

# Präsentation von PowerPoint-Folien durch einen Humanoiden Roboter

## PROJEKTARBEIT

für die Prüfung zum  
Bachelor of Science  
des Studienganges Angewandte Informatik  
an der  
Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe  
von  
**Patrick Siewert**

Abgabedatum 3. April 2018

Bearbeitungszeitraum	11 Wochen
Matrikelnummer	4363889
Kurs	TINF16B2
Ausbildungsfirma	Fiducia & GAD IT AG Karlsruhe
Betreuer der Ausbildungsfirma	Volker Werling
Gutachter der Studienakademie	Prof. Dr. Heinrich Braun

## Erklärung

Ich versichere hiermit, dass ich meine Projektarbeit mit dem Thema: „Präsentation von PowerPoint-Folien durch einen Humanoiden Roboter“ selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

\_\_\_\_\_  
Ort      Datum

\_\_\_\_\_  
Unterschrift

## Sperrvermerk

Der Inhalt dieser Arbeit darf weder als Ganzes noch in Auszügen Personen außerhalb des Prüfungsprozesses und des Evaluationsverfahrens zugänglich gemacht werden, sofern keine anders lautende Genehmigung der Ausbildungsstätte vorliegt.

# Inhaltsverzeichnis

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>1</b>
1.1	Die Fiducia & GAD IT AG . . . . .	1
1.2	Motivation . . . . .	1
1.3	Zielsetzung . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Grundlagen</b>	<b>3</b>
2.1	Python . . . . .	3
2.2	JavaScript . . . . .	4
2.3	PowerPoint . . . . .	4
2.4	Flask . . . . .	4
2.5	Verteilte Systeme . . . . .	4
2.5.1	Client-Server-Modell . . . . .	4
2.6	MQTT . . . . .	5
<b>3</b>	<b>Humanoide Roboter</b>	<b>7</b>
3.1	Allgemein . . . . .	7
3.2	Abgrenzung zu anderen Arten von Robotern . . . . .	7
3.2.1	Industrieroboter . . . . .	7
3.2.2	Serviceroboter . . . . .	8
3.2.3	Androiden . . . . .	8
3.3	Moderne Humanoide Roboter . . . . .	9
3.3.1	Atlas . . . . .	9
3.3.2	Sophia . . . . .	10
3.3.3	Pepper . . . . .	10
3.4	Human-Robot Interaction . . . . .	11
3.4.1	Natürliche Formen der Kommunikation . . . . .	12
3.5	Einsatz von humanoiden Robotern . . . . .	13
3.5.1	Öffentliche Plätze . . . . .	13
3.5.2	Einzelhandel . . . . .	14
<b>4</b>	<b>Umsetzung</b>	<b>15</b>
4.1	Struktur . . . . .	15
4.2	Server . . . . .	15

## *INHALTSVERZEICHNIS*

iii

<b>5</b>	<b>Ausblick</b>	<b>16</b>
<b>6</b>	<b>Fazit</b>	<b>17</b>
	<b>Anhang</b>	<b>18</b>
	<b>Index</b>	<b>18</b>
	<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>18</b>

# Abbildungsverzeichnis

# Tabellenverzeichnis

# Liste der Algorithmen

2.1	Hello World in Python . . . . .	4
2.2	Hello World in Java . . . . .	4
4.1	Vorlage für das Einfügen von Code-Beispielen . . . . .	15

# Formelverzeichnis



# Abkürzungsverzeichnis

<b>HRI</b>	Human-Robot Interaction.....	11
<b>MQTT</b>	Message Queuing Telemetry Transport.....	5

# Kapitel 1

## Einleitung

### 1.1 Die Fiducia & GAD IT AG

Die Fiducia & GAD IT AG ist der Dienstleister für Informationstechnologie der genossenschaftlichen FinanzGruppe. Das Unternehmen beschäftigt aktuell rund 6.400 Mitarbeiter an den Verwaltungssitzen in Karlsruhe und Münster und den Geschäftsstellen in München, Frankfurt und Berlin. Die Fiducia & GAD erwirtschaftet einen jährlichen Konzernumsatz von rund 1,4 Milliarden Euro.

Kunden der Fiducia & GAD sind alle 1.000 Volksbanken und Raiffeisenbanken in Deutschland und die Unternehmen der genossenschaftlichen FinanzGruppe. Außerdem gehören zahlreiche Privatbanken und Unternehmen anderer Branchen, wie z.B. der ADAC, zum Kundenkreis der Fiducia & GAD.

