

Reinforcement Learning für robotische Anwendungen

Basierend auf Kameradaten soll ein Roboterarm in einer Simulationsumgebung und in Realität zu Zielen bewegt werden. Die zielführende Strategie wird durch Reinforcement-Learning-Algorithmen (Verfahren, die mittels „Trial and Error“ lernen) ermittelt. Der Arm kann an unterschiedlichen Trägerplattformen befestigt werden.

Ziel: Ziel ist die Implementierung von modellbasierten Ansätzen und das Testen in Simulation und Realität.

Erforderliche Vorkenntnisse: Gute Programmierkenntnisse und mathematisches Verständnis, nützlich, aber nicht notwendig: erste Kenntnisse in maschinellem Lernen

