

Master-Thesis

zur Erlangung des akademischen Grades

Master of Science (M. Sc.)

Hochschule für Technik und Wirtschaft des Saarlandes

im Studiengang Praktische Informatik
der Fakultät für Ingenieurwissenschaften

Schwarmroboter (vorläufiger Arbeitstitel)

vorgelegt von

Sven Manier

betreut und begutachtet von

Prof. Dr. Markus Esch

Prof. Dr. Martina Lehser

Saarbrücken, 10. 05. 2018

Selbständigkeitserklärung

Ich versichere, dass ich die vorliegende Arbeit selbständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel benutzt habe.

Ich erkläre hiermit weiterhin, dass die vorgelegte Arbeit zuvor weder von mir noch von einer anderen Person an dieser oder einer anderen Hochschule eingereicht wurde.

Darüber hinaus ist mir bekannt, dass die Unrichtigkeit dieser Erklärung eine Benotung der Arbeit mit der Note „nicht ausreichend“ zur Folge hat und einen Ausschluss von der Erbringung weiterer Prüfungsleistungen zur Folge haben kann.

Saarbrücken, 10. 05. 2018

Sven Manier

Zusammenfassung

Lorem Ipsum

Inhaltsverzeichnis

1	Motivation	1
2	Grundlagen	3
3	Ergebnisse	5
	Abkürzungsverzeichnis	7

1 Motivation

Lorem Ipsum

2 Grundlagen

Lorem Ipsum

3 Ergebnisse

Lorem Ipsum

Abkürzungsverzeichnis

Anhang

Kolophon

Dieses Dokument wurde mit der \LaTeX -Vorlage für Abschlussarbeiten an der htw saar im Bereich Informatik/Mechatronik-Sensortechnik erstellt (Version 1.0). Die Vorlage wurde von Yves Hary und André Miede entwickelt (mit freundlicher Unterstützung von Thomas Kretschmer, Helmut G. Folz und Martina Lehser). Daten: (F)10.95 – (B)426.79135pt – (H)688.5567pt