# OBJECT EXPLORATION USING VISUAL/HAPTIC INFORMATION BY A HUMAN-ROBOT TEAM

Bericht zum
PROJEKTPRAKTIKUM
von

Benedikt Schmidt Florian Wirnshofer

#### Lehrstuhl für INFORMATIONSTECHNISCHE REGELUNG Technische Universität München

Univ.-Prof. Dr.-Ing. Sandra Hirche

Betreuer: M.Sc Denis Cehajic

Beginn: xx.xx.201x Zwischenbericht: xx.xx.201x Abgabe: xx.xx.201x

#### Abstract

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetuer id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

#### Zusammenfassung

CONTENTS

## Contents

| 1            | Introduction                                      | 5  |
|--------------|---|----|
| 2            | Theoretical Background           2.1         Bla1 | 7  |
| 3            | 2.2 Bla2  | 9  |
| $\mathbf{A}$ | ppendix   | 11 |
| Li           | st of Figures                                     | 13 |

4 CONTENTS

## Chapter 1

### Introduction

## Chapter 2

## Theoretical Background

#### 2.1 Bla1

Lorem ipsum dolor sit amet, consectetuer adipiscing elit. Ut purus elit, vestibulum ut, placerat ac, adipiscing vitae, felis. Curabitur dictum gravida mauris. Nam arcu libero, nonummy eget, consectetuer id, vulputate a, magna. Donec vehicula augue eu neque. Pellentesque habitant morbi tristique senectus et netus et malesuada fames ac turpis egestas. Mauris ut leo. Cras viverra metus rhoncus sem. Nulla et lectus vestibulum urna fringilla ultrices. Phasellus eu tellus sit amet tortor gravida placerat. Integer sapien est, iaculis in, pretium quis, viverra ac, nunc. Praesent eget sem vel leo ultrices bibendum. Aenean faucibus. Morbi dolor nulla, malesuada eu, pulvinar at, mollis ac, nulla. Curabitur auctor semper nulla. Donec varius orci eget risus. Duis nibh mi, congue eu, accumsan eleifend, sagittis quis, diam. Duis eget orci sit amet orci dignissim rutrum.

#### 2.1.1 System Identification

#### 2.2 Bla2

## Chapter 3

## Modelling and Verification of Embedded Systems

#### 3.1 Bla3

3.1. BLA3 11

# Appendix

LIST OF FIGURES 13

# List of Figures

14 LIST OF FIGURES