Handover trajectory in shared frame, n = 3, Robot: Taker

Legend:
- ——●—— **Human position**
- --✕-- **Human plan**
- ——●—— **Robot position**
- --✕-- **Robot plan**
- ----- **True human position**
- ----- **True robot position**
- --+-- **Predicted handover, K8 = 0.01**