Neben dem Betrieb der beiden Bankverfahren „agree21“ und „bank21“ in ihren vier Hochsicherheitsrechenzentren, betreut die Fiducia & GAD 173.000 Bankarbeitsplätze und verwaltet knapp 83 Millionen Kundenkonten. Außerdem stellt die Fiducia & GAD mit 36.000 eigenen Selbstbedienungsgeräten bundesweit eine reibungslose Bargeldversorgung sicher. [FIDUCIA & GAD IT AG 2018]

### 1.2 Motivation

Humanoide Roboter lösen bei vielen Menschen eine große Faszination aus. Obwohl sie in Japan bereits weit verbreitet sind und mehrere Firmen immer fortgeschrittenere entwickeln, trifft man im realen Leben nur sehr selten auf humanoide Roboter. Die meisten

Menschen kennen diese Art Roboter nur aus Science-Fiction Filmen. Diese verbreiten ein faszinierendes, wenn auch teilweise beängstigendes, Bild von Robotern, die den Menschen im täglichen Leben unterstützen und dabei in Bewegung, Sprache und Aussehen einem Menschen ähneln. Doch humanoide Roboter sind nicht mehr nur Science-Fiction. Sie haben das Potenzial tägliche Begleiter der Menschen zu werden, wie zuletzt der PC, oder als noch aktuellere technische Entwicklung, das Smartphone.

Die Fiducia & GAD erforscht Möglichkeiten humanoide Roboter produktiv einzusetzen. Dazu sollen sie in eigene oder für ihre Kunden bereitgestellte Geschäftsprozesse eingebunden werden. Zu diesen Zwecken wird der Roboter Pepper von Softbank Robotics eingesetzt.

### 1.3 Zielsetzung

Momentan werden hierbei zunächst komplexere Anwendungsszenarien betrachtet, beispielsweise eine geführte Kontoeröffnung. Diese werden im Rahmen von Veranstaltungen immer auch wieder bei Kunden präsentiert. Hierbei ist meist die Einbindung eigener, zur Veranstaltung passender Inhalte erwünscht. Um dieser Anforderung und der Usergruppe zu begegnen soll die Möglichkeit der Präsentation von PowerPoint-Folien durch den Roboter geschaffen werden.

Ziel ist es eine Online-Plattform zu erstellen, die PowerPoint-Dateien so umwandelt, dass die Folien auf dem Tablet des Roboters angezeigt werden können. Zusätzlich soll Pepper die Notizen der einzelnen Folien jeweils zur entsprechenden Folie vorlesen. Dazu wird ein Programm geschrieben, welches die Folien zu Bildern und Text umwandelt. Außerdem wird eine App entwickelt, die auf dem Roboter installiert wird und die den Roboter die, von der Online-Plattform umgewandelte und bereitgestellte Präsentation vortragen lässt.

# Kapitel 2

## Grundlagen

### 2.1 Python

Anwendungen für den Roboter Pepper (Kapitel 3.3.3) können in Python, C++, Java, JavaScript oder ROS programmiert werden. [SOFTBANK ROBOTICS 2018c] Bei den bisherigen Anwendungen wurde Python als Programmiersprache ausgewählt. Deshalb wird auch für diese Anwendung, neben JavaScript für die Webseite, als hauptsächliche Programmiersprache verwendet.

„Python ist eine portable, interpretative, objektorientierte Programmiersprache“ [WEIGEND 2017]. Ihre Entwicklung wurde 1989 von Guido van Rossum begonnen. Heute wird die Entwicklung von der nichtkommerziellen Organisation „Python Software Foundation“<sup>1</sup> koordiniert.

Das Python-Skript wird von einem Interpreter ausgeführt. Python-Skripte können auf verschiedenen Systemplattformen (Unix, Windows, Mac OS) laufen, deshalb bezeichnet man Python als portable Sprache. Zudem kann mit Python sehr gut lesbarer Code geschrieben werden und ein Programm kann mit weniger Code erstellt werden als in anderen Programmiersprachen. Listing 2.1 zeigt ein Hello World Programm in Python im Vergleich zu einem Java-Programm in Listing 2.2, welches die gleiche Funktion hat. Die aktuelle Version ist 3.6. Da auf dem Roboter allerdings Python 2.7 installiert ist, wird die Anwendung mit dieser Version entwickelt. [WEIGEND 2017]

