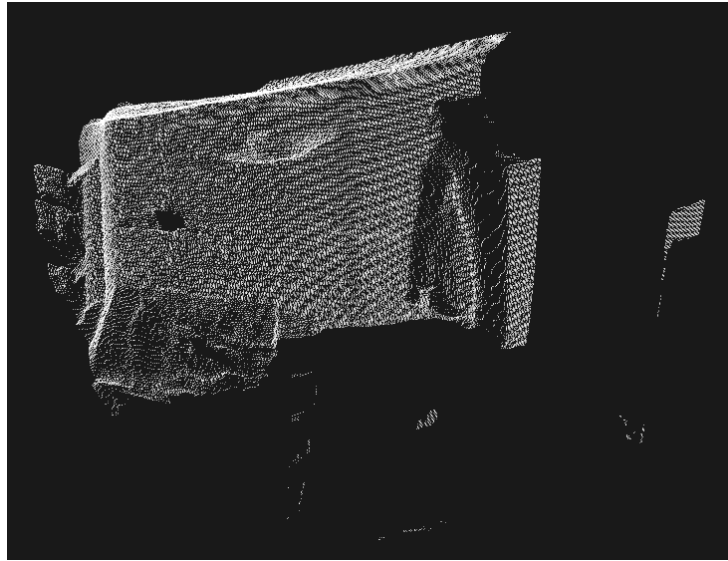


Abbildung 2: algorithmisch korrigierte Punktwolke ohne Verzerrung

Nachdem die Punktwolke korrigiert wurde, werden Boden und Decke entfernt. Momentan filtern wir einfach alle Voxel heraus, deren y-Koordinate kleiner als 40 oder größer als 200 ist¹⁰. Diese naive Methode soll später durch das Entfernen von Boden und Decke mit dem Flächenfindungsalgorithmus RANSAC geschehen. Hier sehen Sie eine Punktwolke nach der Filterung. Diese enthält nur noch ungefähr 62800 Punkte.

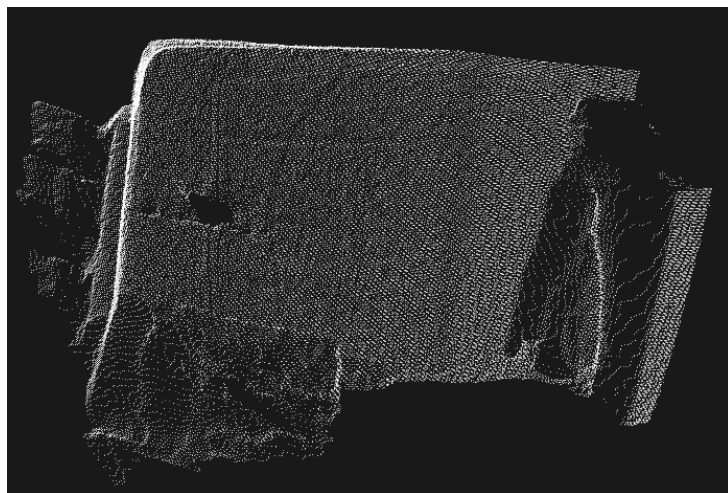


Abbildung 3: Punktwolke nach Entfernen von Decke bzw. Boden

Einmal wird die Punktwolke dann noch gefiltert, um ihre Größe zu reduzieren. Diese Art von Filterung nennt man Downsampling. Wir verwenden dafür den „VoxelGrid“ Algorithmus der „**P**oint **C**loud **L**ibrary“. Weil VoxelGrid die Punktwolke mithilfe eines Durchschnittsverfahrens reduziert, werden statistische Anomalien und Extremwerte ausgefiltert. Ein Bild mit genauer Auflösung eignet sich für unseren Zweck nicht so gut, wie

¹⁰Koordinaten auf der y-Achse gehen von 0 (oberer Bildrand) bis 240 (unterer Bildrand)

ein niedriger auflösendes, denn bei hoher Auflösung können kleine oder ungewöhnlich geformte Regionen (z.B. Messfehler, kleine Gegenstände, Kanten, Ecken, etc.) beim Hören einen ungewollten Eindruck erzeugen. Das geschieht, weil unser Gehör sehr stark auf Änderungen in einem regelmäßigen Ton, wie wir ihn im Normalfall hören wollen, reagiert. Hier sehen Sie wieder den selben Raum, nur dass die Punktwolke diesmal nur noch aus ungefähr 15650 (also ca. ein Fünftel der ursprünglichen Größe) Punkten besteht.



