Gliederung Studienarbeit

1. Einführung
   1. Aufgabenstellung und Zielsetzung
   2. Vorgehensweise
2. Grundlagen
   1. Theoretische Grundlagen
      1. Telepräsenz
      2. Programmiersprachen
         1. C++
         2. C#
      3. Robotik
      4. Virtual Reality
   2. Technische Grundlagen
      1. NAO-Roboter
         1. Choreographe
      2. HTC Vive
      3. Unity
3. Entwurf
   1. Theoretische Vorgehensweise
      1. Anforderungsanalyse
      2. Geplantes Vorgehen
   2. Konzeption
      1. Aufbau der Anwendung
      2. Entwurf der virtuellen Umgebung
4. Implementierung
   1. Erstellung der virtuellen Umgebung
   2. Kommunikation mit dem NAO-Roboter
   3. Programmierung des NAO-Roboters
   4. Umsetzung der Telepräsenz
5. Ergebnis
6. Zusammenfassung und Ausblick
   1. Persönliches Feedback
   2. Erweiterungsmöglichkeiten