---

<sup>1</sup><https://www.python.org/psf/>

```
1 print "Hello ,␣world!"
```

Algorithmus 2.1: Hello World in Python

```
1 public class HelloWorld
2 {
3     public static void main(String [] args)
4     {
5         System.out.println("Hello ,␣world!");
6     }
7 }
```

Algorithmus 2.2: Hello World in Java

## 2.2 JavaScript

JavaScript ist, wie der Name bereits sagt, eine Skriptsprache. Verwendet wird sie hauptsächlich im World Wide Web. Mit JavaScript lassen sich Objekte, wie zum Beispiel das Browserfenster, beeinflussen. [STEYER 2010]

## 2.3 PowerPoint

Microsoft PowerPoint ist ein sehr weit verbreitetes Programm zum erstellen von Präsentationsfolien.

## 2.4 Flask

Flask ist ein Python Package zum erstellen eines Servers.

## 2.5 Verteilte Systeme

### 2.5.1 Client-Server-Modell

Client-Server-Systeme bestehen aus zwei logischen Einheiten. Diese sind ein, oder mehrere Clients und ein Server. Die Clients fordern Dienste oder Daten des Servers an. Der Server stellt die entsprechenden Dienste oder Daten zur Verfügung.

Zusammen bilden diese Einheiten ein komplettes System mit unterschiedlichen Zuständigkeitsbereichen, wobei diese Zuständigkeiten oder Rollen fest zugeordnet sind. Entweder ist ein Prozess ein Client oder ein Server. Ein Server kann mehrer Kunden (Clients) bedienen. Die Kunden eines Servers haben keinerlei Kenntnis voneinander und stehen demgemäß auch in keinem Bezug zueinander, außer der Tatsache, dass sie den gleichen Server verwenden. Clients und Server können auf dem gleichen oder auf unterschiedlichen Rechnern laufen.

Client und Server sind zwei Ausführungspfade oder -einheiten mit einer Konsumenten-Produzenten-Beziehung. Clients dienen als Konsumenten und tätigen Anfragen an Server über Dienste oder Information. Sie benutzen dann die Rückantwort zu ihrem eigenen Zweck und zur Erledigung ihrer Aufgabe. Server spielen die Rolle des Produzenten und erledigen die Daten- oder Dienstanfragen, die von den Clients gestellt wurden. Die Interaktion zwischen den Clients und dem Server verlaufen somit nach einem fest borgegebenen Protokoll: Der Client sendet eine Anforderung (Request) an den Server, dieser erledigt die Anforderung oder Anfrage und schickt eine Rückantwort (Reply) zurück an den Client.

Ein Client ist ein auslösender Prozess, und ein Server ist ein reagierender Prozess. Clients tätigen eine Anforderung, die eine Reaktion des Servers auslöst. Clients initiieren Aktivitäten zu beliebigen Zeitpunkten, und andererseits warten Server auf Anfragen von Clients und reagieren dann darauf. Der Server stellt somit einen zentralen Punkt dar, an den Anforderungen geschickt werden können, und nach Erledigung der Anfrage sendet der Server das Ergebnis an den Client zurück. [BENGEL 2015]

## 2.6 MQTT

Message Queuing Telemetry Transport (MQTT) ist ein Protokoll zum Austausch von Nachrichten. Es ist simpel aufgebaut und wurde für die Verwendung zwischen Geräten mit geringer Funktionalität entwickelt. Da MQTT ein sehr robustes Protokoll ist, eignet es sich gut für unzuverlässige Netze mit geringer Bandbreite und hoher Latenzzeit. MQTT bietet eine hohe Zuverlässigkeit und minimiert die genutzte Bandbreite. Durch die Eigenschaften von MQTT wird es z. B. bei Sensornetzwerken, Machine to Machine, Telemedizin, Patientenüberwachung und „Internet der Dinge“ eingesetzt.

MQTT ist offen und lizenzfrei. Das Protokoll wurde 1999 von IBM für die Satellitenkommunikation entwickelt. Später wurde es auch in vielen weiteren industriellen Anwendungen eingesetzt.

MQTT ist einfach zu implementieren. Es kann ununterbrochene Sitzungen mit Geräten betreiben. Seine Struktur besteht aus einem Publisher, einem Subscriber und einem Message-Broker, der für die Kommunikationssteuerung sorgt. [SEIDEL 2018]

# Kapitel 3

## Humanoide Roboter

### 3.1 Allgemein

Erklärung was humanoide Roboter sind.

