

Universitätskurs

Algorithmen für Maschinelles Sehen in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse



Universitätskurs

Algorithmen für Maschinelles
Sehen in der Robotik:
Bildverarbeitung und -Analyse

- » Modalität: **online**
- » Dauer: **12 Wochen**
- » Qualifizierung: **TECH Technische Universität**
- » Aufwand: **16 Std./Woche**
- » Zeitplan: **in Ihrem eigenen Tempo**
- » Prüfungen: **online**

Internetzugang: www.techtitude.com/de/informatik/universitatskurs/algorithmen-maschinelles-sehen-robotik-bildverarbeitung-analyse

Index

01

Präsentation

Seite 4

02

Ziele

Seite 8

03

Kursleitung

Seite 12

04

Struktur und Inhalt

Seite 16

05

Methodik

Seite 20

06

Qualifizierung

Seite 28

01 Präsentation

Die Bewegung eines Roboters erfordert ein hohes Maß an Wissen über seine Umgebung. Er muss Unvollkommenheiten erkennen und wissen, wie er sich fortbewegen kann. Dies ist keine leichte Aufgabe, und ihre Komplexität erfordert fortgeschrittene Kenntnisse des Informatikers. In einem boomenden Sektor, in dem die Nachfrage nach spezialisierten Profilen ständig steigt, ist es unerlässlich, über aktuelle und fundierte Kenntnisse zu verfügen. Dieser zu 100% online verfügbare Kurs behandelt das Thema des maschinellen Sehens mit multimedialen Inhalten, die auf dem neuesten Stand der akademischen Lehre sind und von einem Team spezialisierter und erfahrener Dozenten vermittelt werden.





“

Ein Universitätskurs, der Sie in die Welt des maschinellen Sehens einführt, ein Gebiet, das in den letzten Jahren eine große Revolution erlebt hat. Lassen Sie sich nicht abhängen, schreiben Sie sich jetzt ein”

Dieser Studiengang richtet sich an Informatiker und führt sie in das Gebiet des maschinellen Sehens in der Robotik ein, wobei der Schwerpunkt auf der Bildverarbeitung und -analyse liegt. Fortgeschrittene Kenntnisse, die von einem Team von Robotikexperten vermittelt werden, die den Studenten die Bedeutung einer korrekten Arbeit zur Verbesserung der Mobilität und Autonomie einer Maschine aufzeigen.

Ein Online-Kurs, der sich auf die komplexe Welt der Roboternavigation konzentriert. Die Studenten werden die verschiedenen Techniken kennen lernen, die von der wissenschaftlichen Gemeinschaft im Bereich der Robotik verwendet werden, um die von den Maschinen gesammelten Daten zu verarbeiten, mit dem Ziel, die nützlichsten Informationen für die Entscheidungsfindung des Roboters selbst zu erhalten. Darüber hinaus werden wir uns mit Bildverarbeitungstechniken befassen, die auf lernenden Systemen und der Verwendung neuronaler Netze, insbesondere tiefer neuronaler Netze, basieren, die die Art und Weise, wie maschinelles Sehen eingesetzt wird, revolutioniert haben.

Ein Programm mit einem theoretisch-praktischen Ansatz und modernsten multimedialen Inhalten, das den Studenten einen Lernprozess ermöglicht, der sie in ihrer beruflichen Laufbahn in einem Sektor voranbringt, der sich in den letzten Jahren entwickelt hat und dessen Zukunftsaussichten positiv sind. Es handelt sich also um eine ausgezeichnete Möglichkeit, eine qualitativ hochwertige und flexible Weiterbildung zu erhalten. Die Studenten benötigen lediglich ein elektronisches Gerät mit Internetzugang, um zu jeder Tageszeit auf das gesamte Lehrangebot zugreifen zu können, ohne an feste Stundenpläne gebunden zu sein und mit der Möglichkeit, das Studienpensum nach eigenen Bedürfnissen zu gestalten.

Der **Universitätskurs in Algorithmen für Maschinelles Sehen in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse** enthält das vollständigste und aktuellste Programm auf dem Markt. Die hervorstechendsten Merkmale sind:

- ♦ Die Entwicklung von Fallstudien, die von Experten für Robotik vorgestellt werden
- ♦ Der anschauliche, schematische und äußerst praxisnahe Inhalt vermittelt alle für die berufliche Praxis unverzichtbaren wissenschaftlichen und praktischen Informationen
- ♦ Praktische Übungen, bei denen der Selbstbewertungsprozess zur Verbesserung des Lernens genutzt werden kann
- ♦ Sein besonderer Schwerpunkt liegt auf innovativen Methoden
- ♦ Theoretische Vorträge, Fragen an den Experten, Diskussionsforen zu kontroversen Themen und individuelle Reflexionsarbeit
- ♦ Die Verfügbarkeit des Zugangs zu Inhalten von jedem festen oder tragbaren Gerät mit Internetanschluss



Sie haben rund um die Uhr Zugang zu den neuesten Multimedia-Inhalten im Bereich der Robotik, wann und wo immer Sie wollen



*Erwerben Sie mit diesem
Universitätskurs fortgeschrittene
Techniken für die Lokalisierung und
Kartierung in der mobilen Robotik“*

Zu den Dozenten des Programms gehören Experten aus der Branche, die ihre Erfahrungen aus ihrer Arbeit in diese Weiterbildung einbringen, sowie anerkannte Spezialisten aus führenden Unternehmen und renommierten Universitäten.

Die multimedialen Inhalte, die mit der neuesten Bildungstechnologie entwickelt wurden, werden der Fachkraft ein situierendes und kontextbezogenes Lernen ermöglichen, d. h. eine simulierte Umgebung, die eine immersive Fortbildung bietet, die auf die Ausführung von realen Situationen ausgerichtet ist.

