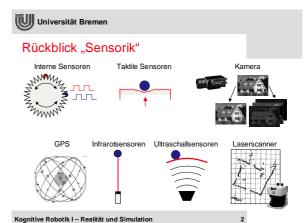


### Realität und Simulation

Thomas Röfer

Überblick Simulation Beispielsimulationen Universell, Roboterarme, Mobile Roboter, Virtuelle Realität

Kognitive Robotik I





### Überblick - Begriffsdefinition

- Rea|li|tät, die; -, -en [frz. réalité < mlat. realitas]:
- 1. «o. Pl.» Wirklichkeit die R. sieht so aus, daß ...
  2. «o. Pl.» reale (1) Seinsweise: die R. der platonischen Ideen.
- 3. tatsächliche Gegebenheit, Tatsache: politische R.; die -en sehen.
- 4. «Pl.» (österr.) Immobilien.
- Si|mu|la|ti|on, die; en [lat. simulatio = Vorspiegelung] (Fachspr.): das Simulieren (1, 2).

Duden Universalwörterbuch, 1994

Kognitive Robotik I – Realität und Simulation



### Überblick - Begriffsdefinition

- si|mu|lie|ren «sw. V.; hat» [lat. simulare, eigtl. = nachahmen, zu: similis,
- 1. vortäuschen: eine Krankheit, Gedächtnisschwund s.; «auch o. Akk.-Obj.:» ich glaube, er simuliert [nur] (ist gar nicht krank; verstellt sich). 2. (Fachspr.; bildungsspr.) Sachverhalte, Vorgänge [mit technischen, (natur)wissenschaftlichen Mitteln] modellhaft nachbilden, (bes. zu Übungs, Erkenntniszwecken) in den Grundzügen wirklichkeitsgetreu nachahmen: einen Raumflug s.; ökonomische Prozesse mit Hilfe eines
- 3. (veraltend, noch landsch.) grübeln, nachsinnen: er fing an zu s. [ob, wie es sich erreichen ließe].

Duden Universalwörterbuch, 1994

Kognitive Robotik I - Realität und Simulation



### Überblick – Begriffsdefinition

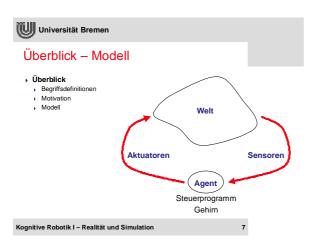
- Computer simulation is the discipline of designing a model of an actual or theoretical physical system, executing the model on a digital computer, and analyzing the execution output.
- ▶ Simulation embodies the principle of "learning by doing"—to learn about the system we must first build a model of some sort and then operate the model. The use of simulation is an activity that is as natural as a child who role plays. (...)
- Within the overall task of simulation, there are three primary sub-fields: model design, model execution and model analysis

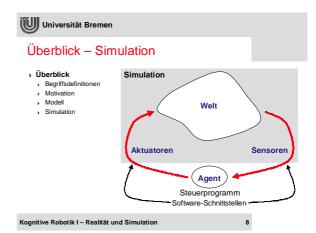
Paul A. Fishwick, University of Florida

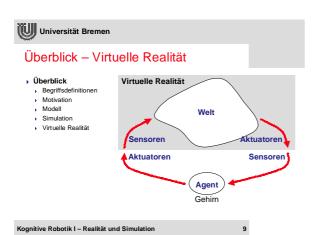


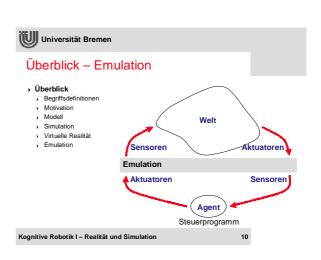
## Überblick - Motivation

- Überblick
  - Begriffsdefinitionen
- Einsatzzwecke
  - Planung
  - Entwicklung Optimierung
- Analyse Testen
  - Gefahrlos Teillösungen testbar
  - Automatisches Testen
  - Reproduzierbarkeit Debugging
- Skalierbarkeit
- Kosteneinsparung











- Überblick
- Begriffsdefinitionen
- Motivation
- Modell
- Simulation Virtuelle Realität
- Emulation
- Simulation Simulierte Phänomene
- Elektromagnetische Strahlung
   Lampen, Kameras, Laserscanner, Rada
- Schall
- Mikrofon, Lautsprecher, Ultraschallsensor
- Kräfte
  - Kraftmesser, Bumper
- Gravitation
- Neigungsdetektoren
   Magnetismus
- Kompass
- ▶ Elektrische Zustände
- Ladungsmesser, Voltmeter, Amperemeter
- Entfernung Ultraschall, Laserscanner
- Kinematik