### 3.2 Abgrenzung zu anderen Arten von Robotern

Häufig ist der Unterschied zwischen humanoiden Robotern und anderen Arten von Robotern nicht ganz klar. So verschwimmen teilweise die Grenzen zwischen Industrierobotern, Servicerobotern, humanoiden Robotern und Androiden.

#### 3.2.1 Industrieroboter

Der Unterschied zwischen humanoiden Robotern und Industrierobotern ist relativ deutlich. Industrieroboter werden dazu entwickelt einzelne Schritte oder den gesamten Fertigungsprozess zu automatisieren. Ihre Bewegungsabläufe erinnern oft an die eines Menschen, da Industrieroboter meist aus mehreren Gelenken bestehen, die unabhängig voneinander bewegt werden können, ähnlich wie der menschliche Arm. [WEBER 2017] Bei Industrierobotern wird allerdings kein besonderer Fokus auf menschliche Bewegungen gelegt. Im Gegensatz zu humanoiden Robotern werden Industrieroboter nicht entwickelt um einem Menschen ähnlich zu sein, sondern um möglichst effizient arbeiten zu können.



### 3.2.2 Serviceroboter

Unter Servicerobotern versteht man Roboter, die eine Aufgabe größten Teils autonom erledigen. Bei diesen Aufgaben handelt es sich um Dinge, die ein Mensch nicht erledigen kann oder will. Weit verbreitete Serviceroboter sind z. B. Staubsaugroboter oder Mähroboter. Der Unterschied zu humanoiden Robotern besteht hierbei darin, dass Serviceroboter nur eine Art von Aufgaben erledigen können. Außerdem ist ihr Aussehen an die zu erledigende Aufgabe angepasst, nicht an das Aussehen eines Menschen.

### 3.2.3 Androiden

Bei Androiden handelt es sich um humanoide Roboter, deren Zweck es ist, Menschen möglichst gut nachzuahmen. Wenn über das Thema Roboter im Allgemeinen gesprochen wird, denken viele Menschen zuerst an Androiden oder humanoide Roboter auch wenn heute Industrieroboter viel weiter verbreitet sind und die Chance z. B. einen Mähroboter zu besitzen deutlich höher ist, als einen Androiden zu Hause zu haben. Dass Androiden trotzdem so verbreitet in der Vorstellung der Menschen sind, liegt zum Einen an Büchern, Serien und Filmen und zum Anderen an der Faszination, die Androiden auslösen. [DAUTENHAHN 2011]

#### Androiden in Medien

In vielen Science-Fiction Büchern, Serien und Filmen, sind Androiden oder humanoide Roboter ein wesentlicher Bestandteil der Geschichte. Dabei treten sie in sehr unterschiedlichen Arten auf. Jedoch haben alle gemeinsam, dass sie in nicht all zu ferner Zukunft existieren und einen gewissen Einfluss auf das Leben der Menschen haben. Dieser Einfluss ist in manchen Darstellungen positiv, in anderen negativ.

Geht es nach den Vorstellungen der Autoren, scheint ein Leben ohne humanoide Roboter in Zukunft nicht vorstellbar zu sein. Im realen Leben ist die Wahrscheinlichkeit mit einem Industrieroboter oder einem Serviceroboter in Kontakt zu kommen zwar deutlich höher als auf einen Androiden zu treffen, durch das häufige Auftreten in den Medien sind Androiden jedoch sehr weit in der Vorstellung der Menschen vertreten.

#### Faszination von Androiden

Obwohl Serviceroboter oder Industrieroboter technisch sehr aufwändig sein können, haben sie für einen einzelnen Menschen meist keine sehr große Bedeutung. Ein Mähroboter ist

zwar nützlich, jedoch tut er von außen betrachtet nichts anderes als den ganzen Tag über den Rasen zu fahren. Mit Industrierobotern kommen Menschen noch seltener in Kontakt, wenn sie nicht gerade in einer Firma arbeiten, in der diese eingesetzt werden. Auch diese Industrieroboter erledigen meist nur eine einzelne Aufgabe und sind für Außenstehende auf Dauer wenig interessant.

Androiden lösen hier eine viele größere Faszination aus. Sie stellen eine Zukunftsvision dar, die in der Realität noch kaum vertreten ist. Viele Menschen sind neugierig, was Androiden alles können und sind fasziniert von ihren Fähigkeiten. Außerdem können Menschen mit Androiden interagieren. Androiden können auf Fragen antworten, auf Berührungen reagieren und die Menschen unterhalten. Dadurch sind Androiden auf Dauer viel spannender als nicht interaktive Industrie- oder Serviceroboter.