Das Konzept dieses Programms konzentriert sich auf problemorientiertes Lernen, bei dem die Fachkraft versuchen muss, die verschiedenen Situationen aus der beruflichen Praxis zu lösen, die während des gesamten Studiengangs gestellt werden. Dabei wird sie von einem innovativen interaktiven Videosystem unterstützt, das von anerkannten Experten entwickelt wurde.

*In 6 Wochen lernen Sie die am häufigsten
verwendeten Techniken und Werkzeuge
für die 3D-Segmentierung kennen.*

*Sie erwerben fortgeschrittene
Kenntnisse über Deep
Neural Networks und deren
Anwendung in der Industrie 4.0.*



02 Ziele

Dieser Universitätskurs wurde so konzipiert, dass die Studenten in der Lage sind, die maschinelle Bildverarbeitung in der Robotik zu verstehen und sich ein breites Wissen über die verschiedenen Techniken der Informationsextraktion, der digitalen Bildverarbeitung oder der Entwicklung aktueller Technologien in der Cloud anzueignen, um am Ende des 6-wöchigen Kurses eine auf neuronalen Netzen basierende Technologie zu entwickeln. All dies dank des didaktischen Materials, das vom Expertenteam dieses Studiengangs zur Verfügung gestellt wird.



“

Ein 100%iges Online-Programm mit realen Fällen, die es Ihnen ermöglichen, sich mit den wichtigsten Problemen auseinanderzusetzen, auf die Sie im Bereich der künstlichen Bildverarbeitung stoßen können"

