

Lösungsblätter zur Klausur

Robotik II: Humanoide Robotik

am 11. September 2017

Name:	Vorname:	Matrikelnummer:
--------------	-----------------	------------------------

Aufgabe 1	von 11 Punkten
Aufgabe 2	von 9 Punkten
Aufgabe 3	von 10 Punkten
Aufgabe 4	von 8 Punkten
Aufgabe 5	von 7 Punkten

Gesamtpunktzahl:	
-------------------------	--

Note:	
--------------	--

1. Bekannte Objekte vs. ähnliche Objekte:
2. Objektähnlichkeit beim Greifen:
3. Probleme beim Greifen unbekannter Objekte:

4. Erzeugung von Griffhypothesen:

5. Schritte beim Offline-Lernen von bekannten Objektteilen:

6. Schritte bei der Online-Ausführung von Griffen auf ähnlichen Objekten:

Name:

Vorname:

Matr.-Nr.:

4

Aufgabe 2

1. Zeichnung des Seilzugmechanismus:

2. Längen der Seile:

Name:

Vorname:

Matr.-Nr.:

5

3. (a) Erklärung des Rechenwegs:

(b) Begründung:

4. Veränderung der Seillängen:

Aufgabe 4

1. Spiegelneuronen:

2. (a) Dynamisches Modell des MMM:

(b) Berücksichtigung der Körpergröße beim MMM:

3. (a) Parameter eines HMMs:

(b) Algorithmus zum HMM-Training:

