

Automatisiertes Fahren

Art der Arbeit:

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



Dein Ziel:

Integration und Analyse von LiDAR-Sensoren

- Recherche zu den Themengebieten: LiDAR-Setups, Datensynchronisierung, Objektdetektion in 3D-Punktwolken
- Vernetzung der Laserscanner mit einem ROS-System
- Implementierung eines 3D-Objektdetektors
- Evaluierung des Systems 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 2**



Interesse geweckt?

Dann wende Dich an:

Marius Westendorf

marius.westendorf@tu-bs.de

NFF-Raum: 179



Beginn:

ab sofort