### **Androiden in der Forschung**

Trotz der weiten Verbreitung in Medien und der Vorstellung von Menschen, machen Androiden nur einen kleinen Teil der Forschung innerhalb der viel größeren Bereiche Robotik und Künstliche Intelligenz aus. [DAUTENHAHN 2011] Trotzdem arbeiten verschiedene Unternehmen an der Entwicklung von humanoiden Robotern und Androiden. Beispiele hierfür sind Pepper (Kapitel 3.3.3) und Nao von SoftbankRobotics und Aldebaran oder Asimo von Honda, welcher als der am weitesten entwickelte humanoide Roboter der Welt beworben wird. [HONDA 2018]

## **3.3 Moderne Humanoide Roboter**

Heute gibt es verschiedene humanoide Roboter, die grundsätzlich für die Vorstellung von PowerPoint-Folien einsetzbar sind.

### **3.3.1 Atlas**

Atlas wird von der Firma Boston Dynamics produziert. Boston Dynamics ist bereits bekannt für seine laufenden Roboter, die sich auch in unwegsamen Gebieten sicher fortbewegen können. Während andere Roboter von Boston Dynamics Tieren nachempfunden sind, ist Atlas der erste Roboter der sich wie ein Mensch bewegt und aussieht.

### 3.3.2 Sophia

Das Unternehmen Hanson Robotics arbeitet daran den menschlichsten Roboter, der zur Zeit existiert, zu entwickeln. Sophias Silikonhaut ist kaum von menschlicher Haut zu unterscheiden. Der Roboter kann über 62 Gesichtsausdrücke darstellen. Mit Kameras in den Augen, kann Sophia Menschen verfolgen und Augenkontakt zu ihnen aufnehmen. Zusammen mit verschiedenen Technologien von Google, IBM und Intel kann Sophia Sprache erkennen und sie verarbeiten. Außerdem lernt sie dazu. [TAYLOR 2018] Auf der „Future Investment Initiative“, einer Konferenz in Saudi-Arabien wurde Sophia der Öffentlichkeit präsentiert. Dabei wurde sie von einem Moderator interviewt. Das Gespräch mit Sophia wirkt natürlich. Während dieser Konferenz wurde Sophia die arabische Staatsbürgerschaft verliehen, dies ist allerdings eher als PR-Gag zu verstehen, als dass Sophia soweit entwickelt ist, dass sie die Staatsbürgerschaft wirklich verdient. [WWW.WELT.DE 2018]

### 3.3.3 Pepper

Pepper ist ein humanoider Roboter der Firmen SoftBank Robotics und Aldebaran. Vom Hersteller wird er als freundlich, liebenswert und überraschend beworben. Entwickelt wurde Pepper um ein alltäglicher Begleiter für Menschen zu sein. Er wird als „viel mehr als ein Roboter“ beschrieben. Mit seiner Körpersprache und der Stimme soll er auf die „natürlichste und intuitivste“ Art mit Menschen kommunizieren. [SOFTBANK ROBOTICS 2018d]

Mit einer Größe von etwa 1,20m, seinem kindlichen Gesicht und beweglichen Armen und Händen, soll Pepper Menschen glücklich machen. Sein Kopf bewegt sich, um vorbeilaufende Passanten anzuschauen oder einem Menschen in die Augen zu schauen, wenn er mit dem Roboter spricht. [MARKOWITZ 2015]

Das Design von Pepper ist darauf ausgelegt Emotionen sowohl zu verstehen als auch auszulösen. Die dazu verwendeten Eigenschaften sind auch wichtig für das Vorstellen von PowerPoint Präsentation.

### Hören und Sprechen

Mit Lautsprechern und Mikrofonen ausgestattet, kann Pepper gesprochenes Verstehen und darauf reagieren. In der Anwendung soll Pepper die Notizen einer PowerPoint Präsentation vorlesen, wozu die Mikrofone benutzt werden. Die Fähigkeit zuzuhören soll dazu verwendet

werden Pepper während der Präsentation Anweisungen geben können. Er soll auf Befehle wie „Pause“ und „Weiter“ reagieren und die Präsentation entsprechen pausieren bzw. fortsetzen.

### **Sehen**

Eine 3D-Kamera und zwei HD-Kameras helfen Pepper seine Umgebung zu analysieren und Menschen und Bewegungen zu erkennen. Während einer Präsentation wird diese Fähigkeit, außer bei der schon vom Hersteller implementierten Kollisionserkennung, nicht verwendet. Es wird nicht nötig sein spezielle Dinge zu erkennen.

