

Wie können nicht-humanoider Roboter sichtbare Sprache mechanisch darstellen?

Fragestellung

Untersucht wird, ob nicht-humanoider Roboter sichtbare Sprache mechanisch nachbilden können. Dazu wird ein physischer Prototyp eines mechanischen Mundes entworfen und iterativ verfeinert.

Aufgaben

01 Mechanischen Mund entwerfen

Einen mechanischen Mund für einen nicht-humanoiden Roboter konzipieren und geeignete Mundkonfigurationen untersuchen.

02 Prototypenbau

Einen physischen Prototypen bauen und iterativ verfeinern.

03 (Optional) Nutzerstudie

Eine Nutzerstudie zur Erkennbarkeit der erzeugten Viseme und der Wirkung verglichen mit einem animierten Mund planen und durchführen.

Voraussetzungen

Programmiererfahrung und Erfahrung mit CAD.

Grundkenntnisse in Robotik und/oder Mechatronik.

Hohe Eigenmotivation und eine selbstständige, strukturierte Arbeitsweise.

Neugierig? Gerne mehr im Gespräch.

Eine kurze E-Mail mit Studiengang und Interesse am Thema genügt.

Marina Aoki, M.Sc. · marina.aoki@uni-bamberg.de

