

Sensor Fusion

Die Sensor Fusion kombiniert die Daten von mehreren Sensoren und gewichtet diese dabei nach ihrer Genauigkeit. An unserem Fahrzeug werden für eine bestmögliche Objekt- und Eigenpositionserkennung Sensor Fusionen durchgeführt. Das aktuelle Fahrzeugkonzept enthält hierbei für die Perception einen Lidar und eine Kamera. Durch die Zusammenführung von redundanten Daten werden eventuelle fehlerhafte Informationen aussortiert, wodurch die Qualität der resultierenden Daten höher ist als jene der einzelnen Sensoren.

AUFGABEN

- Einarbeitung in das bestehende System
- Fertigstellung und Erweiterung des aktuellen Systems
- Verbesserung der Kombination und Filterung der Sensordaten

ANFORDERUNGEN

- Basisfähigkeiten im Programmieren (C++, Python, ROS sind empfehlenswert)
- Interesse an der Funktionsweise autonomer Fahrzeuge
- Motivation neue Dinge zu lernen

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