

KSWS: Generierung von Navigationsdialogen für den humanoiden Roboter Pepper im Rahmen des Projektes

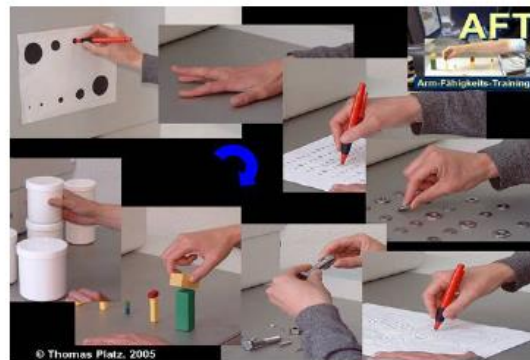
E-BRAiN (<https://wwwswt.informatik.uni-rostock.de/webebrain/>)





- Unterstützung von Pflegekräften bei der Behandlung von Schlaganfallpatienten
 - Unterstützung des Trainings von Patienten
 - Mit Medizinern
 - Motivationsunterstützung für Patient und Helfer
 - Mit Psychologen
 - Akzeptanzuntersuchungen
 - Mit Psychologen und Sozialwissenschaftlern
 - Identifikation von Interaktionstechniken

- Fragestellung und Konzept für die Umsetzung
 - Das Projekt als Verbundvorhaben - die Therapien



Arm-Fähigkeits-Training



Arm-Basis-Training (mit Helfer)



Spiegeltherapie

- Erste Implementierungen wurden vollständig auf dem Roboter realisiert.
- Mit den Tablets erfolgte ein Nachrichtenaustausch über MQTT. Dazu wurde ein MQTT-Server genutzt.
- Neuere Überlegungen tendierten dazu, die Steuerung der Navigation (das Verhalten des Roboters) auch auszulagern. Der Roboter verhält sich dann wie ein „thin client“.
- Als Werkzeuge sind Xtext und Xtend für Eclipse angedacht. Die Wahl der Entwicklungswerkzeuge ist aber noch flexibel.
- Visualisierungswerkzeuge für Zustandsautomaten wären hilfreich.
- Einzelheiten werden in der ersten Semesterwoche diskutiert.



Einzelheiten zu den Aufgabenstellungen und zur Gruppenaufteilung werden in der ersten Semesterwoche diskutiert.

Termine im Stoodle im StudIP

[KSWS - Generierung von Navigationsdialogen für den humanoiden Roboter Pepper](#)

<https://studip.uni-rostock.de/dispatch.php/course/overview?cid=633ae9a1f8c538b299487ab54926fed5>