

Autonomes Fahren in der Lagerhalle

Der autonome Betrieb eines automatisches Transportvehikel in einer Lagerhalle soll weiterentwickelt und simuliert werden. Das Vehikel operiert eigenverantwortlich ohne externe Vermessung. Eine Spieleengine liefert die fotorealistische Umgebungssimulation, das Vehikel ist auch in Hardware verfügbar, ein weiteres soll aufgebaut werden. Bei Interesse ist auch Mitarbeit beim Aufbau möglich.

Ziel: Simulation und Realisierung der Lokalisations- und Fahrfunktionalität eines ATV für den autonomen Betrieb in Lagerhallen.

Erforderliche Vorkenntnisse: Gute Programmierkenntnisse und Spaß an Robotik, nützlich: erste Kenntnisse in maschinellem Lernen, ROS.



© Nvidia Coop.

