

- [8] Redmon, J. et al. 2016. "You Only Look Once: Unified, Real-Time Object Detection." *University of Washington, Allen Institute for AI, Facebook AI Research*. <https://arxiv.org/abs/1506.02640>
- [9] Szegedy, C. et al. 2016. "Inception-v4, Inception-ResNet and the Impact of Residual Connections on Learning." *Google Inc. 1600 Amphitheatre Pkwy, Mountain View, CA*. <http://arxiv.org/abs/1602.07261>
- [10] Toscana, G. Rosa, S. 2016. "Fast Graph-Based Object Segmentation for RGB-D Images." *Politecnico di Torino Corso D. Degli Abruzzi 24, 10100, Turin, Italy*. <http://arxiv.org/abs/1605.03746>

M.Sc. Dominik Colling*, Wissenschaftlicher Mitarbeiter in der Abteilung Steuerungstechnik

M.Sc. Jonathan Dziedzitz*, Wissenschaftlicher Mitarbeiter in der Abteilung Robotik und Assistenzsysteme

M.Sc. Patric Hopfgarten*, Wissenschaftlicher Mitarbeiter in der Abteilung Robotik und Assistenzsysteme

Dipl.-Ing. (FH), M.Sc. Kai Markert*, Wissenschaftlicher Mitarbeiter in der Abteilung Steuerungstechnik

M.Sc. Kira Neubehler*, Wissenschaftliche Mitarbeiterin in der Abteilung Steuerungstechnik

M.Sc. Florian Eberle, Wissenschaftliche Hilfskraft

Maximilian Gilles, Student

B.Sc. Matthias Jung, Wissenschaftliche Hilfskraft

B.Sc. Alp Kocabas, Wissenschaftliche Hilfskraft

Prof. Dr.-Ing. Kai Furmans, Institutsleiter

[Alle Autoren sind am Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme (IFL) des Karlsruher Instituts für Technologie (KIT) tätig]

Adresse: Institut für Fördertechnik und Logistiksysteme (IFL), Karlsruher Institut für Technologie (KIT), Gotthard-Franz-Str. 8, 76131 Karlsruhe, Germany

E-Mail: [vorname.nachname]@kit.edu

* Erstautoren/lead authors