

# Todo list

Nur Punkt 1 relevant für Studienarbeiten . . . . .	3
Danksagung nur bei Abschlussarbeit . . . . .	I
Abstract nur bei Abschlussarbeit . . . . .	II
Relevanz der Thematik . . . . .	3
Motivation der Arbeit . . . . .	3
Zielsetzung der Arbeit . . . . .	3
Erarbeitung von Literatur . . . . .	4
Bereits vorhandene Implementierungen . . . . .	4
Ableitung von Anforderungen . . . . .	5
Vorgehensweise bei der Umsetzung . . . . .	5
Bewertungsmethodik für den Ergebnisteil . . . . .	5
Validierung der Umsetzung . . . . .	6
Benchmarking . . . . .	6
Bewertung der Ergebnisse . . . . .	7
Finalisierung einer Implementierung . . . . .	7
Zusammenfassung der Arbeit . . . . .	8
Weiterführende Ansätze . . . . .	8

**Technische Hochschule Deggendorf**  
**Fakultät Angewandte Informatik**  
Studiengang Master Angewandte Informatik

TITELLANG

TITLELONG

Studienarbeit im Fach Fachname  
Alternativ: Abschlussarbeit zur Erlangung des akademischen Grades  
Fachname

Vorgelegt von:  
Student  
Matrikelnummer: 1234

Prüfer:  
Supervisor

Am: 2. April 2025



# Danksagung

Mit dieser Seite möchte ich mich bei allen Personen bedanken, die auf unterschiedliche Art und Weise zum Gelingen dieser Arbeit beigetragen haben.

Danksagung  
nur bei  
Abschluss-  
arbeit

Deggendorf, 2. April 2025

# Zusammenfassung

**Keywords:** *Schlüsselbegriffe*

Abstract  
nur bei  
Abschluss-  
arbeit

## Abstract

**Keywords:** *Keywords*

# **Inhaltsverzeichnis**

<b>1</b>	<b>Einleitung</b>	<b>3</b>
<b>2</b>	<b>Stand der Technik</b>	<b>4</b>
<b>3</b>	<b>Material und Methodik</b>	<b>5</b>
<b>4</b>	<b>Ergebnisse</b>	<b>6</b>
<b>5</b>	<b>Diskussion der Ergebnisse</b>	<b>7</b>
<b>6</b>	<b>Zusammenfassung und Ausblick</b>	<b>8</b>
	<b>Bezeichnungen</b>	<b>9</b>
	<b>Abkürzungsverzeichnis</b>	<b>10</b>
	<b>Abbildungsverzeichnis</b>	<b>11</b>
	<b>Tabellenverzeichnis</b>	<b>12</b>
	<b>Literaturverzeichnis</b>	<b>13</b>
	<b>Anhang</b>	<b>14</b>

Abkürzung kommt das erste Mal im Text vor: ROS (Robot Operating System)

Ansonsten: ROS

Tabellen, Abbildungen, Gleichungen und Listings müssen im Text referenziert werden.

**Tabelle 1:** Tabellen haben Überschriften.

Anforderung	Beschreibung
Wartbarkeit	Schaffen einer klar strukturierten Codebasis (1.1)

Tabelle 1 Auch Tabellenzeilen können nummeriert und referenziert werden (1.1)



**Abbildung 1:** Abbildungen haben Untertitel. Der Untertitel sollte in mehreren Worten den Inhalt der Abbildung beschreiben. Die Auflösung sollte in ausreichender Qualität gegeben sein. Bei schematischen Darstellungen sind Vektorgrafiken zu bevorzugen, bei Diagrammen png-Dateien.

Abbildung 1

**Listing 1:** Listings haben Überschriften.

```
1 print("hello world")
```

Listing 1

$$s = v \cdot t \tag{0.1}$$

Gleichung 0.1

Zitat einer Quelle [1]

---

**Algorithmus 1:** Pseudocode

---

```
1 blabla
2 do
3   | blabla
4   | if condition then
5   |   | blabla
6   | end
7 while condition;
```

---

# 1 Einleitung

---

Relevanz  
der Thematik

Motivation  
der Arbeit

Zielsetzung  
der Arbeit

## 2 **Stand der Technik**

Erarbeitung  
von Litera-  
tur

Bereits  
vorhande-  
ne Imple-  
mentierun-  
gen

## 3 Material und Methodik

---

Ableitung  
von Anforderun-  
gerungen

Vorgehensweise  
bei der  
Umsetzung

Bewertungsmeth  
für den Er-  
gebnisteil

## 4 Ergebnisse

```
graph LR; A[4 Ergebnisse] --- B[Validierung der Umsetzung]; A --- C[Benchmarking];
```

Validierung  
der Umset-  
zung

Benchmarking

## 5 Diskussion der Ergebnisse

---

Bewertung  
der Ergeb-  
nisse

Finalisierung  
einer  
Implemen-  
tierung

## 6 Zusammenfassung und Ausblick

---

Zusammenfassung  
der Arbeit

Weiterführende  
Ansätze

# Bezeichnungen

---

## Typografische Kennzeichnungen

---

Bedeutung	Kennzeichen	Beispiel
Vektoren	unterstrichene Kleinbuchstaben	$\underline{x}$
Matrizen	unterstrichene Großbuchstaben	$\underline{H}$
Maximalwert	versehen mit $max$	$a_{max}$
Minimalwert	versehen mit $min$	$\underline{Q}_{min}$
Sprunghafte Änderung	versehen mit $\Delta$	$\Delta a$
Aktuelle gemessene oder berechnete Größe	versehen mit $k$	$z_k$
Vergangene beobachtete Größe	versehen mit $k, k-1$	$\underline{x}_{k, k-1}$
Momentane beobachtete Größe	versehen mit $k, k$	$\underline{x}_{k, k}$
Vorhergesagte beobachtete Größe	versehen mit $k+1, k$	$\underline{x}_{k+1, k}$

---



---

## Formeln

---

Formelzeichen	Bedeutung	Einheit
$s$	Weg	m
$v$	Geschwindigkeit	m s <sup>-1</sup>

---

# Abkürzungsverzeichnis

**ROS** Robot Operating System

# Abbildungsverzeichnis

1	Kurzbeschreibung . . . . .	1
---	----------------------------	---

# Tabellenverzeichnis

1	Kurzbeschreibung . . . . .	1
---	----------------------------	---

## Literaturverzeichnis

- [1] B. C. Readler, *Verilog by Example—A concise introduction for FPGA design*. 2011, ISBN: 978-0-9834973-0-1.

# **Anhang**

## **A Testaufbau**