

# Gliederung Studienarbeit

## 1. Einführung

1.1 Aufgabenstellung und Zielsetzung

1.2 Vorgehensweise

## 2. Grundlagen

2.1 Theoretische Grundlagen

Telepräsenz

Programmiersprachen

C++

C#

Robotik

Virtual Reality

2.2 Technische Grundlagen

NAO-Roboter

Choreographie

HTC Vive

Unity

## 3. Entwurf

3.1 Theoretische Vorgehensweise

Anforderungsanalyse

Geplantes Vorgehen

3.2 Konzeption

Aufbau der Anwendung

Entwurf der virtuellen Umgebung

## 4. Implementierung

4.1 Erstellung der virtuellen Umgebung

4.2 Kommunikation mit dem NAO-Roboter

4.3 Programmierung des NAO-Roboters

4.4 Umsetzung der Telepräsenz

## 5. Ergebnis

## 6. Zusammenfassung und Ausblick

6.1 Persönliches Feedback

6.2 Erweiterungsmöglichkeiten