

Project Thesis
PRO-XXX



Partially Observable Markov Decision Processes for Planning in Uncertain Environments

by
Lasse Peters

Supervisors at TUHH
Prof. Dr.-Ing. Robert Seifried
Daniel Duecker, M.Sc.

Supervisors at UC Berkeley
Prof. Claire J. Tomlin
Zachary Sunberg, PhD.

Hamburg University of Technology
Institute of Mechanics and Ocean Engineering
Prof. Dr.-Ing. R. Seifried

Hamburg, May 2019

Contents

1	Introduction	1
2	Theory	2
3	Summary	3
	Bibliography	4
	Appendix	5
A.1	Contents Archive	5

Chapter 1

Introduction

Chapter 2

Theory

Chapter 3

Summary

Bibliography

Appendix

A.1 Contents Archive

There is a folder **PRO_XXX_Peters/** in the archive. The main folder contains the entries

- **PRO_XXX_Peters.pdf**: the pdf-file of the thesis PRO-XXX.
- **Data/**: a folder with all the relevant data, programs, scripts and simulation environments.
- **Latex/**: a folder with the *.tex documents of the thesis PRO-XXX written in Latex and all figures (also in *.svg data format if available).
- **Presentation/**: a folder with the relevant data for the presentation including the presentation itself, figures and videos.

Erklärung

Ich, Lasse Peters (Student der Mechatronik an der Technischen Universität Hamburg-Harburg, Matrikelnummer 21486931), versichere, dass ich die vorliegende Projektarbeit selbstständig verfasst und keine anderen als die angegebenen Hilfsmittel verwendet habe. Die Arbeit wurde in dieser oder ähnlicher Form noch keiner Prüfungskommission vorgelegt.

Unterschrift

Datum