

Art der Arbeit:

simulativ

theoretisch

experimentell

konstruktiv

Hiwi

Bachelorarbeit

Studienarbeit

Masterarbeit



Dein Ziel:

Entwicklung & Integration von Funktionen des automatisierten Fahrens in ROS (Robot Operating System)

- Recherche zu Methoden der Eigenlokalisierung, Umfelddetektion oder Bewegungsplanung
- Entwurf bzw. Weiterentwicklung von Teilfunktionen des automatisierten Fahrens
- Erprobung im Versuchsträger

Idealerweise bringst du Folgendes mit:

- Hohes Maß an **Eigenständigkeit** sowie **Begeisterung** für das Thema Automatisiertes Fahren
- Motivation sich in neue Themengebiete einzuarbeiten
- Idealerweise Programmierkenntnisse C++ / Python / Matlab



Interesse geweckt?

Dann wende Dich an:

Marcel Kascha

m.kascha@tu-bs.de

0531 391 66626

Raum 178 (NFF)

Beginn:

Ab sofort