Steuerung eines mobilen Roboter mithilfe eines Eyetrackers

Allgemeine Angaben zu den Systemeinstellungen

1.	Max Auslenkung Maximale Auslenkung in Pixel.
2.	Max Lidschlussdauer Maximale Dauer des Lidschlusses in Millisekunden.
3.	Min Lidschlussdauer Minimale Dauer des Lidschlusses in Millisekunden.
4.	Max Geschwindigkeit Roomba Maximale Geschwindigkeit in Millimeter pro Sekunde
٩ng	ewertung der diskreten Steuerung gaben zur Usibility der diskreten Steuerung Dauer der Parcourbewältigung
	Wie lange hat die Bewältigung des Parcours in Anspruch genommen?
	Beispiel: 4:03:32 (4 Stunden, 3 Minuten, 32 Sekunden)
6.	Unerwünschte Ausführungen während des gesamten Durchführungszeitraums Wobei traten unerwünschte Ausführungen während der Durchführung auf? Wählen Sie alle zutreffenden Antworten aus.
	Blickbewegung
	Lidschluss
	Horizontale Augengeste
	Vertikale Augengeste
	Stoppmechanismus
	Steuerungskomandos
	Steuerungskomandos Moduswechsel

Wie en	nung müdend fanden Sie die Steuerung? ren Sie nur ein Oval.
	nicht ermüdend
	wenig ermüdend
	ermüdend
	sehr ermüdend
	seni ennudend
. Handli	ng
Wie eir	nfach fanden Sie das Handling der Steuerung? ren Sie nur ein Oval.
	sehr einfach
	einfach
	schwer
	sehr schwer
	schalter nfach fanden Sie das Stoppen der Steuerung = Panikschalter? ren Sie nur ein Oval.
	sehr einfach
	einfach
	schwer
	sehr schwer
	nmenfassende Bewertung der diskreten Steuerung in Schulnoteren Sie nur ein Oval. 1 2 3 4 5 6
sehr gu	ut ungenügend

Bewertung der kontinuierlichen Steuerung Angaben zur Usibility der kontinuierlichen Steuerung

11. Dauer der Parcourbewältigung

Wie lange hat die Bewältigung des Parcours in Anspruch genommen?

Beispiel: 4:03:32 (4 Stunden, 3 Minuten, 32 Sekunden)

	sehr gut							ungenügend	
		1	2	3	4	5	6		
16.	Zusamme Markieren				j der ko	ntinuier	lichen S	Steuerung in Schulnote	n
	seh	nr schwe	er						
		nwer							
	ein	fach							
	seh	nr einfac	h						
	Markieren				,011 401 4	31000101	ig i ai	inconanci.	
15.	Panikscha Wie einfac		n Sie da	ıs Stonr	en der S	Steuerur	ng = Pan	nikschalter?	
		nr schwe	er						
		nwer							
		fach	,1 I						
	Markieren	<i>Sie nur</i> nr einfac		1.					
14.	Handling Wie einfac				ling der	Steueru	ng?		
		nr ermüd	dend						
		nüdend	adena						
		nig ermi							
		ht ermü							
13.	Ermüdung Wie ermüc Markieren	dend fan			uerung)			
	30113								
		tiges:	, ci						
		uswechs	omando	S					
		pmecha							
			gengeste	9					
			Augenge						
	Lidso	hluss							
	Blick	bewegu	ng						
	Wählen Si	e alle zu	itreffend	en And	vorterra				

12. Unerwünschte Ausführungen während des gesamten Durchführungszeitraums

Zusätzliche Steuerungsoptionen

17. Erweiterte Steuerungsoptionen Welche zusätzlichen Möglichkeiten der Steuerung würden Sie sich wünschen? Wählen Sie alle zutreffenden Antworten aus.
Implementierung einer Kollisionsvermeidung
Fahre an Ort" (GOTO) - Option
"Folge der Person" (Follow) - Option
Möglichkeit einer Routenplanung
Sonstiges:

