



Seminar Sommersemester 2012 Einführung

Eingebettete Systeme und Betriebssysteme (EOS)



Ansprechpartner

Prof. Dr. Jörg Kaiser

Institut für Verteilte Systeme (IVS)
Arbeitsgruppe Eingebettete Systeme und
Betriebssysteme

Geb. 29 Zimmer 323

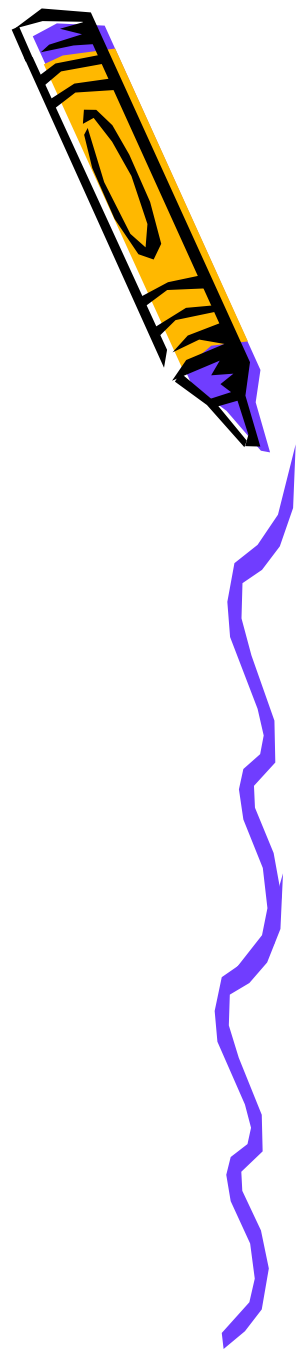
kaiser@ivs.cs.uni-magdeburg.de

Dr. Sebastian Zug

Institut für Verteilte Systeme (IVS)
Arbeitsgruppe Eingebettete Systeme und
Betriebssysteme

Geb. 29 Zimmer 319

zug@ivs.cs.uni-magdeburg.de

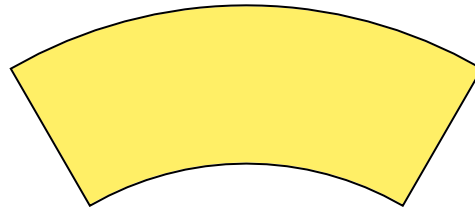


Seminarziele

- die Aneignung wissenschaftlicher Arbeitstechniken
- die selbstständige Aufarbeitung eines Ausschnitts aus einem angegebenen Themengebiet ausgehend von der angegebenen Literatur
- die schriftliche Ausarbeitung und mündliche Präsentation

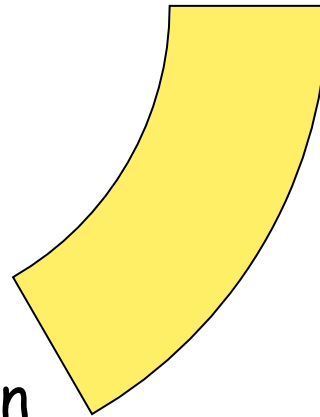
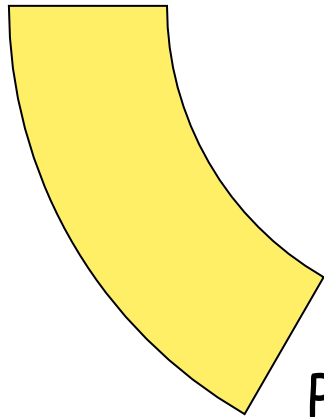