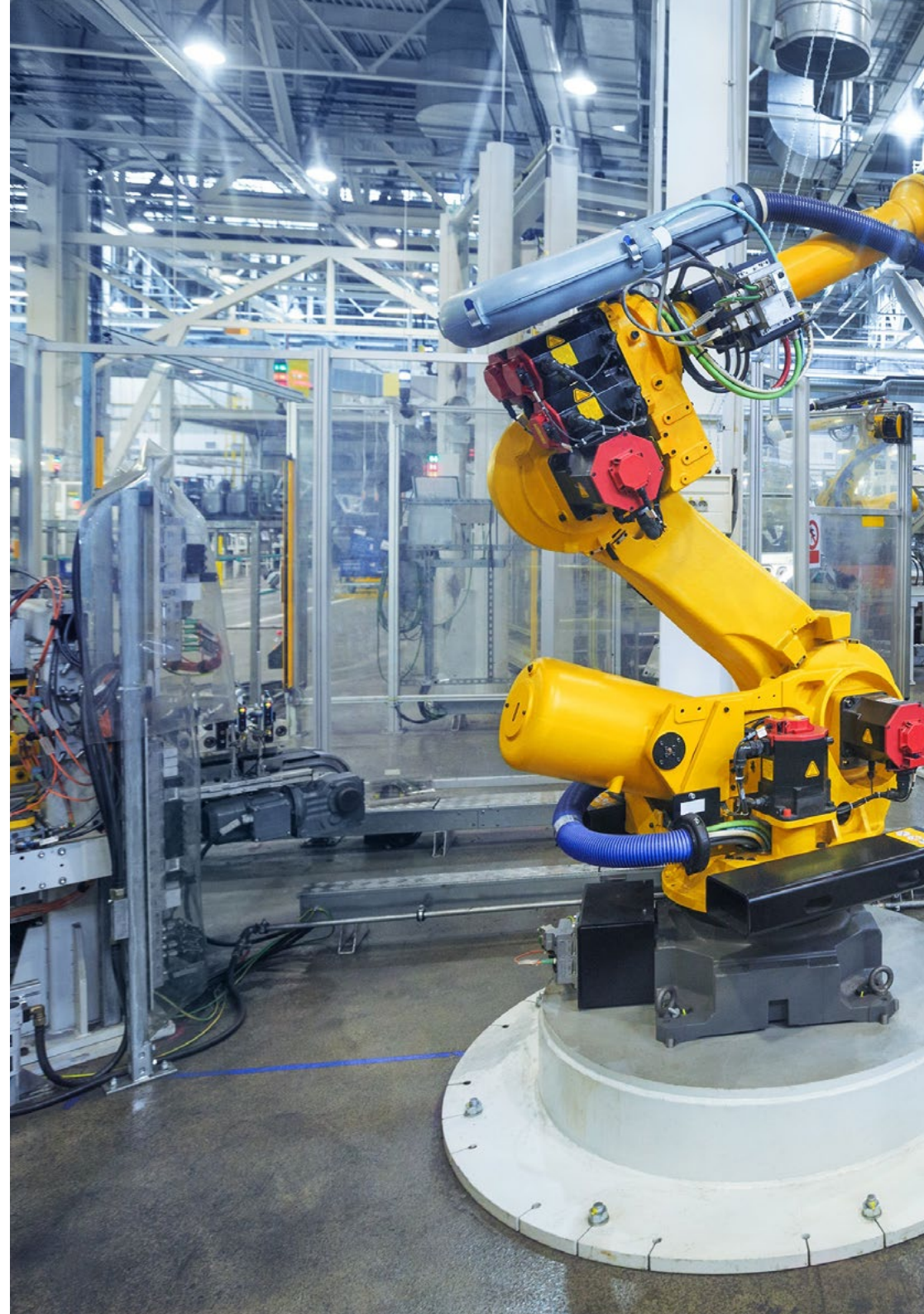


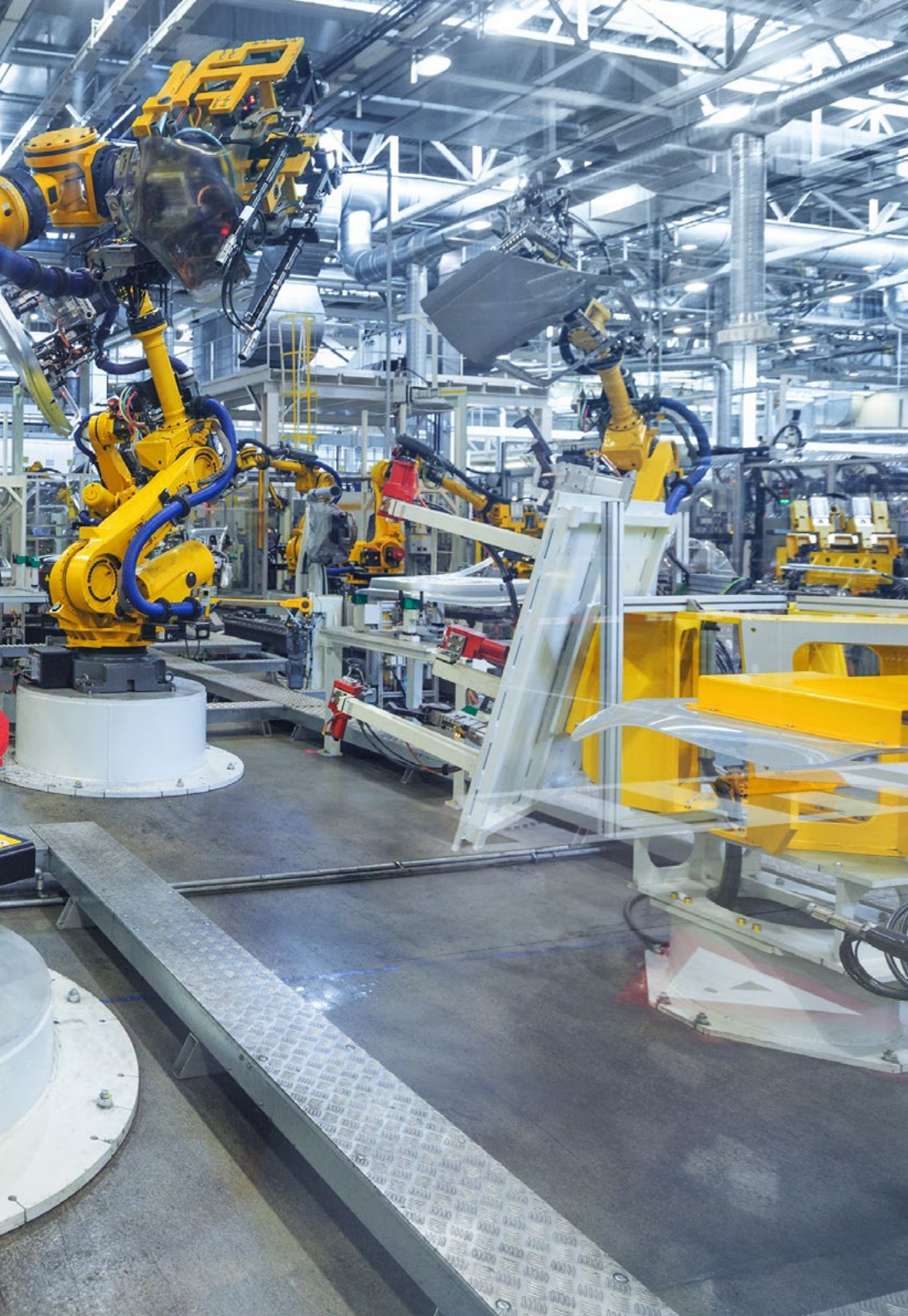
Allgemeine Ziele

- ♦ Erarbeiten der theoretischen und praktischen Grundlagen, die für die Durchführung eines Projekts zur Konstruktion und Modellierung von Robotern erforderlich sind
- ♦ Bereitstellen eines umfassenden Wissens über die Automatisierung industrieller Prozesse, das es dem Studenten ermöglicht, seine eigenen Strategien zu entwickeln
- ♦ Erwerben der beruflichen Fähigkeiten eines Experten für automatische Steuerungssysteme in der Robotik



Ein Universitätskurs, der Ihnen die Möglichkeit gibt, in einem wachsenden Technologiesektor voranzukommen. Schreiben Sie sich jetzt ein





Spezifische Ziele

- ◆ Analysieren und Verstehen der Bedeutung von Bildverarbeitungssystemen in der Robotik
- ◆ Bestimmen der Eigenschaften der verschiedenen Wahrnehmungssensoren, um die am besten geeigneten Sensoren für die jeweilige Anwendung auszuwählen
- ◆ Bestimmen der Techniken, mit denen Informationen aus Sensordaten extrahiert werden können
- ◆ Anwenden von Werkzeugen zur Verarbeitung visueller Informationen
- ◆ Entwerfen digitaler Bildverarbeitungsalgorithmen
- ◆ Analysieren und Vorhersagen der Auswirkungen von Parameteränderungen auf die Algorithmusleistung
- ◆ Evaluieren und Validieren der entwickelten Algorithmen anhand der Ergebnisse
- ◆ Beherrschen der Techniken des maschinellen Lernens, die heute im akademischen Bereich und in der Industrie am häufigsten eingesetzt werden
- ◆ Vertiefen in die Architekturen neuronaler Netze, um sie effektiv auf reale Probleme anzuwenden
- ◆ Wiederverwenden bestehender neuronaler Netze in neuen Anwendungen mit Hilfe von *Transfer Learning*
- ◆ Identifizieren neuer Anwendungsbereiche für generative neuronale Netze
- ◆ Analysieren des Einsatzes von Lerntechniken in anderen Bereichen der Robotik wie Lokalisierung und Kartierung
- ◆ Entwickeln aktueller Technologien in der Cloud, um auf neuronalen Netzen basierende Technologien zu schaffen
- ◆ Untersuchen des Einsatzes von Bildverarbeitungs-Lernsystemen in realen und eingebetteten Systemen

03

Kursleitung

Informatikern, die dieses Online-Programm absolvieren, steht ein Dozententeam zur Verfügung, das über umfangreiche Erfahrungen in der Robotik- und Ingenieursbranche verfügt, insbesondere auf dem Gebiet des maschinellen Sehens. Die Beteiligung des Dozententeams an Projekten in diesem Bereich wird für die Studenten von großem Nutzen sein, da sie so über das aktuellste Wissen in diesem Bereich verfügen werden. Auch der IT-Profi, der diesen Studiengang absolviert, wird dank der Nähe der Dozenten, die diesen Studiengang unterrichten, in der Lage sein, alle Zweifel zu beseitigen, die während der Dauer des Studiums auftreten können.





“

Ein fachkundiges Dozententeam wird Ihnen helfen, im Bereich der Robotik voranzukommen. Die Industrie verlangt zunehmend spezialisierte Profile. Klicken Sie hier und schreiben Sie sich ein"

Leitung



Dr. Ramón Fabresse, Felipe

- Leitender Software-Ingenieur bei Acurable
- NLP-Software-Ingenieur bei Intel Corporation
- Software-Ingenieur bei CATEC in Indisys
- Forscher im Bereich Flugroboter an der Universität von Sevilla
- Promotion Cum Laude in Robotik, Autonome Systeme und Telerobotik an der Universität von Sevilla
- Hochschulabschluss in Computertechnik an der Universität von Sevilla
- Masterstudiengang in Robotik, Automatik und Telematik an der Universität von Sevilla

Professoren

Dr. Pérez Grau, Francisco Javier

- ◆ Leiter der Abteilung für Wahrnehmung und Software bei CATEC
- ◆ R&D Project Manager bei CATEC
- ◆ R&D Project Engineer bei CATEC
- ◆ Außerordentlicher Professor an der Universität von Cadiz
- ◆ Außerordentlicher Professor an der Internationalen Universität von Andalusien
- ◆ Forscher in der Gruppe Robotik und Wahrnehmung an der Universität Zürich
- ◆ Forscher am Australischen Zentrum für Feldrobotik an der Universität von Sydney
- ◆ Promotion in Robotik und autonomen Systemen an der Universität von Sevilla
- ◆ Hochschulabschluss in Telekommunikationstechnik und Computer- und Netzwerktechnik an der Universität Sevilla

Dr. Ramon Soria, Pablo

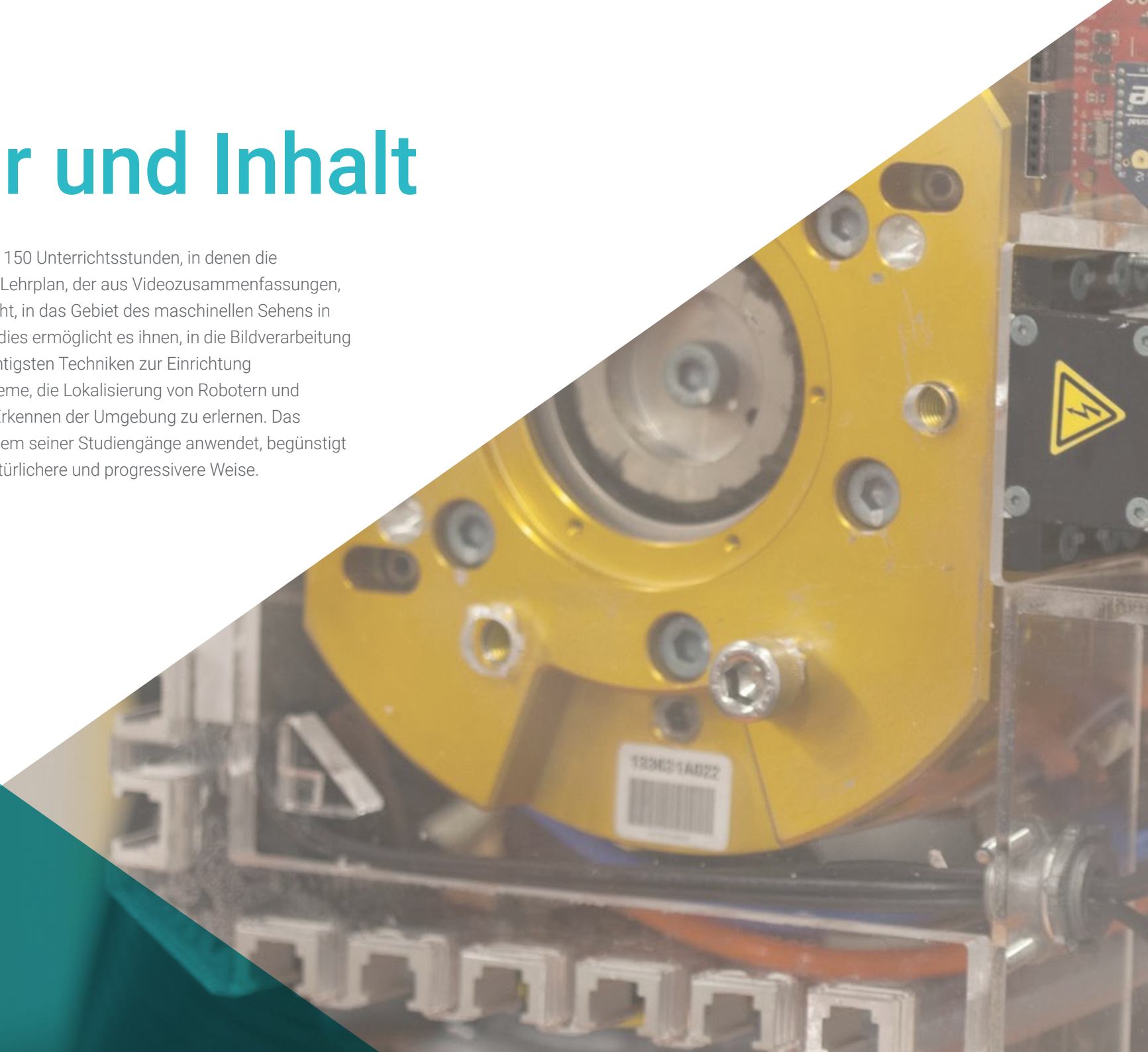
- ◆ Ingenieur für Computer Vision bei Meta
- ◆ Team Leader für angewandte Wissenschaft und Senior Software Engineer bei Vertical Engineering Solutions
- ◆ CEO und Gründer von Democracy
- ◆ Forscher bei ACFR (Australien)
- ◆ Forscher in den Projekten GRIFFIN und HYFLIERS an der Universität von Sevilla
- ◆ Promotion in Computergestützter Bildverarbeitung für Robotik an der Universität von Sevilla
- ◆ Hochschulabschluss in Wirtschaftsingenieurwesen, Robotik und Automatisierung an der Universität von Sevilla



