

Pepper VR – Teleoperation eines humanoiden Roboter auf Basis der Analyse menschlicher Bewegung

STUDIENARBEIT

für die Prüfung zum

Bachelor of Science

des Studienganges Informatik / Angewandte Informatik

an der

Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe

von

Matthias Schuhmacher und Marlene Rieder

Abgabedatum 20. Mai 2024

Bearbeitungszeitraum

Matrikelnummer

Kurs

Gutachter der Studienakademie

300 Stunden

4128647 und 8261867

tinf21b3 und tinf21b5

Prof. Dr. Marcus Strand

Erklärung

Ich versichere hiermit, dass ich meine Studienarbeit mit dem Thema: »Pepper VR – Teleoperation eines humaniden Roboters auf Basis der Analyse menschlicher Bewegung« selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe. Ich versichere zudem, dass die eingereichte elektronische Fassung mit der gedruckten Fassung übereinstimmt.

Ort Datum

Unterschrift

Zusammenfassung

Das Ziel der vorliegenden Studienarbeit ist es, eine Verbindung zwischen einer Virtual-Reality Brille und dem humanoiden Roboter Pepper herzustellen. Das Kamerabild des Roboters soll auf der Brille angezeigt werden, ebenfalls soll es möglich sein, den Roboter mit Hilfe der Controller der Brille zu steuern.

Inhaltsverzeichnis

1	Einleitung	2
2	Grundlagen	3
2.1	Pepper	3
2.2	Virtual Reality	3
2.3	Entwicklung für Virtual Reality	3
2.4	TCP	3
3	Technologieauswahl	4
3.1	VR-Brillen	4
3.2	Entwicklung für VR-Brillen	4
4	Umsetzung	5
4.1	Pepper	5
4.2	MetaQuest3	5
4.3	Verbindung	5
5	Fazit	6
6	Fortsetzung des Projekts	7

Kapitel 1

Einleitung

Kapitel 2

Grundlagen

2.1 Pepper

2.2 Virtual Reality

2.3 Entwicklung für Virtual Reality

2.4 TCP

Kapitel 3

Technologieauswahl

3.1 VR-Brillen

3.2 Entwicklung für VR-Brillen

Kapitel 4

Umsetzung

4.1 Pepper

4.2 MetaQuest3

4.3 Verbindung

Kapitel 5

Fazit

Kapitel 6

Fortsetzung des Projekts