The following questionnaire was used for the user study presented in the following publication:

Stefan Profanter, Alexander Perzylo, Nikhil Somani, Markus Rickert, and Alois Knoll. Analysis and semantic modeling of modality preferences in industrial human-robot interaction. In Proceedings of the IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Hamburg, Germany, September 2015

2 German Questionnaire

2.1 Hintergrund Informationen

wendet?

1.	Wie alt bist du?
	Alter: Jahre alt.
2.	Was ist dein Geschlecht?
	○ männlich ○ weiblich
3.	Wie gut kennst du dich mit Computern aus? Ich wei wie man
	 Anfänger: den PC einschaltet und den Browser öffnet Grundkenntnisse: Programme auf meinem PC bedient und mit Dateien umgeht Fortgeschritten: neue Hardware hinzufügt und neue Software installiert Experte: programme entwickelt und wie die Computer-Hardware funktionier
4.	Wie viel weißt du über Robotik?
	 Nicht so viel: Ich habe über Roboter gelesen/gehört kenn mich aber nicht so gut aus Hobby Robotiker: Ich entwickle/programmiere kleine Roboter in meiner Freizeit Ich kenn mich gut aus: ich studiere Robotik, Informatik oder ähnliche Ingenieurswissenschaf
5.	Hast du schon mal ein TeachPad zur Programmierung eines Roboters ver

	 Nein, ich weiß nicht mal, was ein TeachPad ist. Ich weiß was ein TeachPad ist, aber habe noch nie einen Roboter damit programmiert. Ja, ich habe bereits einen Roboter mit einem TeachPad programmiert. 							
2.2	2 Erwartungen							
6.	5. Stelle dir eine einfache Pick & Place Aufgabe vor, wo der Roboter ein Te von einer Palette greifen und dieses auf den Tisch ablegen soll. Wie lange schätzt du die Zeit, die man benötigt, um diese Aufgabe eine Roboter beizubringen (bei bisher verwendeter Systeme in der Industrie)?							
	Minuten							
folg	Für jeden folgenden Parameter ordne die Eingabemodalitäten in absteigender Reihenfolge danach, welche du am meisten bevorzugst. (Oben: am meisten bevorzugt, unten: wenigesten bevorzugt)							
7.	Parameter: Objekt auswählen							
	 † Touch Eingabe † Stift Eingabe † Zeigen mit der Hand † Sprache 							
8.	Parameter: Position zum Ablegen des Objekts auf dem Tisch							
	 * Touch Eingabe * Stift Eingabe * Zeigen mit der Hand * Sprache 							
9.	Parameter: Setzen der Positionen für das Zusammensetzen zweier Objekte							
	Stift EingabeSprache							

10. Parameter: Punkt auf dem Objekt auswählen

- **†** Touch Eingabe
- **\$** Stift Eingabe
- Zeigen mit der Hand
- **\$** Sprache

11. Parameter: Kante auf dem Objekt auswählen

- **†** Touch Eingabe
- **\$** Stift Eingabe
- ‡ Zeigen mit der Hand
- **\$** Sprache

2.3 Erfahrung

- 12. Ordne die Eingabemodalitäten basierend auf die erfahrene kognitive Belastung (bei welcher Modalität musstest du am meisten Nachdenken, wo war am meisten Konzentration nötig). Oben = hohe kognitive Belastung, unten = geringe kognitive Belastung
 - **†** Touch Eingabe
 - **\$** Stift Eingabe
 - Zeigen mit der Hand
 - **\$** Sprache

Jetzt ordne die folgenden Modalitäten nochmal. Diesmal verwende die Erfahrung aus dem praktischen Teil und ordne die Modalitäten basieren auf welche du am meisten bevorzugt hast. (Oben: am meisten bevorzugt, unten: am wenigsten bevorzugt)

13. Parameter: Wähle ein Objekt

- **‡** Touch Eingabe
- **♦** Stift Eingabe
- Zeigen mit der Hand
- **\$** Sprache

14. Parameter: Position zum Ablegen des Objekts auf dem Tisch

- **†** Touch Eingabe
- **†** Stift Eingabe
- ‡ Zeigen mit der Hand
- **\$** Sprache

15. Parameter: Setzten der Positionen für das Zusammensetzen zweier Objekte

- **♦** Stift Eingabe
- **\$** Sprache

16. Parameter: Punkt auf dem Objekt auswählen

- **†** Touch Eingabe
- **\$** Stift Eingabe
- ‡ Zeigen mit der Hand
- **\$** Sprache