04

Struktur und Inhalt

Dieser Universitätskurs besteht aus 150 Unterrichtsstunden, in denen die Studenten mit einem aktualisierten Lehrplan, der aus Videozusammenfassungen, Fachlektüre und realen Fällen besteht, in das Gebiet des maschinellen Sehens in der Robotik eintauchen können. All dies ermöglicht es ihnen, in die Bildverarbeitung und -analyse einzutauchen, die wichtigsten Techniken zur Einrichtung optischer Sensoren, 3D-Vision-Systeme, die Lokalisierung von Robotern und die verschiedenen Methoden zum Erkennen der Umgebung zu erlernen. Das *Relearning*-System, das TECH in jedem seiner Studiengänge anwendet, begünstigt den Aufbau von Wissen auf eine natürlichere und progressivere Weise.





“

Das Relearning-Lernsystem, das die TECH in ihren Studiengängen anwendet, ermöglicht es Ihnen, die langen Studienzeiten zu verkürzen"

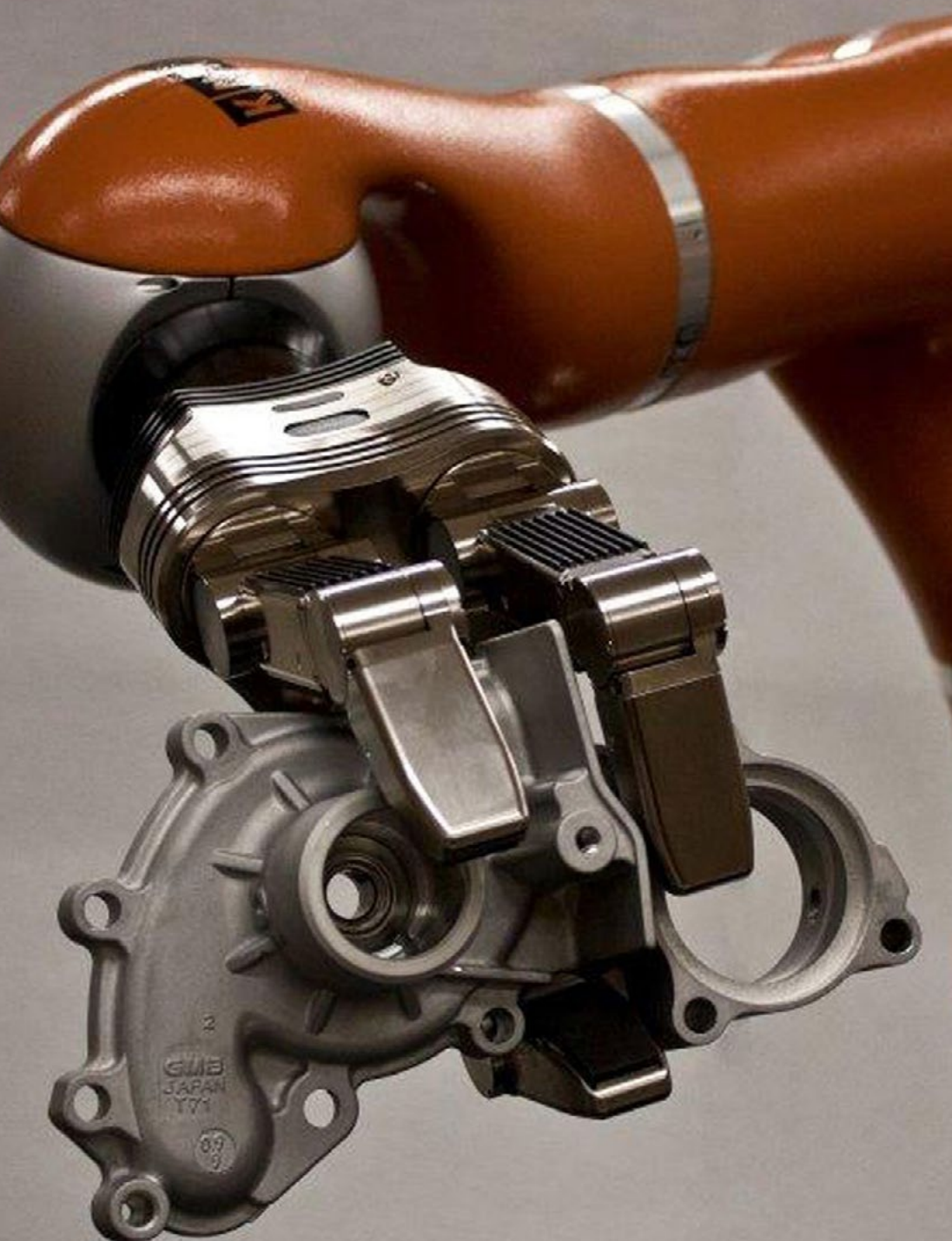
Modul 1. Techniken des Sehens in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse

- 1.1. Computer Vision
 - 1.1.1. Computer Vision
 - 1.1.2. Elemente eines Computer Vision Systems
 - 1.1.3. Mathematische Werkzeuge
- 1.2. Optische Sensoren für die Robotik
 - 1.2.1. Passive optische Sensoren
 - 1.2.2. Aktive optische Sensoren
 - 1.2.3. Nichtoptische Sensoren
- 1.3. Bildakquisition
 - 1.3.1. Bilddarstellung
 - 1.3.2. Farbraum
 - 1.3.3. Digitalisierungsprozess
- 1.4. Bildgeometrie
 - 1.4.1. Linsenmodelle
 - 1.4.2. Kamera-Modelle
 - 1.4.3. Kalibrierung der Kamera
- 1.5. Mathematische Werkzeuge
 - 1.5.1. Histogramm eines Bildes
 - 1.5.2. Convolution
 - 1.5.3. Fourier-Transformation
- 1.6. Vorverarbeitung von Bildern
 - 1.6.1. Rauschanalyse
 - 1.6.2. Bildglättung
 - 1.6.3. Bildverbesserung
- 1.7. Bildsegmentierung
 - 1.7.1. Kontur-basierte Techniken
 - 1.7.3. Histogramm-basierte Techniken
 - 1.7.4. Morphologische Operationen
- 1.8. Erkennung von Bildmerkmalen
 - 1.8.1. Erkennung von Points of Interest
 - 1.8.2. Merkmal-Deskriptoren
 - 1.8.3. Merkmalsabgleich

- 1.9. 3D-Vision-Systeme
 - 1.9.1. 3D-Wahrnehmung
 - 1.9.2. Merkmalsabgleich zwischen Bildern
 - 1.9.3. Geometrie mit mehreren Ansichten
- 1.10. Computer Vision basierte Lokalisierung
 - 1.10.1. Das Problem der Roboterlokalisierung
 - 1.10.2. Visuelle Odometrie
 - 1.10.3. Sensorische Fusion

Modul 2. Visuelle Wahrnehmungssysteme für Roboter mit Maschinellem Lernen

- 2.1. Unüberwachte Lernmethoden angewandt auf Computer Visio
 - 2.1.1. *Clustering*
 - 2.1.2. PCA
 - 2.1.3. *Nearest Neighbors*
 - 2.1.4. *Similarity and Matrix Decomposition*
- 2.2. Methoden des überwachten Lernens, angewandt auf Computer Vision
 - 2.2.1. *"Bag of Words"-Konzept*
 - 2.2.2. Support-Vektor-Maschine
 - 2.2.3. *Latent Dirichlet Allocation*
 - 2.2.4. Neuronale Netze
- 2.3. Tiefe neuronale Netze: Strukturen, *Backbones* und *Transfer Learning*
 - 2.3.1. *Feature*-Erzeugungsschichten
 - 2.3.3.1. VGG
 - 2.3.3.2. Densenet
 - 2.3.3.3. ResNet
 - 2.3.3.4. Inception
 - 2.3.3.5. GoogLeNet
 - 2.3.2. *Transfer Learning*
 - 2.3.3. Die Daten. Vorbereitung für das Training
- 2.4. Computer Vision mit *Deep Learning* I: Erkennung und Segmentierung
 - 2.4.1. Unterschiede und Gemeinsamkeiten zwischen YOLO und SSD
 - 2.4.2. Unet
 - 2.4.3. Andere Strukturen



- 2.5. Computer Vision mit *Deep Learning* II: *Generative Adversarial Networks*
 - 2.5.1. Bild-Superauflösung mit GAN
 - 2.5.2. Realistische Bilder erstellen
 - 2.5.3. *Scene Understanding*
- 2.6. Lerntechniken für Lokalisierung und Kartierung in der mobilen Robotik
 - 2.6.1. Erkennung von Schleifenschlüssen und Re-Lokalisierung
 - 2.6.2. *Magic Leap. Super Point* und *Super Glue*
 - 2.6.3. *Depth from Monocular*
- 2.7. Bayessche Inferenz und 3D-Modellierung
 - 2.7.1. Bayessche Modelle und „klassisches“ Lernen
 - 2.7.2. Implizite Oberflächen mit Gaußschen Prozessen (GPIS)
 - 2.7.3. 3D-Segmentierung mit GPIS
 - 2.7.4. Neuronale Netzwerke für die 3D-Oberflächenmodellierung
- 2.8. *End-to-End*-Anwendungen von tiefen neuronalen Netzen
 - 2.8.1. *End-to-End*-System. Beispiel für die Identifizierung von Personen
 - 2.8.2. Objektmanipulation mit visuellen Sensoren
 - 2.8.3. Bewegungserzeugung und -planung mit visuellen Sensoren
- 2.9. Cloud-Technologien zur Beschleunigung der Entwicklung von *Deep Learning*-Algorithmen
 - 2.9.1. Verwendung von GPUs für *Deep Learning*
 - 2.9.2. Agile Entwicklung mit Google IColab
 - 2.9.3. Ferngesteuerte GPUs, Google Cloud und AWS
- 2.10. Einsatz von Neuronalen Netzwerken in realen Anwendungen
 - 2.10.1. Eingebettete Systeme
 - 2.10.2. Einsatz von neuronalen Netzwerken. Nutzung
 - 2.10.3. Netzwerkoptimierungen beim Einsatz, Beispiel mit TensorRT

“ Tauchen Sie ein in die komplexe Welt des maschinellen Sehens und lernen Sie die neuesten Techniken kennen. Schreiben Sie sich jetzt ein”

05 Methodik

Dieses Fortbildungsprogramm bietet eine andere Art des Lernens. Unsere Methodik wird durch eine zyklische Lernmethode entwickelt: **das Relearning**. Dieses Lehrsystem wird z. B. an den renommiertesten medizinischen Fakultäten der Welt angewandt und wird von wichtigen Publikationen wie dem **New England Journal of Medicine** als eines der effektivsten angesehen.



