



Art der Arbeit:

simulativ

theoretisch

experimentell

konstruktiv

Hiwi

Bachelorarbeit

Studienarbeit

Masterarbeit

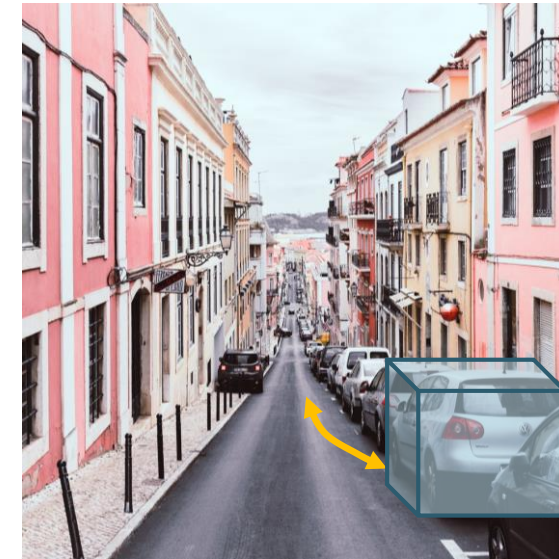
Dein Ziel:

Trajektorienplanung für das vollautomatisierte, parallele Parken

- Recherche zu Methoden der Trajektorienplanung für das automatisierte Parken verschiedener Automatisierungsgrade
- Entwicklung einer onlinefähigen Parkfunktion in Längs- und Querrichtung für das parallele Ein- und Ausparken
- 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 in Matlab und Simulink



Interesse geweckt?

Dann wende Dich an:

Marcel Kascha

m.kascha@tu-bs.de

0531 391 66626

Raum 178 (NFF)

Beginn:

Ab sofort