### **Verbindung**

Pepper verfügt über eine Internetverbindung. Dies ist wichtig, da die PowerPoint Präsentation vor der Vorstellung durch Pepper nicht zuerst auf den Roboter geladen werden soll. Die Informationen wie die einzelnen Folien und der zugehörige Text sollen auf einem Server bereitgestellt werden auf den der Roboter zugreifen kann. Mehr hierzu in Kapitel 4 auf Seite 15.

### **Tablet**

Auf der Brust von Pepper ist ein Tablet angebracht, auf dem Bilder, Videos oder Webseiten angezeigt werden können. Auf diesem Tablet sollen die einzelnen Folien der PowerPoint Präsentation angezeigt werden. [SOFTBANK ROBOTICS 2018a]

## **3.4 Human-Robot Interaction**

Human-Robot Interaction (HRI) ist ein relativ neues, aber wachsendes Forschungsgebiet, welches sich mit der Interaktion zwischen Menschen und Robotern befasst. Außerdem soll herausgefunden werden wie Roboter am besten mit Menschen zusammenarbeiten können. Dabei hat HRI nicht nur Einfluss auf die Wirtschaft, sondern auch auf mögliche Arten der Beziehungen zwischen Menschen und Robotern. Deshalb verbindet HRI verschiedene Wissenschaften, wie Psychologie und Sozialwissenschaften mit Informatik und Robotik. Eines der Hauptziele von HRI ist das Erforschen möglichst natürlicher Wege der Kommunikation zwischen Menschen und Robotern. [DAUTENHAHN 2011]

### 3.4.1 Natürliche Formen der Kommunikation

Um eine natürliche Kommunikation zwischen Menschen und Robotern zu ermöglichen, müssen mehrere, von einem Benutzer potenziell verwendbare, Interfaces bereitgestellt werden. Dabei werden klassische mit neueren Interfaces kombiniert.

#### Graphisches Interface

Ein klassisches Interface zur Interaktion mit Maschinen sind graphische Input-Output Schnittstellen. Wie bereits von der Kommunikation mit Computern bekannt, könnte ein Roboter durch Eingaben mit Maus und Tastatur gesteuert werden. Diese Form des Interfaces ist durch die weite Verbreitung von Computern den meisten Menschen bekannt. Allerdings sind Maus und Tastatur keine natürliche Art der Kommunikation. Dieses Interface kann durch die Verwendung eines Touchscreens intuitiver und damit auch natürlicher gestaltet werden.

Vorteil von graphischen Interfaces ist, dass der Benutzer dem Roboter klare Instruktionen geben kann. über Menüs muss der Benutzer eine bestimmte Aktion auswählen, die der Roboter ausführen soll. Der Roboter führt dann den entsprechenden Programmcode aus. Auf diese Weise gibt es keinen Spielraum für eventuelle Fehlinterpretationen der Instruktionen durch den Roboter.

#### Sprache

Sprache ist eine sehr natürliche Form der Kommunikation. Ein Mensch kann einem Roboter einen Befehl geben, indem er dem Roboter sagt, welche Aktion er ausführen soll. Der Mensch ist es gewohnt durch das Sprechen zu kommunizieren, deshalb ist Sprache sowohl ein natürliches als auch ein intuitives Interface.

Allerdings ist die Umsetzung dieses Interface komplizierter als die eines einfachen graphischen Interface. Zunächst muss der Roboter die Worte, die der Mensch spricht erkennen. Spracherkennung ist bereits weit verbreitet und wird in verschiedenen Anwendungen verwendet. So lassen sich z. B. Smartphones mit Siri oder dem Google Assistant per Sprachbefehlen bedienen. Allerdings muss der Roboter auch das verstehen, was der Mensch meint. Schon eine vermeintlich einfache Anweisung, wie z. B. „Setz dich.“ kann vom Roboter unterschiedlich interpretiert werden. Er kann sich z. B. entweder auf einen Stuhl oder auf den Boden setzen.

Zwar sind Sprachbefehle natürlicher und intuitiver als graphische Eingaben auf einem Display, dem Menschen, der dem Roboter Anweisungen gibt, wird es jedoch schwerer fallen seine Anweisungen so präzise zu formulieren, dass der Roboter genau das tut, was er tun soll. Durch die Auswahl aus einem Menü wäre dies einfacher.

