

Automatisiertes Fahren

Art der Arbeit:

- simulativ** **theoretisch** **experimentell** konstruktiv
 Hiwi **Bachelorarbeit** **Studienarbeit** **Masterarbeit**



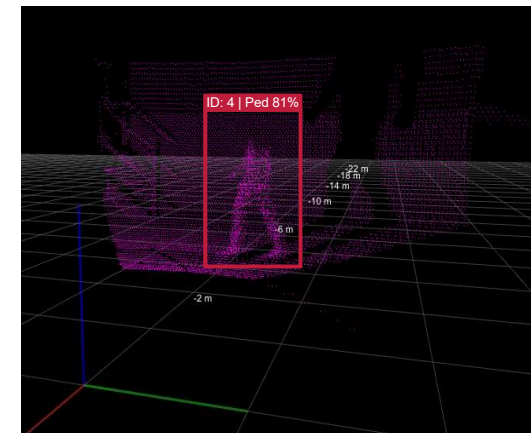
Dein Ziel:

Sensordatenfusion für LiDAR-Sensoren & Kamerasysteme

- Recherche zu den Themengebieten: Ansätze der Sensordatenfusion, bildbasierte Objektdetektion, Verarbeitung von 3D-Punktwolken
- Konzeption und Entwicklung von Algorithmen zur Fusion unterschiedlicher Sensorquellen
- Implementierung & Evaluierung anhand von Realszenarien

Idealerweise bringst du Folgendes mit:

- Begeisterung für neue Forschungsfragen, insbesondere für die Themengebiete „Automatisiertes Fahren“, „Data Science“ und „Perzeption“
- Motivation, Eigeninitiative und strukturierte Arbeitsweise
- Programmiererfahrungen in C++ / Python / ROS 1 & 2, Matlab



Interesse geweckt?

Dann wende Dich an:

Marius Westendorf

marius.westendorf@tu-bs.de

NFF-Raum: 179



Beginn:
ab sofort