

Masterarbeit

Kalibration von Sensoren in unserem Versuchsträger

Autonomes Fahren ist aktuell eines der großen Forschungsthemen. Um die Wahrnehmung des Menschen zu ersetzen, werden Sensoren wie Kameras, Radarsensoren oder Lidarsensoren in den Fahrzeugen verbaut. Wir haben nun einen neuen Versuchsträger. Dieser wird gerade mit unserer eigenen Sensorik ausgestattet, die im Rahmen dieser Arbeit kalibriert werden soll.

Ziele und Aufgaben

- Mechanischer Einbau und Kalibrierung der Position im Fahrzeug
- Testen der Datenaufnahme im Fahrzeug
- Kalibrierung der Sensoren

Voraussetzungen

- Grundlagen automotive Sensorik
- Grundlagen ROS/ Radarsignalverarbeitung/ HF Messtechnik
- Eigenständige, genaue und strukturierte Arbeitsweise

Beginn

Nach Absprache, ab sofort möglich.

Die Arbeit wird in einem persönlichen Gespräch weiter konkretisiert.



Abbildung 1: Versuchsträger und Sensoren, die integriert werden sollen (nicht alle in einer Arbeit)

Kontakt

Vera Kurz, M.Sc.

Raum: N0811

Tel. +49 89 289 23931

vera.kurz@tum.de