

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.

