Gestikulaser

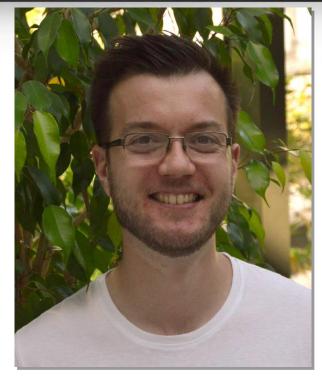
Ein Projekt im Rahmen des COSIMA-Wettbewerbs

Christoph Behr, Cailing Fu, Anna Pryadun, Daniel Wolff

Wir sind..









Cailing Fu

Studiert Computational Engineering Science an der RWTH Aachen. Interessiert sich für Programmieren, Musik und Kampfsport.

Daniel Wolff

Studiert Computational
Engineering Science an der
RWTH Aachen. Ist für
Programmieren und Maschine
Learning begeistert.

Christoph Behr

Studiert Elektrotechnik an der FH Aachen. Findet Roboter cool und würde gern einen bauen.

Anna Pryadun

Studiert
Wirtschaftsingenieurwesen FR
Maschinenbau an der RWTH
Aachen. Findet es spannend,
innovative Projekte zu
realisieren.

Der COSIMA-Wettbewerb



Was ist COSIMA?

Competition of Students in Microsystems Applications Studentenwettbewerb im Bereich Mikrosystemtechnik





Wann & Wo:

13. - 16. November 2018, electronica Messe München



Veranstalter:

Verband der Elektrotechnik Elektronik und Informationstechnik (VDE) Bundesministerium für Bildung und Forschung.





Der COSIMA-Wettbewerb

Kleines Bauteil mit Sensoren und Steuerungselektronik auf einem Chip



Aufgabe: Neue Einsatzmöglichkeiten von Mikrosystemen finden.

Dazu gehört:

- Wirtschaftliche Planung und Öffentlichkeitsarbeit,
- Projektdurchführung und Präsentation im Rahmen eines Wettbewerbs.



Was gibt's zu Gewinnen:

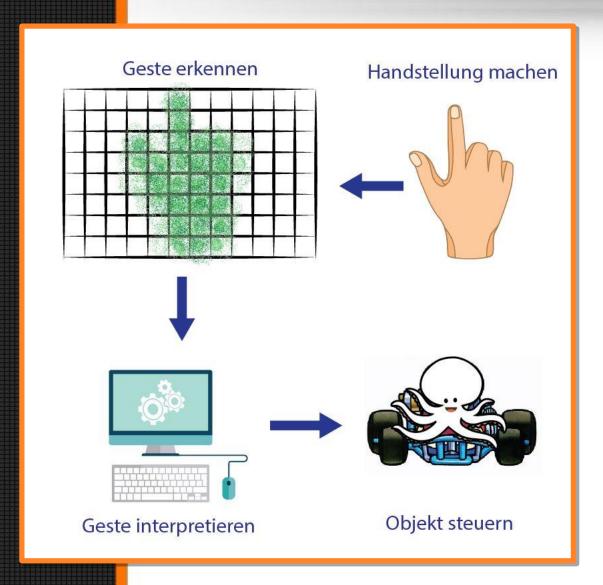
- •Teilnahme am internationalen Wettbewerb iCan
- Geldpreis



iCan -

ist eine chinesische Initiative, bei der sich die drei Siegerteams der regionalen Wettbewerbe aus China, Japan, Taiwan, Singapur, USA und Europa treffen.