Wissenschaftliches Arbeiten



Aufbereitung

Ausarbeitung

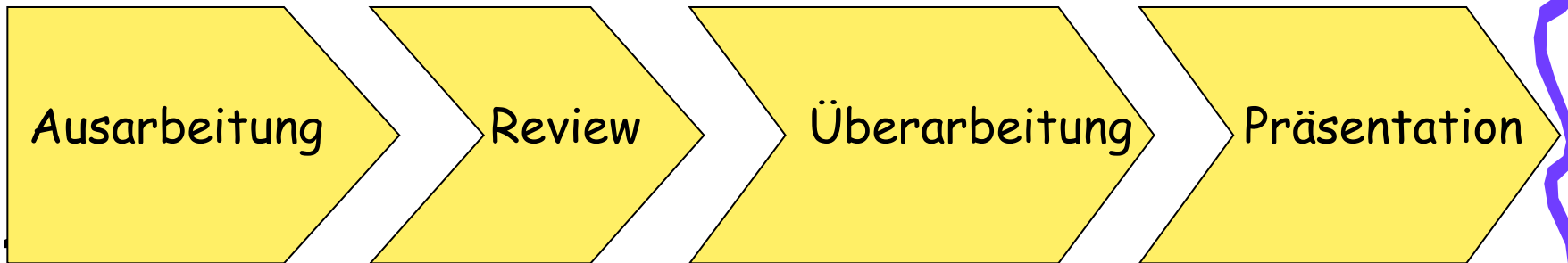


Präsentation



Organisatorisch

- 29.05. Deadline Ausarbeitung
- 18.06. Deadline Reviews
- Präsentationen in der Zeit vom 4.07.-13.07. (die genauen Termine werden noch abgestimmt)



1. Sensoren

a) Untersuchung der Fehleranfälligkeit und Präzision von Sensoren am Beispiel der Kinect (1 Student)

"Accuracy analysis of kinect depth data"

https://wiki.rit.edu/download/attachments/52806003/ls2011_submission_40.pdf

Accuracy and Resolution of Kinect Depth Data for Indoor Mapping Applications"

<http://www.mdpi.com/1424-8220/12/2/1437/pdf>



1. Sensoren



b) Outdoor Lokalisation für mobile Systeme (2 Studenten)

"Where Am I? A (Simulated) GPS Sensor for Outdoor Robotic Applications"

<https://robotics.ucmerced.edu/Robotics/publications/publications/papers/SIMPAR.pdf>

"Localization methods for a mobile robot in urban environments"

<http://www.cs.umu.se/research/ifor/dl/LOCALIZATION/Localization%20Methods%20for%20a%20Mobile%20Robot%20in%20Urban.pdf>



2. Fehlertoleranz in Robotikapplikationen

a) Fehleranalyse von Robotersystemen (2 Studenten)

„Reliability analysis of mobile robots“

<http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.126.4644&rep=rep1&type=pdf>

„Follow-up analysis of mobile robot failures“

http://nelsonrobotics.org/paper_archive_nelson/carlson-icra-2004.pdf

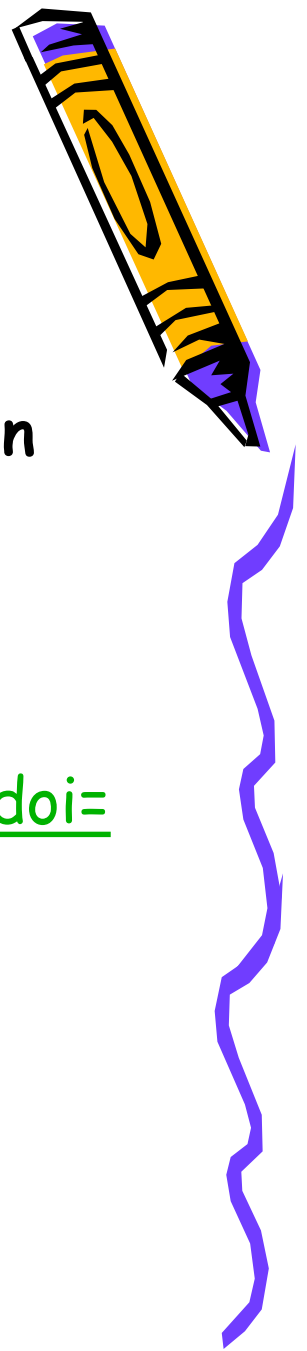


2. Fehlertoleranz in Robotikapplikationen

b) Rekonfiguration von Sensor-Aktor-Systemen
(1 Student)

"An open platform for reconfigurable control"

<http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/download?doi=10.1.1.20.7282&rep=rep1&type=pdf>



3. Sensordatenaquise

Abstrakte Sensorkoordination in komplexen
Robotikanwendungen (1 Student)

"Toward task-directed planning of cooperating
sensors"

in: Modelling and Planning for Sensor Based
intelligent Robot Systems, Vol. 21, 1996

in der Bibliothek vorrätig