Außerdem muss der Roboter sich an die Dynamik, die sich aus einer Interaktion ergibt anpassen. Kommunikation besteht meist nicht nur aus einem Befehl des Menschen und der darauf folgenden Aktion des Roboters. Der Roboter kann nachfragen, wenn ein Befehl nicht präzise genug formuliert wird und entsprechend auf die Antwort des Menschen reagieren. Diese Frage-Antwort Dynamik muss der Roboter verstehen und Antworten in den richtigen Kontext setzen.

### **Visuelle Kommunikation**

Mit einer Kamera kann der Roboter Bewegungen, Gesten und Mimik eines Menschen erkennen. So kann der Roboter mit der Hand gesteuert werden, reagieren, wenn ein Mensch Blickkontakt zu ihm aufnimmt. So ist es auch möglich einem Roboter einen Bewegungsablauf vorzumachen, den er dann wiederholen kann, was das Erklären einer Aktion deutlich vereinfachen kann.

### **Tastsensoren**

In der direkten Interaktion wird es auch zu Berührungen zwischen Menschen und Robotern oder Robotern untereinander kommen. Um dabei keine Schäden zu verursachen oder Menschen zu verletzen muss der Roboter auf Berührungen reagieren können. Berührungen sind eine direkte Form der Kommunikation, die dem Roboter unmissverständlich bestimmte Anweisungen geben kann. So kann fest einprogrammiert werden dass sich der Roboter nicht mehr bewegt, nachdem er berührt wurde. Damit wird verhindert, dass er Menschen verletzt. [PRASSLER 2004]

## **3.5 Einsatz von humanoiden Robotern**

### **3.5.1 Öffentliche Plätze**

Im Incheon International Airport in Südkorea werden mehrere humanoide Roboter von LG eingesetzt um für mehr Sauberkeit und eine leichtere Orientierung der Passagiere zu sorgen. Dazu werden zwei verschiedene Typen von Robotern verwendet. Zum einen ein

Staubsaugroboter, der mit künstlicher Intelligenz ausgestattet ist. Er merkt sich welche Bereiche am häufigsten gereinigt werden müssen und berechnet so ideale Putzrouten.

Zum anderen wird eine größere Variante des, auch für Privathaushalte verfügbaren, „Hub Robot“ verwendet. Dieser kann mit Passagieren kommunizieren und über ein großes Display Informationen anzeigen. Bei Bedarf kann er Fluggäste persönlich zu einem von ihnen gewählten Zielpunkt begleiten. [BEINEKE 2018]

Als erster deutscher Flughafen testet der Flughafen München zusammen mit Lufthansa den Einsatz eines humanoiden Roboters. Dazu wird Pepper, vom Flughafen „Josie Pepper“ getauft, verwendet. In einer Testphase wird der Roboter im Terminal eingesetzt. Es soll herausgefunden werden, wie die Reaktion der Passagiere auf den Roboter ausfallen. Mit Hilfe von IBM Watson ist Pepper an Daten des Flughafens angebunden und kann so Fragen der Passagiere beantworten. So kann der Roboter zum Beispiel den Weg zum Abflug eines Fluges erklären. [FLUGHAFEN MUENCHEN 2018]

Ähnlich wie am Flughafen werden humanoide Roboter auch an Bahnhöfen eingesetzt. In Frankreich wird Pepper an drei verschiedenen Bahnhöfen verwendet um Reisende während Wartezeiten zu unterhalten. Außerdem liefert Pepper Informationen zu Zügen und erfasst die Kundenzufriedenheit. [SOFTBANK ROBOTICS 2018b]

### 3.5.2 Einzelhandel

Da humanoide Roboter Aufmerksamkeit auf sich ziehen, werden sie gerne verwendet um Kunden in Läden zu locken, sie auf Produkte hinzuweisen oder dafür zu sorgen, dass Kunden sich länger im Laden aufhalten. Zum Beispiel wird Pepper in Filialen des Herstellers von Pepper, SoftBank, eingesetzt. Außerdem berät Pepper Kunden in Filialen von Nestlé und Carrefour. [SOFTBANK ROBOTICS 2018b]

# Kapitel 4

## Umsetzung

### 4.1 Struktur

Der größte Teil der Anwendung läuft auf einem Flask-Server. Auf diesem Server werden PowerPoint-Dateien, die vom Benutzer hochgeladen werden können, zur Präsentation durch Pepper umgewandelt. Dazu werden die einzelnen Folien zu Bildern zur Darstellung als HTML-Datei konvertiert. Die Notizen der Folien werden als Text extrahiert. Diesen Text wird Pepper während der Präsentation passend zur jeweiligen Folie vorlesen. Die Folien werden auf dem Tablet auf Peppers Brust angezeigt. Welche Präsentation vorgestellt werden soll, kann auf dem Tablet ausgewählt werden.

### 4.2 Server

```
1 print "Hello ,_world!"
```

Algorithmus 4.1: Vorlage für das Einfügen von Code-Beispielen



# Kapitel 5

## Ausblick

Hier steht ein Ausblick

# Kapitel 6

## Fazit

Hier steht ein Fazit

# Literatur

- BEINEKE, Julius [Feb. 2018]. *LG-Roboter fr Sdkoreas gren Flughafen: mehr Sauberkeit, leichtere Orientierung*. <https://www.heise.de/newsticker/meldung/LG-Roboter-fuer-Suedkoreas-groessten-Flughafen-mehr-Sauberkeit-leichtere-Orientierung-3783766.html> [siehe S. 14].
- BENGEL Gnther; Baun, Christian; Kunze Marcel; Stucky Karl-Uwe [2015]. *Masterkurs Parallele und Verteilte Systeme: Grundlagen und Programmierung von Multicore-Prozessoren, Multiprozessoren, Cluster, Grid und Cloud*. Springer-Verlag [siehe S. 5].
- DAUTENHAHN Kerstin; Saunders, Joe [2011]. *New Frontiers in Human-Robot Interaction*. John Benjamins Publishing [siehe S. 8, 9, 11].
- FIDUCIA & GAD IT AG [Feb. 2018]. *Wer ist eigentlich die Fiducia & GAD IT AG?* <https://www.fiduciagad.de/ueber-uns.html> [siehe S. 1].
- FLUGHAFEN MUENCHEN [Feb. 2018]. *Hallo, ich bin Josie Pepper*. <https://www.munich-airport.de/hallo-ich-bin-josie-pepper-3588283> [siehe S. 14].
- HONDA [Feb. 2018]. *ASIMO by Honda / The World's Most Advanced Humanoid Robot*. <http://asimo.honda.com/default.aspx> [siehe S. 9].
- MARKOWITZ, Judith [2015]. *Robots that Talk and Listen: Technology and Social Impact*. Walter de Gruyter GmbH & Co KG [siehe S. 10].
- PRASSLER Erwin; Lawitzky, Gisbert; Stopp Andreas; Grunwald Gerhard; Hle Martin; Dillmann Rdiger; Iossifidis Ioannis [2004]. *Advances in Human-Robot Interaction*. Springer Science & Business Media [siehe S. 13].
- SEIDEL, Dennis [Feb. 2018]. *MQTT Eine Einfhrung*. <http://dennisseidel.de/mqtt-eine-einfuehrung/> [siehe S. 6].

- SOFTBANK ROBOTICS [Jan. 2018a]. *Find out more about Pepper*. <https://www.ald.softbankrobotics.com/en/robots/pepper/find-out-more-about-pepper> [siehe S. 11].
- [Feb. 2018b]. *For business*. <https://www.ald.softbankrobotics.com/en/solutions/business> [siehe S. 14].
- [Feb. 2018c]. *SoftBank Robotics Documentation*. [http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/programming\\_index.html](http://doc.aldebaran.com/2-5/dev/programming_index.html) [siehe S. 3].
- [Jan. 2018d]. *Who is Pepper?* <https://www.ald.softbankrobotics.com/en/robots/pepper> [siehe S. 10].
- STEYER, Ralph [2010]. *Das JavaScript-Handbuch: Einführung, Praxis und Referenz*. Pearson Deutschland GmbH [siehe S. 4].
- TAYLOR, Harriet [Feb. 2018]. *Could you fall in love with this robot?* <https://www.cnn.com/2016/03/16/could-you-fall-in-love-with-this-robot.html> [siehe S. 10].
- WEBER, Wolfgang [2017]. *Industrieroboter: Methoden der Steuerung und Regelung*. Carl Hanser Verlag GmbH & Co KG [siehe S. 7].
- WEIGEND, Michael [2017]. *Python GE-PACKT*. MITP-Verlags GmbH & Co. KG [siehe S. 3].
- WWW.WELT.DE [Feb. 2018]. *Roboter Sophia bekommt saudi-arabischen Pass*. <https://www.welt.de/vermischtes/article170106321/Roboter-Sophia-bekommt-saudi-arabischen-Pass.html> [siehe S. 10].