Unser Ziel – Der Gestikulaser

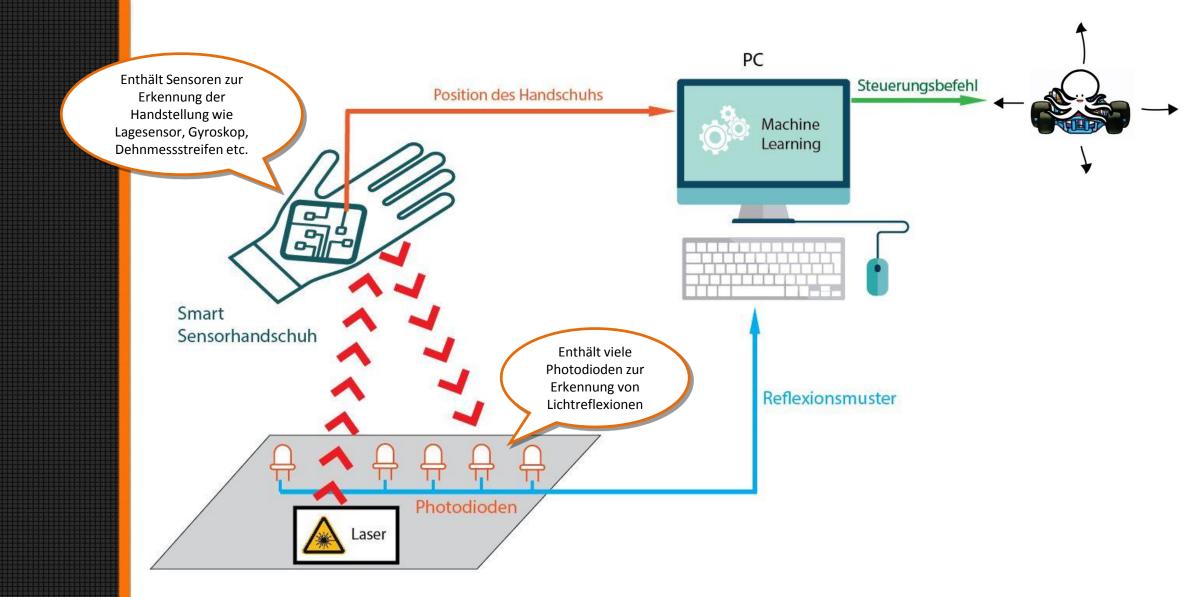


Wir wollen eine portable und vielfältig einsetzbare intelligente Gestensteuerung entwerfen.

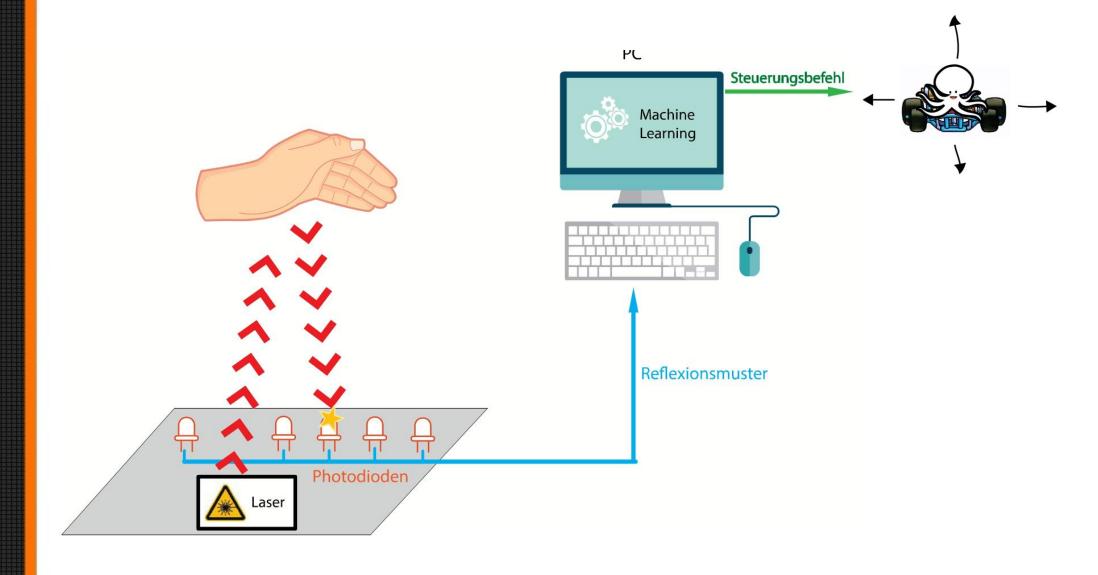
Hierbei sollen verschiedene Gesten einer Hand durch das Auswerten von Reflexionsmustern erkannt und basierend auf der Geste bestimmte Aktionen an einem Endgerät gesteuert werden.

Durch die Verwendung eines Sensorhandschuhs zu Beginn der Inbetriebnahme, kann die Gestenerkennung individuell auf den Benutzer angepasst werden.

Anlernphase



Betrieb



Projektübersicht

Die Realisierung der Gestenerkennung erfolgt in 5 Schritten:

Auslegung des Sensorhandschuhs

Auf einem Handschuh aus hautähnlichem Material werden verschiedene Sensoren platziert, um Daten über die Position und Stellung der Hand einzusammeln.

Entwicklung des Modells

Mittels Machine Learning wird ein Modell entwickelt, welches den Zusammenhang zwischen den Reflexionsmustern und der Position der Hand und beschreibt.

Gestenerkennung

Sobald genug Daten über
Position und Stellung der Hand
und die daraus resultierende
Reflexionen gesammelt wurden,
ist der Sensorhandschuh nicht
mehr erforderlich um die Gesten
zu erkennen.











