

Robodog: Navigation/Lokalisation eines Roboterhundes

Ein verfügbarer, professioneller Roboterhund soll in einem Raum frei navigieren. Dazu müssen bestehende Algorithmenbestandteile (SLAM, Filter, Wegplanung) kombiniert und erweitert werden. Außerdem soll Robodog mit zusätzlicher Sensorik für eine genauere Lokalisierung ausgestattet und die Ergebnisse in einer Simulation getestet werden.

Ziel: Autonome Wegplanung und Abschreiten des Wegs in Realität und Simulation durch Robodog.

Erforderliche Vorkenntnisse: Gute Programmierkenntnisse und Spaß an Robotik, nützlich, aber nicht notwendig: ROS.

