Koppelung einer Bewegungsentwicklung

für humanoide Roboter

mit der Bewegungserkennung

von Personen durch die Kinect

STUDIENARBEIT

für die Prüfung zum

Bachelor of Engineering

des Studiengangs Informatik

Studienrichtung Informationstechnik

an der

Dualen Hochschule Baden-Württemberg Karlsruhe

von

Dennis Alles

und

Karolin Edigkaufer

12.05.2014

Matrikelnummer 3934520 (Dennis Alles)

6589515 (Karolin Edigkaufer)

Kurs TINF11B3

Betreuer Prof. Dr. Hans-Jörg Haubner

Michael Schneider

# Eidesstattliche Erklärung

gemäß § 5 (3) der „Studien- und Prüfungsordnung DHBW Technik“ vom 22.September 2011.

Ich habe die vorliegende Arbeit selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Quellen und Hilfsmittel verwendet.

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Ort, Datum Unterschrift

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

Ort, Datum Unterschrift

# Inhaltsverzeichnis

[Eidesstattliche Erklärung 2](#_Toc377400892)

[Inhaltsverzeichnis 3](#_Toc377400893)

[Abkürzungsverzeichnis 4](#_Toc377400894)

[Abbildungsverzeichnis 5](#_Toc377400895)

[Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden. 5](#_Toc377400896)

[Tabellenverzeichnis 6](#_Toc377400897)

[1 Einleitung 7](#_Toc377400898)

[1.1 Gegenstand bzw. Fiducia IT AG allgemein 7](#_Toc377400899)

[Literaturverzeichnis 8](#_Toc377400900)

# Abkürzungsverzeichnis

|  |  |
| --- | --- |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |
|  |  |

# Abbildungsverzeichnis

# Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden.

# Tabellenverzeichnis

Es konnten keine Einträge für ein Abbildungsverzeichnis gefunden werden.

# Einleitung

Mit Zielsetzung und evtl Problemstellung

Dennis

# Grundlagen

## Kinect

Dennis

## Humanoide Roboter / NAO

Karo

## Programmiersprache

Vor und Nachteile

Karo

# Konzeption / Planung

Evtl Untergliederung in Kinect und Nao

# Umsetzung

# Fazit Zusammenfassung Ausblick

# **Literaturverzeichnis**

**Im aktuellen Dokument sind keine Quellen vorhanden.**