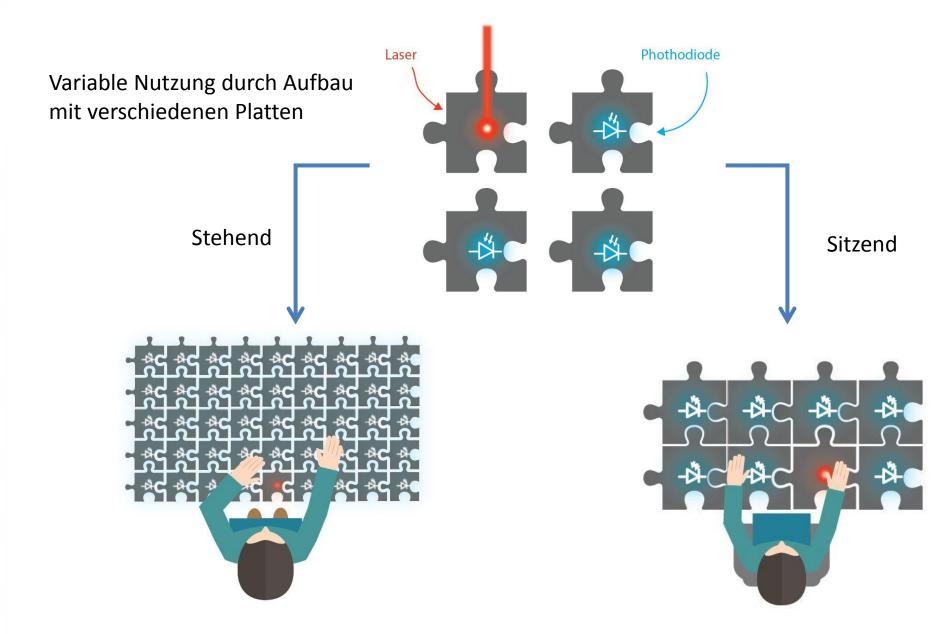
Aufbau der Photodioden

Auf einer Platte werden mehrere Photodioden befestigt, mit deren Hilfe das von der Hand des Benutzers reflektierte Licht detektiert werden kann.

Trainingsphase

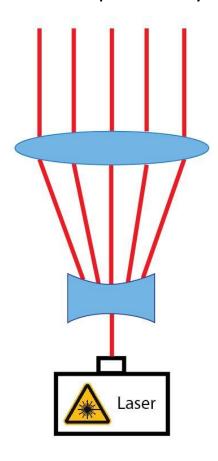
Verschiedene Gesten werden mehrmals wiederholt, um genug Daten zu sammeln und dadurch das entwickelte Modell zu trainieren und zu verfeinern.

Photomatrix

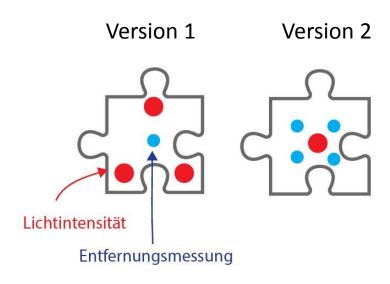


Photoplatte

Aufweitung des Lasers durch ein optisches System



Platzierung des Lasers auf eine Platte mit Entfernungsmessung zur Erkennung der Hand



Unser Produkt

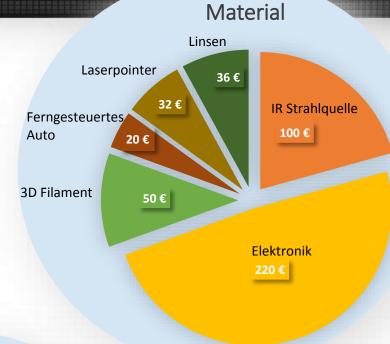
Der Gestikulaser

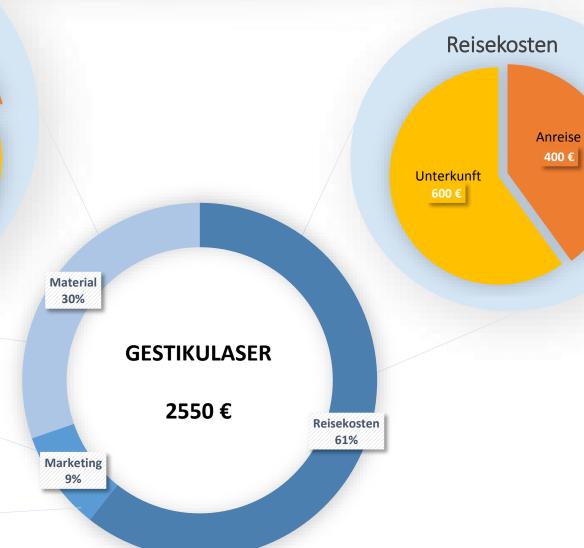
- Eine portable Gestensteuerung für Gegenstände, die im alltäglichen Leben verwendet werden
- Durch die Verwendung von Machine Learning ist die Gestenerkennung individuell auf den Benutzer angepasst

Anwendungen

- Steuern eines ferngesteuerten Autos ohne Fernsteuerung
- Vereinfachte Bedienung einer Laserharfe
- Steuerung Smart Home

Kostenplanung







Gegenleistungen für Sponsoren

Wir können unsere Sponsoren in folgenden Medien erwähnen:









- Social Media Instagram, Facebook, Twitter
- Unsere Website
- Präsentation des Projektes bei der electonica Messe in München
- Aufdruck auf das Team T-Shirt

Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!