# Universität Bremen

## Simulation - Modelle

- Überblick
- Begriffsdefinitionen
- Modell
- Simulation
- Virtuelle Realität Emulation
- Simulation
- Simulierte Phänomene
- Modelle aus der Physik
- › Sehr genaue Modelle
- Strömungsmodelle für Aerodynamik
- Wettervorhersage
- Abstrakte Modelle
- Kamerabilder
   Raytracing

  - Radiosity Flat-, Goraud-, Phong-Shading
- Laserscanner, Ultraschall
   Entfernungsberechnung
   Kräfte
- - Kollisionserkennung durch
     Objektüberschneidungen



### Simulation - Weitere Anwendungen

- Überblick
- Begriffsdefinitionen
- Motivation
- Modell
- Simulation
- Virtuelle Realität Emulation
- Simulation
- Simulierte Phänomene Modelle aus der Physik
- Weitere Anwendungen
- Wirtschaft
- Produktionsoptimierung
- LogistikAbsatzchancen
- Sozialwissenschaften
- BevölkerungsentwicklungWanderbewegungen
- Militär
- Strategieoptimierung
- Truppenbewegungen

## Universität Bremen

#### Simulation - Probleme

- Überblick
- Begriffsdefinitionen
- MotivationModell
- Simulation
- Virtuelle Realität Emulation
- Simulation
- Simulierte Phänomene Modelle aus der Physik
- Weitere Anwendungen
- Probleme
- Eine exakte Simulation erfordert, dass man ein ebenso exaktes Modell des Problems hat, ausreichend Rechenleistung zur Verfügung hat, um es zu kalkulieren, und alle relevanten Größen kennt.
- ⇒ Jede nicht-triviale Simulation ist fehlerhaft.
- ⇒ aber möglicherweise genau genug!

Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

Kognitive Robotik I – Realität und Simulation



#### Simulation - Probleme

- Überblick
  - Begriffsdefinitionen Motivation

  - Modell
  - Simulation
- Virtuelle Realität Emulation
- Simulation Simulierte Phänomene
  - Modelle aus der Physik
  - Weitere Anwendungen
  - Probleme Beispiel

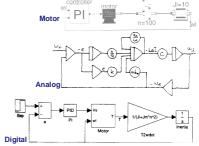


Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

15

# Universität Bremen Simulationen - Universell

Universell



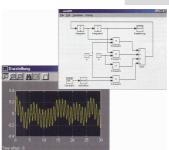
Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

# Universität Bremen

### Simulationen - Universell

- Universell
- AnalogMatlab + Simulink





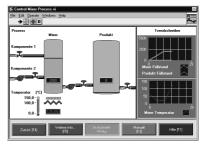
17

Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

## Universität Bremen

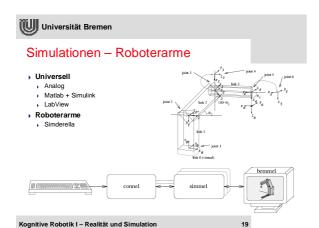
### Simulationen - Universell

- Universell
- Analog Matlab + Simulink
- LabView



Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

18





Kognitive Robotik I – Realität und Simulation



#### Simulationen - Mobile Roboter

- Universell

  - Analog Matlab + Simulink
- LabView
- Roboterarme
  - Cosimir
- Mobile Roboter
  - Saphira

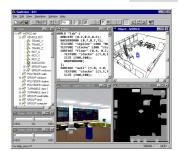


Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

## Universität Bremen

#### Simulationen - Mobile Roboter

- Universell
- Analog Simulink
- LabView
- Roboterarme
- Simderella Cosimir
- Mobile Roboter
- Saphira SimRobot



Kognitive Robotik I – Realität und Simulation

22

# Universität Bremen

### Simulationen - Virtuelle Realität

- Universell

  - AnalogMatlab + Simulink
- LabView
- Roboterarme SimderellaCosimir
- Mobile Roboter
- Saphira
- SimRobot Virtuelle Realität
  - Fahrsimulator



Universität Bremen

## Simulationen - Virtuelle Realität

- Universell
- AnalogMatlab + SimulinkLabView
- Roboterarme
- SimderellaCosimir
- Mobile Roboter Saphira
- SimRobot
- Virtuelle Realität
- Fahrsimulator
- Virtuelles Tübingen



24

Kognitive Robotik I – Realität und Simulation Kognitive Robotik I – Realität und Simulation 23