

## Lehrveranstaltung: Robotics Working Group (2,5 CP)

### Allgemeine Informationen

<b>Veranstaltungsname</b>	Robotics Working Group (2,5 CP) Robotics Working Group (2,5 CP)
<b>Veranstaltungskürzel</b>	XRAG
<b>Lehrperson(en)</b>	M.Sc. Eilers, Hannes (hannes.eilers@haw-kiel.de) Prof. Dr. Lüssem, Jens (jens.luessem@haw-kiel.de)
<b>Angebotsfrequenz</b>	Regelmäßig
<b>Angebotsturnus</b>	In der Regel jedes Semester
<b>Lehrsprache</b>	Englisch

### Kompetenzen / Lernergebnisse

*Kompetenzbereiche: Wissen und Verstehen; Einsatz, Anwendung und Erzeugung von Wissen; Kommunikation und Kooperation; Wissenschaftliches Selbstverständnis/Professionalität.*

Students know the principal construction of robots. Students understand the principal functionality of (semi) autonomous robots. Students are able to program (semi) autonomous robots using visual, imperative, object oriented, or functional programming languages.

Students are able to program robots in such a way that they are able to interact and perform tasks in simple application scenarios.

### Angaben zum Inhalt

<b>Lehrinhalte</b>	Principal architectures of robots Actors and sensors Simulation of robots Programming of (semi) autonomous robots
<b>Literatur</b>	Thrun, S. et al.: Probabilistic Robotics. MIT Press 2005.

### Lehrform der Lehrveranstaltung

<b>Lehrform</b>	<b>SWS</b>
Projekt	2

### Prüfungen

<b>XRAG - Projektbezogene Arbeiten</b>	Prüfungsform: Projektbezogene Arbeiten Gewichtung: 100% wird angerechnet gem. § 11 Absatz 2 PVO: Ja Benotet: Ja
<b>Unbenotete Lehrveranstaltung</b>	Nein