17. Parameter: Kante auf dem Objekt auswählen

- **†** Touch Eingabe
- **\$** Stift Eingabe
- ‡ Zeigen mit der Hand
- **\$** Sprache

2.4 Meinung

18. Was ist deine Meinung bezüglich folgender Aussagen?

	als erwartet		wie erwartet		zierter als ich dach			
verwenden der Eingabemo-	0	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	0			
dalitäten zur Programmie-								
rung des Roboters war								
Touch Eingabe war	\bigcirc	\bigcirc	\circ	\bigcirc	\bigcirc			
Spracheingabe war	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc			
Gesten Eingabe war	\bigcirc	\bigcirc	\circ	\bigcirc	\bigcirc			
Stift Eingabe war	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc			
Insgesamt war die Verwen-	\circ	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\circ			
dung des Systems zum Pro-								
grammieren des Roboters								
Wie hoch schätzt du die Zeiteinsparung (in Prozent) bei Verwendung der vorherigen Eingabemodalitäten im Vergleich zur Verwendung eines Teach- Pads? (Nur angezeigt, wenn der Benutzer weiß, was ein TeachPad ist, siehe Frage 5)								
Ein Wert von 25% bedeutet, das wenn die Programmierung mit o	·				nötigen,			
% Zeitersparnis.								

20. Was denkst du zu den folgenden Aussagen?

19.

	stimme über- haupt nicht zu	stimme nicht zu	stimme eher nicht zu	stimme eher zu	stimme zu	stimme voll- kommen zu
Programmieren des Roboters mit multimodaler Eingabe macht Spaß		0	0	0	0	0
Das System sollte keine Auswahl an Modalitäten bieten, sondern nur die am Besten geeignete anbieten	0	0	0	0	0	0
Die Verwendung des Systems ist natürlich	0	\circ	\circ	\circ	\circ	0
Spracheingabe ist genau ge- nug in lauter industrieller Umgebung	0	0	0	0	0	0
Ich fühle mich sicherer, wenn weniger Eingabemodalitäten zur Auswahl stehen	0	0	0	0	0	0
Spracheingabe ist intuitiv	\circ	\circ	\circ	\circ	\bigcirc	\bigcirc
Stift-Eingabe ist intuitiv	\circ	\circ	\circ	\circ	\circ	\circ
Touch-Eingabe ist intuitiv	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc
Gesten Eingabe (Zeigen mit der Hand) ist intuitiv	0	0	\circ	0	\circ	0
Tastatur & Maus ist intuitiv	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc	\bigcirc
Es war schwer, die verschiedenen Modalitäten zu verstehen	0	0	0	0	0	0
Insgesamt bin ich mit der Leichtigkeit der Ausführung der Aufgaben in den Szenari- en zufrieden	0	0	0	0	0	0
Insgesamt bin ich mit der benötigten Zeit zur durchführung der Aufgaben zufrieden	0	0	0	0	0	0

21. Jetzt stell dir vor du arbeitest in einer Fabrik und deine tägliche Aufgabe ist es, Industrieroboter zu programmieren. Beantworte folgende Fragen:

	stimme über- haupt nicht zu	stimme nicht zu	stimme eher nicht zu	stimme eher	stimme zu	stimme voll- kommen zu
Verwenden des Systems in meiner Arbeit würde mir er- möglichen, Aufgaben schnel- ler zu erledigen	0	0	0	0	0	0
Die Verwendung des Systems würde meine Arbeitsleistung erhöhen	0	0	0	0	0	0
Die Verwendung des Systems würde meine Produktivität steigern	0	0	0	0	0	0
Die Verwendung des Systems würde meine Arbeit verlang- samen und die Effizienz ver- mindern	0	0	0	0	0	0
Die Verwendung des Systems würde meinen Job einfacher machen	0	0	0	0	0	0
Ich würde das System nützlich finden	0	0	\circ	0	0	0
Lernen das System zu verwenden wäre einfach für mich	0	0	0	0	0	0
Die Interaktion mit dem System wäre klar und verständlich	0	0	0	0	0	0
Das System würde meine Arbeit komplizierter machen	0	0	\circ	0	\circ	\circ
Es wäre einfach für mich, ein Experte in dem System zu werden	0	0	0	0	0	0
Ich fände das System kompliziert zu bedienen	\circ	\circ	0	\circ	0	\circ