Abbildung 4: Punktwolke nach Downsampling, geringere Auflösung

Nach der Filterung wird das Bild in 320 vertikale Spalten unterteilt, die jeweils 240 Pixel hoch sind. Für jede Spalte wird aus den 5 „nächsten“ (auf den den Träger bezogen) Voxels¹¹ ein Voxel berechnet, dessen z-Koordinate (Tiefe) der Durchschnitt der 5 anderen Voxel ist. Seine x-Koordinate entspricht der Spaltennummer und die y-Koordinate ist ebenfalls der Durchschnitt der anderen 5 y-Koordinaten. 320 dieser Voxel ergeben einen radarscannähnlichen Streifen (horizontal) mit Tiefen- und Höheninformationen. Dieser wird für das Tonabspielen benutzt.

Ein Ton, wir nennen ihn „Radar Swipe“, weil er einem Radarscann durch das ganze Bild ähnelt, bewegt sich immer vom linken zum rechten Rand des Sicht-, bzw. Hörfeldes und ändert dabei (meistens) fortwährend seine Frequenz. Durch diese wird eine Entfernung angegeben¹². Zusammen mit der Position¹³, welche man über die 3D-Audio Kopfhörer mitbekommt, kann man sich mit etwas Übung ein gutes Bild der Umgebung und ihrer Beschaffenheit machen. Zum Beispiel könnte ein Ton, der in der linken Bildhälfte langsam tiefer wird und in der rechten Bildhälfte gleich bleibt eine schräge Wand darstellen, die in einiger Entfernung in eine zum Nutzer parallele Wand übergeht. So ein einfaches Beispiel kommt zwar selten vor, und meistens gibt es noch eine Menge Störgeräusche, aber näheres dazu im Abschnitt 3.2.

Momentan beträgt die Dauer zum Abspielen eines Bildes fünf Sekunden, gefolgt von einer Sekunde Pause. Bis zum Wettbewerb wollen wir die Dauer noch verkürzen, jedoch erfordert das ein gewisses Training, weil der Mensch üben muss, mehr Informationen in kürzerer Zeit zu verarbeiten. Zusammen mit einer Verkürzung der Pausen zwischen Aufnahmen hoffen wir die Zeit für einen Programmzyklus auf ungefähr eineinhalb bis drei Sekunden zu reduzieren.

¹¹so bezeichnet man einen dreidimensionalen Pixel mit x, y und z-Koordinaten

¹²tiefe Töne entsprechen großer Entfernung und hohe Töne einem nahen Objekt

¹³diese ist virtuell, hört sich aber wegen der Kopfhörer sehr realistisch an

3.2 Praxistests

Wir haben Dosuas in verschiedenen Umgebungen getestet und planen eine Vorführung am Ausstellungstag. Es stellte sich heraus, dass sich zum Üben der Handhabung des Gerätes mittelgroße Räume mit einfachen Formen besser eignen. Die Räume dürfen aber nicht zu groß sein, weil der Sensor eine maximale Reichweite von 5,3 Metern hat. Auch in zu kleinen Räumen eignet sich das Gerät nicht, denn der Sensor hat eine Mindestreichweite von 0,8 Metern. Am Anfang sind Räume ohne viele kleine Objekte und mit großen Flächen wie Wänden einfacher, weil die Töne gleichmäßiger sind. Nehmen wir als Beispiel den Raum, den man in Abb. 2 als Punktwolke sieht.