“

Entdecken Sie Relearning, ein System, das das herkömmliche lineare Lernen hinter sich lässt und Sie durch zyklische Lehrsysteme führt: eine Art des Lernens, die sich als äußerst effektiv erwiesen hat, insbesondere in Fächern, die Auswendiglernen erfordern"

Fallstudie zur Kontextualisierung aller Inhalte

Unser Programm bietet eine revolutionäre Methode zur Entwicklung von Fähigkeiten und Kenntnissen. Unser Ziel ist es, Kompetenzen in einem sich wandelnden, wettbewerbsorientierten und sehr anspruchsvollen Umfeld zu stärken.

“

Mit TECH werden Sie eine Art des Lernens erleben, die an den Grundlagen der traditionellen Universitäten auf der ganzen Welt rüttelt“



Sie werden Zugang zu einem Lernsystem haben, das auf Wiederholung basiert, mit natürlichem und progressivem Unterricht während des gesamten Lehrplans.



Der Student wird durch gemeinschaftliche Aktivitäten und reale Fälle lernen, wie man komplexe Situationen in realen Geschäftsumgebungen löst.

Eine innovative und andersartige Lernmethode

Dieses TECH-Programm ist ein von Grund auf neu entwickeltes, intensives Lehrprogramm, das die anspruchsvollsten Herausforderungen und Entscheidungen in diesem Bereich sowohl auf nationaler als auch auf internationaler Ebene vorsieht. Dank dieser Methodik wird das persönliche und berufliche Wachstum gefördert und ein entscheidender Schritt in Richtung Erfolg gemacht. Die Fallmethode, die Technik, die diesem Inhalt zugrunde liegt, gewährleistet, dass die aktuellste wirtschaftliche, soziale und berufliche Realität berücksichtigt wird.

“

Unser Programm bereitet Sie darauf vor, sich neuen Herausforderungen in einem unsicheren Umfeld zu stellen und in Ihrer Karriere erfolgreich zu sein“

Die Fallmethode ist das am weitesten verbreitete Lernsystem an den besten Informatikschulen der Welt, seit es sie gibt. Die Fallmethode wurde 1912 entwickelt, damit Jurastudenten das Recht nicht nur auf der Grundlage theoretischer Inhalte erlernen. Sie bestand darin, ihnen reale komplexe Situationen zu präsentieren, damit sie fundierte Entscheidungen treffen und Werturteile darüber fällen konnten, wie diese zu lösen sind. Sie wurde 1924 als Standardlehrmethode in Harvard etabliert.

Was sollte eine Fachkraft in einer bestimmten Situation tun? Mit dieser Frage konfrontieren wir Sie in der Fallmethode, einer handlungsorientierten Lernmethode.

Während des gesamten Kurses werden die Studenten mit mehreren realen Fällen konfrontiert. Sie müssen ihr gesamtes Wissen integrieren, recherchieren, argumentieren und ihre Ideen und Entscheidungen verteidigen.

Relearning Methodology

TECH kombiniert die Methodik der Fallstudien effektiv mit einem 100%igen Online-Lernsystem, das auf Wiederholung basiert und in jeder Lektion verschiedene didaktische Elemente kombiniert.

Wir ergänzen die Fallstudie mit der besten 100%igen Online-Lehrmethode: Relearning.

Im Jahr 2019 erzielten wir die besten Lernergebnisse aller spanischsprachigen Online-Universitäten der Welt.

Bei TECH lernen Sie mit einer hochmodernen Methodik, die darauf ausgerichtet ist, die Führungskräfte der Zukunft zu spezialisieren. Diese Methode, die an der Spitze der weltweiten Pädagogik steht, wird Relearning genannt.

Unsere Universität ist die einzige in der spanischsprachigen Welt, die für die Anwendung dieser erfolgreichen Methode zugelassen ist. Im Jahr 2019 ist es uns gelungen, die Gesamtzufriedenheit unserer Studenten (Qualität der Lehre, Qualität der Materialien, Kursstruktur, Ziele...) in Bezug auf die Indikatoren der besten spanischsprachigen Online-Universität zu verbessern.





In unserem Programm ist das Lernen kein linearer Prozess, sondern erfolgt in einer Spirale (lernen, verlernen, vergessen und neu lernen). Daher wird jedes dieser Elemente konzentrisch kombiniert. Mit dieser Methode wurden mehr als 650.000 Hochschulabsolventen mit beispiellosem Erfolg in so unterschiedlichen Bereichen wie Biochemie, Genetik, Chirurgie, internationales Recht, Managementfähigkeiten, Sportwissenschaft, Philosophie, Recht, Ingenieurwesen, Journalismus, Geschichte, Finanzmärkte und -instrumente fortgebildet. Dies alles in einem sehr anspruchsvollen Umfeld mit einer Studentenschaft mit hohem sozioökonomischem Profil und einem Durchschnittsalter von 43,5 Jahren.

