

GÜNTHER



Der Masken-erkennende Roboter(-Hund)

Bildquellen:

<https://www.dog-learn.com/dog-breeds/dachshund/>

<http://www.oempromo.com/product/Sunglasses/C/Cyborg-Wrap-Sunglasses-259301.htm>

<https://www.team-dogz.co.uk/product/scooter-swirl-wheel-purple-pu-110>

Geeignet

unterst
Ützender

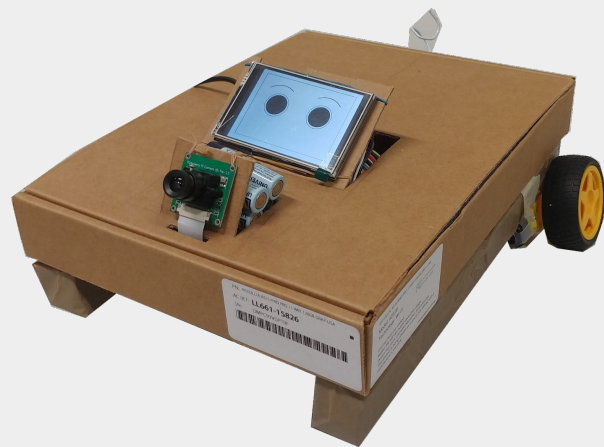
Normaler

Treudoofer

Hund

(für) E
inhaltung

von R
echt (und Ordnung)



(ist er nicht süß?)

AUFBAU - AUßEN

Bildschirm

- bessere Handhabung
- Emotionsanzeige

Kamera

- Körper- und Gesichtserkennung

Batteriepack

- (hoffentlich hält)
- eigentlich ist hier der pinke Akku

Lenkrolle

Kringelschwänzchen

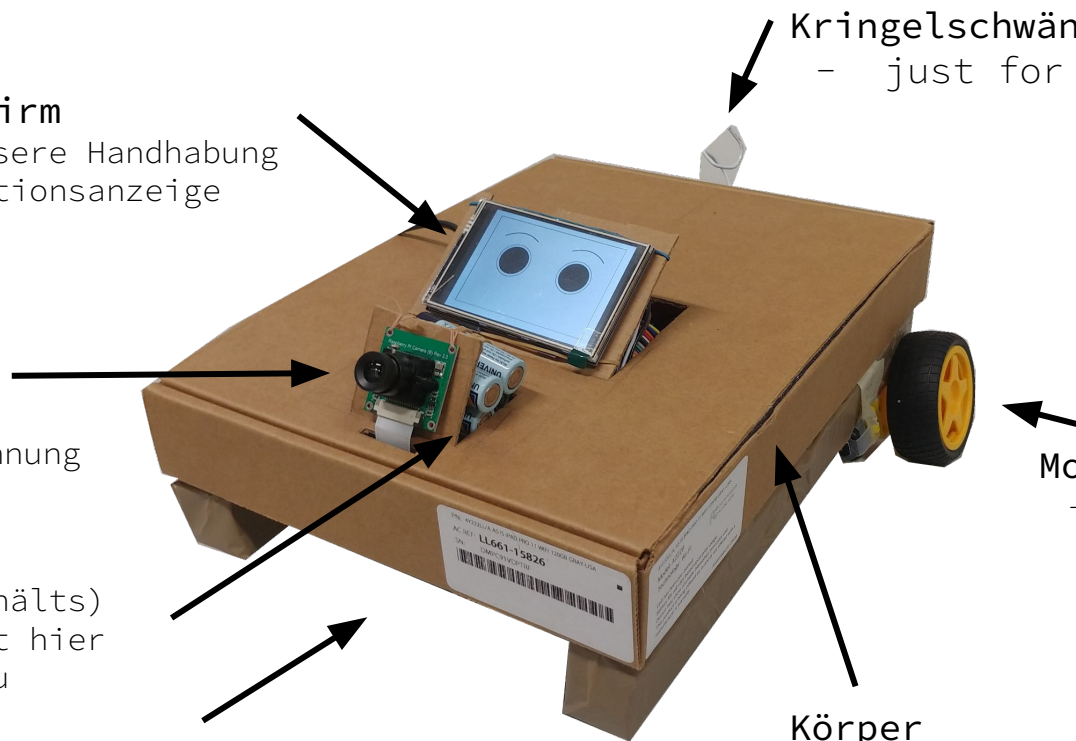
- just for fun

Motorbetriebene Räder

- fescche Kurvenfahrt

Körper

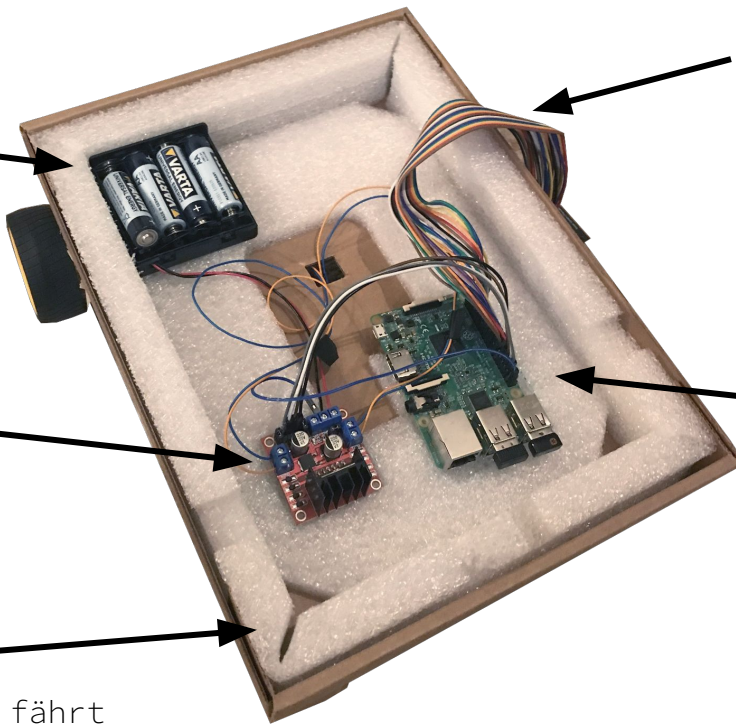
- Stauraum für Elektronik



AUFBAU - INNEN

Batterie-Box

- Stromversorgung für die Motoren



Kabel

- Kabel

Motorsteuerung (MS)

- Verteilt Strom an die Motoren

Raspberry Pi

- Mini-Computer
- Eigenes OS auf dem Python-Skript läuft
- Sendet Signal an MS

Polsterung

- Gut gepolstert fährt sichs besser

DEMO

Ort: Eingangsbereich von Gebäude D

Hintergrund: Corona gibt es leider immer noch :(

Situation: Sie betreten das Gebäude ohne Maske



DEMO-INHALT

- Günther STARTen
- ohne Maske ins Bild laufen -> Günther fährt auf dich zu
- halb aus dem Bild laufen -> Günther sollte Kurs anpassen
- Günther nah genug ran lassen -> umschalten auf Gesichtserkennung
- Günther sieht keine Maske -> Reaktion?
- du ziehst Maske auf -> Günther freut sich
- ENDE

MÖGLICHE UPDATES

- Gesichtserkennung:
 - präziser durch größere Datasets
- Körper- & Gestenerkennung:
 - Gesten erkennen durch Vektorberechnung zwischen Keypoints
 - anderes TFLite-Modell
- Hund-ähnlichere Karosserie für Günther
 - am besten ohne X-Beine und mit freien Rädern
- höherer Kameraposition für besseren Kamerawinkel