Abbildung 5: Kamerabild des Raumes

Man hört beim Betrachten dieses Raumes einen Ton, der ungefähr eine halbe Sekunde die Frequenz (von ca. 550Hz) nicht verändert und sich so anhört, als würde er von links kommen. Dieser Ton wird durch das Bett «««< HEAD erzeugt. Als nächstes wird der Ton über ungefähr eine halbe Sekunde gleichmäßig tiefer (bis auf 340Hz), jetzt ist unsere virtuelle Tonquelle an der Wand des Raumes angekommen. Der Ton steigt nun über $1\frac{1}{2}$ Sekunden sehr langsam an (bis ca. 360Hz), denn die Wand hat eine leichte Neigung. ===== erzeugt. Als nächstes wird der Ton über ungefähr eine halbe Sekunde gleichmäßig tiefer (bis auf 340Hz), jetzt ist unsere virtuelle Tonquelle an der Wand des Raumes angekommen, und steigt dann über $1\frac{1}{2}$ Sekunden sehr langsam an (bis ca. 360Hz), denn die Wand hat eine leichte Neigung. »»»> c8c88e057249f8762cbe6d9b1563151b86f5d70e Nun hört man eine Art Sprung, bei dem der Ton ruckartig von 360Hz zurück auf 550Hz wechselt. An solchen Auffälligkeiten kann man Kanten, Öffnungen oder spitze Gegenstände erkennen, was sehr wichtig für Blinde ist. Dieser Ton repräsentierte nämlich den Übergang von der Wand zum Schrank, der weiter vorne ist. Außerdem hört man die virtuelle Tonquelle in diesem Moment direkt in der Mitte des Hörfeldes, was dem Nutzer anzeigt, dass sich die Kante fast genau vor ihm befindet. Über ungefähr eine Sekunde bleibt die Tonhöhe wieder gleich, nur die Position verändert sich; man hört die Fläche des Schrankes. Über die restlichen $1\frac{1}{2}$ Sekunden steigt der Ton mit gleichbleibender Geschwindigkeit an und die Tonquelle wandert nach rechts. Hier hört man die Tür und am Ende eine kurze „Spitze“, die die Türklinke darstellt. Am Ende hat der Ton eine Frequenz von ca. 790Hz.

Wir hoffen, dass Sie sich nun ein Bild davon machen können, wie sich die Welt mit Dosuas anhört. Nach einem halbstündigen Selbsttraining mit dem Gerät war unsere Testperson¹⁴ in der Lage (natürlich mit verbundenen Augen) in Schulräumen und Gängen

¹⁴Yorick Zeschke hat den ersten Prototypen getestet

Wände und Türen zu erkennen, deren Ausrichtung und Entfernung er beschreiben konnte, ohne sie gesehen zu haben. Außerdem war er in der Lage zu sagen ob eine Tür offen, halboffen oder geschlossen ist. Nach einer weiteren Stunde war es ihm möglich Menschen, Tische und deren ungefähre Ausrichtung zu bestimmen. Wir haben bereits einige wiederkehrende Muster gefunden, die auf bestimmte Objekte in einem Raum hindeuten.

Objekt	Beschreibung des Tons
Wand oder große Fläche	verändert gleichmäßig und ununterbrochen seine Tonhöhe
Kante, Ecke, sehr steile Fläche oder spitzer Gegenstand	„Sprung“ von einer Tonhöhe zu einer anderen
Tür, Öffnung oder Loch	gleichmäßiger Ton (z.B. Wand), dann Sprung (Kante), wieder gleichmäßiger Ton (z.B. Gang hinter der Tür), noch ein Sprung und dann wieder ein gleichmäßiger Ton (Wand geht weiter)
Mensch oder Säule	gleichmäßiger Ton (z.B. Wand), dann „kreisförmiger“ ¹⁵ Ton, dann wieder gleichmäßiger Ton
unregelmäßiges Objekt (z.B. Gardrobe mit Kleidung oder Computer auf einem Tisch)	zitternd ¹⁶ erscheinender Ton

Wir wollen das Gerät noch mit anderen Leuten testen und sehen, wie schnell jemand lernt, damit umzugehen. Wir vermuten, dass man nach einigen Tagen Selbsttraining im Stande ist, ohne Hilfe durch noch nie gesehene Räume zu gehen, ohne dabei irgendwo an zu stoßen und den Weg nach draußen wieder zu finden. Längeres Üben oder technische Verbesserungen bieten ungeahnte Möglichkeiten. Doch das Gerät ist und bleibt momentan nur ein Prototyp. **TODO: bild hier**

¹⁶Intuitiv würde man so einen Ton wahrscheinlich als kreisförmig beschreiben. Die Frequenzänderung kann durch eine nach unten geöffnete gestreckte Parabel angenähert werden.

¹⁶weil der Ton schnell zwischen verschiedenen Frequenzen wechselt

4 Diskussion

Im folgenden wollen wir kurz diskutieren, was wir für das Projekt planen und inwiefern man das Gerät benutzen und weiterentwickeln kann und sollte. Außerdem fassen wir die durch die Entwicklung und Forschung am Projekt Dosuas gewonnenen Erkenntnisse im Fazit zusammen.

