

Bachelorarbeit/ Masterarbeit

Robuste Lokalisierung für die autonome Fahrzeuglogistik

Ausschreibung vom 06.06.2019

Start: Ab sofort möglich

Dein Profil:

- Technisches Studium
- Motivation und Einsatzbereitschaft
- Eigeninitiative
- Interesse an Automatisierung

Geboten wird:

- Klar definierte Aufgabenstellung
- Große industrielle Relevanz
- Schnelle Bearbeitung möglich und erwünscht
- Intensive Betreuung und interdisziplinärer Austausch

Ausgangssituation:

In modernen Fahrzeugen wird der Fahrer durch eine Vielzahl von Assistenzfunktionen unterstützt. Mit den dafür verwendeten Sensoren, könnten Fahrzeuge schon heute im Niedergeschwindigkeitsbereich automatisiert werden. Die Autos lassen sich so in diversen Anwendungsfällen der Logistik autonom bewegen. Hierzu zählen Betriebshöfe, Auto-Terminals und OEM-Werksgelände. Die Automatisierung erfordert eine robuste Fahrzeuglokalisierung.

Deine Aufgabe:

Ziel der Arbeit ist die Entwicklung eines Lokalisierungskonzepts für die Autonome Fahrzeuglogistik. Dazu sind die Anforderungen an automatisierte Fahrzeuge im Niedergeschwindigkeitsbereich zu prüfen. Es soll untersucht und erprobt werden, inwiefern Onboard- und externe Sensorik verwendet werden können.

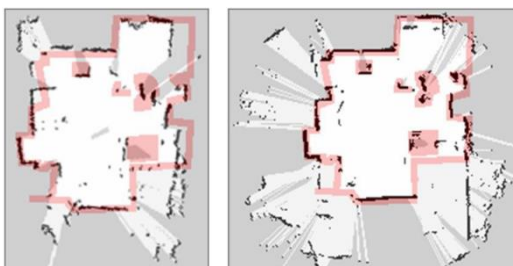
Folgende Arbeitspakete leiten sich aus der Aufgabenstellung ab:

- Recherche zu automobilen Sensortechnologien und Outdoor-/Indoor-Lokalisierung
- Entwicklung und Implementierung eines Konzepts für Lokalisierung basierend auf Bordsensorik (Radar)/ externer Sensorik (GNSS)
- Technische Validierung und Dokumentation

Haben wir Dein Interesse geweckt?

Melde Dich bei:

Marius Wenning, M.Sc.
M.Wenning@pem.rwth-aachen.de



Reduktion von Investitionskosten

Optimierte Flächennutzung



Produktivitätssteigerung