

Greifarmsteuerung mit Kinect B

Projektbeschreibung Ziel des Praktikums ist die Steuerung eines Greifarms mithilfe einer Kinect. Bestimmte Bewegungsmuster werden von der Kinect erkannt auf einen mechanischen Greifarm übertragen. Hierzu soll eine Schnittstelle zwischen der Kinect-API und der Steuerung des Roboters implementiert werden.

Team Matthias Hummel (links) und Manuel Dewald (rechts)



Meilensteine

06.12.2012	Umgang mit der Kinect API und Robotersteuerung	<input type="checkbox"/>
11.01.2013	Ausarbeitung einer inversen Kinematik und Integration des Wii Controllers	<input type="checkbox"/>
12.02.2013	Umsetzen von Armbewegungen in Robotersteuerung	<input type="checkbox"/>
21.02.2013	Dokumentation und Vortrag	<input type="checkbox"/>