

Vehicle State Estimation & Localisation

Bei der Vehicle State Estimation & Localisation geht es darum, den aktuellen Fahrzeugzustand auf Basis von Sensordaten zu approximieren. Die Implementierung von diversen Sensoren ist hierbei ein sehr relevanter und wichtiger Bestandteil der VSE&L. Zusätzlich dazu müssen Programme entwickelt werden, welche die Ausgabedaten interpretieren um diese miteinander fusionieren zu können. So müssen z.B. die verschiedenen Geschwindigkeitsanteile des Koordinatensystems berechnet werden.

AUFGABEN

- Recherche von geeigneten Sensoren
- Weiter-/ Entwicklung von entsprechender Software, sowie ggf. Fahrzeugmodellen und Sensorentreibern
- Verbesserung der Genauigkeit und Robustheit

ANFORDERUNGEN

- Basisfähigkeiten im Programmieren (C++, Python, ROS sind empfehlenswert)
- Eventuelle Vorkenntnisse in der Zustandsberechnung
- Motivation neue Funktionalitäten zu entwickeln

WIR BIETEN

- Eine gute Vernetzung mit unseren Sponsoren und Partnern aus der Industrie
- Workshops, Seminare und Themen für Abschlussarbeiten
- Software auf aktuellem Industriestandard
- Zugang zur Fertigung

#autonom #elektrisch