

Art der Arbeit:

simulativ

theoretisch

experimentell

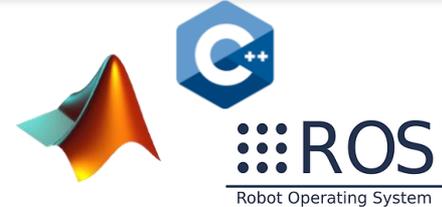
konstruktiv

Hiwi

Bachelorarbeit

Studienarbeit

Masterarbeit



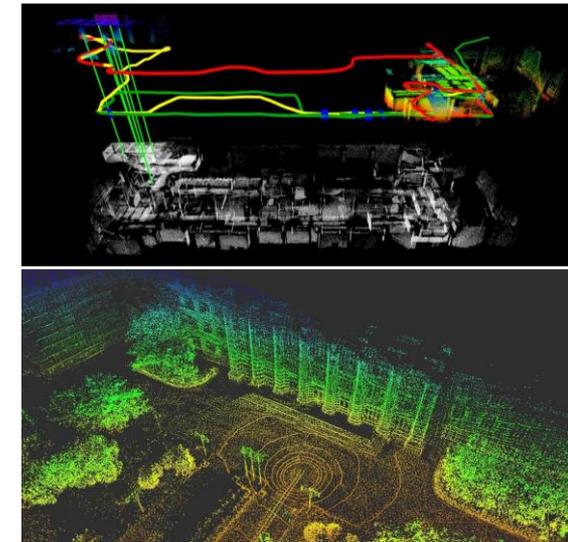
Dein Ziel:

Laserscannerbasierter SLAM für das automatisierte Fahren

- Recherche zu Methoden zur Lokalisierung und Kartenerstellung (**S**imultaneous **L**ocalization **A**nd **M**apping) mittels Laserscannerdaten
- Entwicklung und Anwendung von SLAM-Algorithmen in Matlab oder ROS (Robot Operating System)
- Analyse und Vergleich unterschiedlicher Ansätze

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/oder C++



Interesse geweckt?

Dann wende Dich an:

Marcel Kascha

m.kascha@tu-bs.de

0531 391 66626

Raum 178 (NFF)

Beginn:

Ab sofort