

[direkt zum Inhalt springen](#)

[direkt zum Hauptnavigationsmenü](#)



## Kontakt, Inhaltsverzeichnis und weitere Service-Links

- [Kontakt](#)
- [Impressum](#)
- [Sitemap](#)

### AOT-Login

- [An- / Abmeldung](#)



Agententechnologien in betrieblichen Anwendungen und der Telekommunikation

A|O|T

## Navigation für bestimmte Zielgruppen

- [Sommersemester 2017](#)
- [Curriculum](#)
- [Abschlussarbeiten](#)
- [Archiv](#)
- [Datenschutz](#)
- [Forschung](#)

## Haupt-Navigation

- Bachelor- und Masterarbeitsthemen
- [Abgeschlossene Themen](#)

## Bachelor- und Masterarbeitsthemen

[Zu Abgeschlossene Diplomthemen](#)

Die folgenden Themen werden im Moment bei AOT als Diplomarbeiten angeboten. Interessierte Studenten wenden sich bitte direkt an die Betreuer.

- [Efficient Operation of Unmanned Aerial Vehicle for Industrial Fire Fighters \(mehrere Themen / several theses\) \(Robotik\)](#)

In the research project \"Efficient Operation of Unmanned Aerial Vehicle for Industrial Fire Fighters (EffFeu)\" the DAI-Lab focuses on autonomous drone operation including advanced situation detection capabilities. The topics listed below focus on autonomous navigation and object detection... [mehr info](#) »

- [Goal-directed Behaviour-based Planning for Multi-Robot Systems \(Cognitive Architectures\)](#)

Description: Higher-level control of multi-robot systems requires appropriate decision-making and planning in highly dynamic (uncertain) environments. The different existing concepts of reactive decision-making and goal-directed symbolic planning have advantages and disadvantages in such environm... [mehr info](#) »

- [Connected Mobility / „Security in Software Development“ \(extern\)](#)

sch Software Innovations Berlin, Abschlussarbeit/Werkstudent Zukunftsthemen und abwechslungsreiche Projekte statt Dienst nach Vorschrift: Eine Abschlussarbeit bei Bosch Software Innovations bietet spannende Herausforderungen, ist alles andere als langweilig – und wird so zum idealen Sprungbrett ... [mehr info](#) »

- [Connected Mobility / „Smart Data/Big Data“ \(extern\)](#)

Bosch Software Innovations Berlin, Abschlussarbeit/Werkstudent Zukunftsthemen und abwechslungsreiche Projekte statt Dienst nach Vorschrift: Eine Abschlussarbeit bei Bosch Software Innovations bietet spannende Herausforderungen, ist alles andere als langweilig – und wird so zum idealen Sprungbrett... [mehr info](#) »

- [A Graphical Editor for Graph Diagrams \(Next Generation Services\)](#)

Masterarbeit. Model Transformation is one of the key technologies in Model Driven Engineering. Triple Graphs are a well-formalized language for model transformation [1]. They are able to represent two related models and are thus able to represent one-to-one model transformation. However, they are... [mehr info](#) »

- [Entwicklung und Implementierung eines Health Monitoring Systems \(HMS\) in einem neuartigen UAS \(Cognitive Architectures\)](#)

Innerhalb der Masterarbeiten sollen mögliche Fehlerquellen und deren Versagenserscheinungen identifiziert und deren Messung und Auswertung implementiert werden. Ziel ist es, ein fortschrittliches HMS für das UAS SONGBIRD zu entwickeln, mit dem technische Defekte frühzeitig erkannt und [... mehr info »](#)

- [\*\*Entwicklung und Implementierung einer Software für automatisches Starten und Landen eines neuartigen UAS \(Cognitive Architectures\)\*\*](#)

Ziel der Arbeit ist der Entwurf und die Implementierung eines automatischen Start-/Landesystems für den SONGBIRD. Das UAS SONGBIRD ist ein innovatives Produkt das die Vorteile von Multikoptern, senkrecht starten und Landen, mit den Vorteilen eines klassischen Flugzeuges, hohe Tragkraft bei [... mehr info »](#)

- [\*\*Denkende Agenten \(Information Retrieval\)\*\*](#)

