Prof. Dr. Heinsohn, Ingo Boersch

Andy Klay

Ziel der Arbeit war die Entwicklung einer Applikation, die einen NAO-Roboter gegen einen Menschen Tic-Tac-Toe spielen lässt. Ein Schwerpunkt der Arbeit ist die geeignete Realisierung eines Lernvorganges, mit dem die Applikation eine Spielstrategie automatisch erlernt wird. Der Lernvorgang soll durch die Messung der Spielstärke evaluiert werden. Die Applikation soll modular entworfen werden, so dass ein einfacher Austausch oder Erweiterung von Komponenten ermöglicht wird. Die Komponenten Spielsteuerung und Lernmodul sollen möglichst unabhängig vom konkreten Spiel sein. Eine Teilaufgabe besteht in der Erkennung der Spielsituation mit Hilfe der Bildverarbeitung. Zur Ansteuerung der Aktorik ist eine sinnvolle Schnittstelle unter Berücksichtigung der NAO-Plattform zu realisieren.

c Tac Toe
Fachhochschule
Brandenburg
Vielfalt in Studium
und Lehre