4.1 Ausblick

Es gibt noch sehr viele Möglichkeiten das Projekt weiterzuentwickeln. Einige vielversprechende, möchten wir hier auflisten. Die Entwicklungen sind nach ihrer Schwierigkeit und Entwicklungsaufwand geordnet. Einige sind auch nur Ideen.

1. algorithmisches Entfernen von Decke, Boden und störenden Objekten
2. Verbesserung der Genauigkeit des Tons, z.B durch größeres Frequenzspektrum, kein VoxelGrid Filter mehr
3. Einbauen von Höhenwahrnehmung durch besseres 3D Audio oder andere Effekte
4. Erfassen des ganzen Bildes und nicht nur eines Streifens (die im Moment gehörten Voxel bilden einen Streifen, weil pro Spalte im Bild nur ein Voxel genommen wird), dies kann z.B. durch Tonüberlagerungen, Schwebungen, Akkorde Tonlautstärke oder unterschiedliche Klangfarben realisiert werden
5. Benutzen eines auf das Projekt angepassten Sensors, der dadurch günstiger wird
6. Benutzen mehrerer Sensoren für 3d Sichtfeld (wir können aus jeder Richtung Töne hören, warum nicht diese Fähigkeit verwenden?)
7. Verkleinern und besser portabel machen des Geräts
8. und vieles mehr...

Viele der hier aufgezählten Entwicklungen werden wir bis zum Wettbewerb wahrscheinlich nicht mehr schaffen. Aber dieser Ausblick dient auch als Ideen für Leute, die nach Jugend Forscht daran interessiert sind, das Projekt weiter zu entwickeln. Vermutlich werden wir das Projekt dann als Open Source Projekt veröffentlichen.

4.2 Fazit

Im Moment fehlen uns noch genügend Messdaten um eine aussagekräftige Statistik zu machen. Jedoch können wir mit Sicherheit sagen, das erste Schritte wie das Herumlaufen in fremden Räumen mit dem jetzigen Stand möglich sein sollten. Wirklich „Sehen“ können Leute mit dem Gerät noch nicht und der Weg bis dahin ist noch weit, aber etwas ebenfalls sehr wichtiges ist bereits möglich: Erkennen. Mit Dosuas kann man sich im Raum orientieren, Strukturen einfacher und später auch komplexerer Objekte erkennen und die Form von Gegenständen erraten. Also tut das Gerät genau das, was sein Name sagt, es ist ein Gerät zur Orientierung im Raum mithilfe von Audio Signalen, ein „**Device for Orientation in Space Using Audio Signals**“.

Das Gerät ist natürlich kein Ersatz für menschliches Sehen, aber das war am Anfang der Entwicklung auch gar nicht beabsichtigt. Das Projekt Dosuas sollte eine Hilfestellung

für Blinde sein, die ihnen das Leben einfacher macht. Kleine und genaue Gegenstände kann man mit unserem jetzigen Sensor nicht besonders gut erkennen. Das muss man aber auch nicht, denn dazu besitzen wir Menschen den Tastsinn, der wesentlich genauer ist. Auch sonst ist es nicht beabsichtigt, sich auf ein Gerät wie dieses zu verlassen. Man kann alltägliche Prozesse mit Dosuas einfacher machen. Wir hoffen das dieses oder ähnliche Projekte mehr blinde Menschen dazu motiviert, sich nicht mit ihrer Behinderung wie mit einer Last abzumühen, sondern Geräte oder Techniken ,wie z.B. menschliche Echoortung, zu verwenden um nicht mehr auf ständige Hilfe angewiesen zu sein und selbständiger zu werden. Wie Daniel Kish in einem TED-Talk¹⁷ sagte, empfindet er Blindheit nicht als Problem, sondern als Eigenschaft, die ihn von anderen Menschen unterscheidet. Diesem Beispiel sollten unserer Meinung nach mehr Blinde folgen.

Vielleicht wird Dosuas irgendwann die Grundlage für ein weiteres Forschungsprojekt sein, das es blinden Menschen vollständig ermöglicht zu sehen. Bis dahin warten wir gespannt und versuchen mit unserem Projekt den Grundstein dafür zu legen.

¹⁷https://www.ted.com/talks/daniel_kish_how_i_use_sonar_to_navigate_the_world

5 Anhang