

Masterarbeit

Thema: Simulation und Evaluation realistischer Bewegungsabläufe bei der Mensch-Roboter-Kooperation

vorgelegt von: Bastian Hofmann

Studiengang: Elektrotechnik und Informationstechnik
Studienprofil: Mechatronik

Verantwortlicher Hochschullehrer:
Prof. Dr.-Ing. J.Jäkel
Betrieblicher Betreuer:
Dr.rer.nat. A.Hoffmann

Ausgabetermin: 16.01.2023

Abgabetermin: 03.07.2023

Leipzig, 01.01.2023



Prof. Dr.-Ing. F. Illing
Prüfungsausschussvorsitzender