Bachelor-/Masterarbeit Denken erlaubt es uns Menschen Entscheidungen zu treffen. Wir können über mögliche Folgen von Aktionen nachdenken und dadurch besser unsere Aktionen planen. Damit reagieren wir nicht nur auf unsere Umgebung sondern können proaktive und autonom leben. [... mehr info »](#)

- [\*\*Auto-calibration of camera parameters for autonomous soccer robots \(Agent Core Technologies\)\*\*](#)

Cameras are major sensor for autonomous soccer robots and the vision results depend on camera settings such as white-balance, exposure. We are currently using auto-mode of the cameras' drivers, but it is insufficient for different lighting conditions. The goal of this thesis is to develop auto camera [... mehr info »](#)

- [\*\*Multi-Hypotheses Kalman Filter based Self-Localization for autonomous soccer robots \(Agent Core Technologies\)\*\*](#)

Autonomous soccer robots have to know where they are in the field by using perceptions, e.g. vision results and odometry. There are several methods that have been proposed to solve the self-localization problem, but all of them have advantages and limits. The goal of this thesis is to implement Multi-Hyp [... mehr info »](#)

- [\*\*Dynamic kicking motion for NAO soccer robot \(Agent Core Technologies\)\*\*](#)

The humanoid NAO robot is used in RoboCup standard platform league to play soccer autonomously. Kicking is one of the most important ability to play soccer. Due to the complexity and dynamics of humanoid robot, a stable and strong kicking is a challenging task. The goal of this thesis is to improve t [... mehr info »](#)

- **[Nutzen der Roles and Reference Grammar für Semantische Dekomposition](#)**

Die Beschreibung von Systemkomponenten mit Semantischen Informationen ist Gegenstand aktueller Forschung. Das Spektrum formaler Sprachen reicht von formaler Syntax (Chomsky) bis zu funktionalen Grammatiken (Hopper). Zwischen diesen beiden Extrempunkten steht die Roles and Reference Grammar (RRG) mit [... mehr info »](#)

- **[Graph-based Preference Collecting Interface \(Information Retrieval\)](#)**

Masterarbeit (ggfs. auch Bachelor) CONTEXT Recommender Systems support users to overcome the information overload caused by huge item collection. Collaborative Filtering has established as state-of-the-art technique. Preferences assigned by users towards items play a key role in the process of [... mehr info »](#)

- **[Indoor Exploration and Sensing \(mehrere Themenstellungen\) \(Agent Core Technologies\)](#)**

(Bachelor oder Master) Die übergreifende Aufgabenstellung lautet: systematische Erkundung einer Indoor-Umgebung mittels autonomer Roboter. Zur Verfügung stehen mehrere Fahrzeuge, die autonom steuerbar sind: UGVs (Unmanned Ground Vehicles) und UAVs (Unmanned Aerial Vehicles), so genannte [... mehr info »](#)

- **[Incorporating Human-Aware Planning into BDI-Systems \(Agent Core Technologies\)](#)**

Bachelor-/Masterarbeit Viele der heutigen Planungskomponenten vernachlässigen die Interaktion mit dem Menschen, der nicht nur der Auftraggeber sein kann, sondern auch eine nützliche Systemkomponente mit Fähigkeiten, welche kein Computer besitzt. Hier ist es das Ziel autonomen System [... mehr info »](#)

- **[Entwicklung einer graphischen Komponente zur semantischen Beschreibung von Diensten \(Agent Core Technologies\)](#)**

Bachelor- / Masterarbeit Mithilfe semantischer Dienstbeschreibungen lässt sich die automatische Interpretierbarkeit von Softwarediensten gegenüber Standardbeschreibungen wie WSDL signifikant erhöhen. Dabei wird auf Ontologie- und Regelsprachen zurückgegriffen, mit denen sich [... mehr info »](#)

- **[Semantic Web Recommender System \(Information Retrieval\)](#)**

Es soll ein User-Interface für das semantische Empfehlungssystem »Universal Recommender« programmiert werden. Der Universal Recommender ist eine am DAI-Labor entwickelte Java-Bibliothek, mit der Empfehlungssysteme für semantische Datensätze programmiert werden können [... mehr info »](#)

# Kontakt, Index und weiterer Service

- [Kontakt](#)
- [Impressum](#)
- [Sitemap](#)

Copyright TU Berlin 2007