Das Relearning ermöglicht es Ihnen, mit weniger Aufwand und mehr Leistung zu lernen, sich mehr auf Ihre Spezialisierung einzulassen, einen kritischen Geist zu entwickeln, Argumente zu verteidigen und Meinungen zu kontrastieren: eine direkte Gleichung zum Erfolg.

Nach den neuesten wissenschaftlichen Erkenntnissen der Neurowissenschaften wissen wir nicht nur, wie wir Informationen, Ideen, Bilder und Erinnerungen organisieren, sondern auch, dass der Ort und der Kontext, in dem wir etwas gelernt haben, von grundlegender Bedeutung dafür sind, dass wir uns daran erinnern und es im Hippocampus speichern können, um es in unserem Langzeitgedächtnis zu behalten.

Auf diese Weise sind die verschiedenen Elemente unseres Programms im Rahmen des so genannten Neurocognitive Context-Dependent E-Learning mit dem Kontext verbunden, in dem der Teilnehmer seine berufliche Praxis entwickelt.

Dieses Programm bietet die besten Lehrmaterialien, die sorgfältig für Fachleute aufbereitet sind:



Studienmaterial

Alle didaktischen Inhalte werden von den Fachleuten, die den Kurs unterrichten werden, speziell für den Kurs erstellt, so dass die didaktische Entwicklung wirklich spezifisch und konkret ist.

Diese Inhalte werden dann auf das audiovisuelle Format angewendet, um die Online-Arbeitsmethode von TECH zu schaffen. All dies mit den neuesten Techniken, die in jedem einzelnen der Materialien, die dem Studenten zur Verfügung gestellt werden, qualitativ hochwertige Elemente bieten.



Meisterklassen

Die Nützlichkeit der Expertenbeobachtung ist wissenschaftlich belegt.

Das sogenannte Learning from an Expert festigt das Wissen und das Gedächtnis und schafft Vertrauen für zukünftige schwierige Entscheidungen.



Übungen für Fertigkeiten und Kompetenzen

Sie werden Aktivitäten durchführen, um spezifische Kompetenzen und Fertigkeiten in jedem Fachbereich zu entwickeln. Übungen und Aktivitäten zum Erwerb und zur Entwicklung der Fähigkeiten und Fertigkeiten, die ein Spezialist im Rahmen der Globalisierung, in der wir leben, entwickeln muss.



Weitere Lektüren

Aktuelle Artikel, Konsensdokumente und internationale Leitfäden, u. a. In der virtuellen Bibliothek von TECH hat der Student Zugang zu allem, was er für seine Fortbildung benötigt.





Case Studies

Sie werden eine Auswahl der besten Fallstudien vervollständigen, die speziell für diese Qualifizierung ausgewählt wurden. Die Fälle werden von den besten Spezialisten der internationalen Szene präsentiert, analysiert und betreut.



Interaktive Zusammenfassungen

Das TECH-Team präsentiert die Inhalte auf attraktive und dynamische Weise in multimedialen Pillen, die Audios, Videos, Bilder, Diagramme und konzeptionelle Karten enthalten, um das Wissen zu vertiefen.

Dieses einzigartige Bildungssystem für die Präsentation multimedialer Inhalte wurde von Microsoft als "Europäische Erfolgsgeschichte" ausgezeichnet.



Testing & Retesting

Die Kenntnisse des Studenten werden während des gesamten Programms regelmäßig durch Bewertungs- und Selbsteinschätzungsaktivitäten und -übungen beurteilt und neu bewertet, so dass der Student überprüfen kann, wie er seine Ziele erreicht.



06

Qualifizierung

Der Universitätskurs in Algorithmen für Maschinelles Sehen in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse garantiert neben der präzisesten und aktuellsten Fortbildung auch den Zugang zu einem von der TECH Technologischen Universität ausgestellten Diplom.



“

*Schließen Sie dieses Programm erfolgreich ab
und erhalten Sie Ihren Universitätsabschluss
ohne lästige Reisen oder Formalitäten"*

Der **Universitätskurs in Algorithmen für Maschinelles Sehen in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse** enthält das vollständigste und aktuellste Programm auf dem Markt.

Sobald der Student die Prüfungen bestanden hat, erhält er/sie per Post* mit Empfangsbestätigung das entsprechende Diplom, ausgestellt von der **TECH Technologischen Universität**.

Das von **TECH Technologische Universität** ausgestellte Diplom drückt die erworbene Qualifikation aus und entspricht den Anforderungen, die in der Regel von Stellenbörsen, Auswahlprüfungen und Berufsbildungsausschüssen verlangt werden.

Titel: **Universitätskurs in Algorithmen für Maschinelles Sehen in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse**

Anzahl der offiziellen Arbeitsstunden: **300 Std.**



*Haager Apostille. Für den Fall, dass der Student die Haager Apostille für sein Papierdiplom beantragt, wird TECH EDUCATION die notwendigen Vorkehrungen treffen, um diese gegen eine zusätzliche Gebühr zu beschaffen.

zukunft

gesundheit vertrauen menschen
erziehung information tutoren
garantie akkreditierung unterricht
institutionen technologie lernen
gemeinschaft verpflichtung
persönliche betreuung innovation
wissen gegenwart qualität
online-Ausbildung
entwicklung instituten
virtuelles Klassenzimmer

tech technologische
universität

Universitätskurs

Algorithmen für Maschinelles
Sehen in der Robotik:
Bildverarbeitung und -Analyse

- » Modalität: online
- » Dauer: 12 Wochen
- » Qualifizierung: TECH Technologische Universität
- » Aufwand: 16 Std./Woche
- » Zeitplan: in Ihrem eigenen Tempo
- » Prüfungen: online

Universitätskurs

Algorithmen für Maschinelles Sehen in der Robotik: Bildverarbeitung und -Analyse