

HTBLuVA Wiener Neustadt Höhere Lehranstalt für Informatik



DIPLOMARBEIT

Localisation via ML Methods

Ausgeführt im Schuljahr 2019/20 von:

Rolle x Ida Hönigmann 5AHIF

Rolle y Peter Kain 5AHIF

Betreuer / Betreuerin:

MMag. Dr. Michael Stifter

Wiener Neustadt, at September 9, 2019/20

Abgabevermerk:

Übernommen von:

Eidestattliche Erklärung

Hiermit erkläre ich an Eides statt, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig und ohne fremde Hilfe verfasst und keine anderen als die im Literaturverzeichnis angegeben Quellen und Hilfsmittel verwendet habe. Insbesondere versichere ich, dass ich alle wörtlichen und sinngemäßen Übernahmen aus anderen Werken als solche kenntlich gemacht habe.

Wiener Neustadt am September 9, 2019/20

Verfasser / Verfasserinnen:

Ida HÖNIGMANN

Peter KAIN

Contents

	Eidestattliche Erklärung	
	Acknowledgement	
	Kurzzusammenfassung	
	Abstract	V
1		1
	1.1 Goal	1
2	Study of Literature	2
	2.1 Section	2
3	Methodology	3
	3.1 Section	3
4	ROS2	4
	4.1 Section	4
5	Experiment 1	5
	5.1 Section	5
6	Lessons learned	6
	6.1 Section	6
7	Experiment 2	7
	7.1 Section	7
8	Conclusion	8
	0.1 Castian	0

Acknowledgement

We would like to thank \dots

${\bf Kurzzus ammen fassung}$

TODO

Abstract

TODO

Introduction

Author:

1.1 Goal

The goal of this diploma thesis is to show the possibilities and advantages of using machine learning for localization, and to provide an API for easy use by future robotics students. In order to do localization a neural network will evaluate two images with different points of view. From these two points of view it will return the relative distance from the point of view of the second image to any given object visible in both images. Machine Learning will be used in order to not be dependent on a specific situation or setup. The localization should hereby work on, for example, objects varying in size and/or in different situations of lighting.

[TODO: länger, und nicht das werden wir machen, sondern das ist unser Ziel]

Study of Literature

Author:

2.1 Section

[TODO]

Methodology

Author:

3.1 Section

[TODO]

ROS2

Author:

4.1 Section

[TODO]

Experiment 1

Author:

5.1 Section

[TODO]

Lessons learned

Author:

6.1 Section

[TODO]

Experiment 2

Author:

7.1 Section

[TODO]

Conclusion

Author:

8.1 Section

[TODO]