



A Knowledgebase with which you can generate robot plan for multiple mixing actions

Master Thesis

Naser Azizi, Sorin Arion

Prüfer der Master Thesis: 1. Prof. Michael Beetz PhD

2.

Supervisor

Michaela Kümpel

Eidesstattliche Erklärung

Hiermit erklären wir, dass die vorliegende Arbeit selbstständig angefertigt, nicht anderweitig zu Prüfungszwecken vorgelegt und keine anderen als die angegebenen Hilfsmittel verwendet habe. Sämtliche wissentlich verwendete Textausschnitte, Zitate oder Inhalte anderer Verfasser wurden ausdrücklich als solche gekennzeichnet.

Bremen, den 23. November 2023

Naser Azizi, Sorin Arion

Introduction

Motivation

Related Work

How does the robot works / plans,
parameters, used tools, etc

Data acquisition

Data representation

Implementation

Simulation

Evaluation

Summary / Fazit

avc