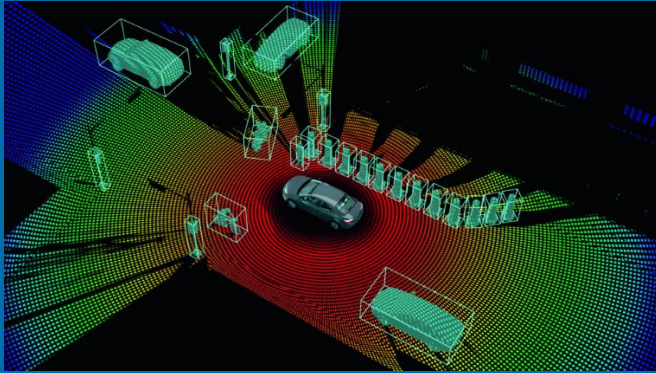




BA/IDP/MA

Entwicklung und Evaluation eines modularen Hardwarekits für automatisiertes und teleoperiertes Fahren

Hintergrund

Die Entwicklung autonomer Fahrzeuge schreitet in vielen Bereichen stetig voran. Einige Fahrzeuge verfügen jedoch nicht über ausreichende Rechenkapazität und Sensorik, um automatisiert oder teleoperiert betrieben zu werden. Um automatisiertes und teleoperiertes Fahren auch auf solchen Fahrzeugen erforschen zu können, wird ein modulares Hardware-Kit benötigt, das Sensorik wie Kameras, LiDAR und IMU beinhaltet und zudem die notwendige Rechenleistung bereitstellt.

Deine Aufgaben umfassen, je nach Ausrichtung der Arbeit, die Integration der Sensoren und die Konstruktion der Plattform oder die Auslegung der Softwareschnittstelle für Autonomie und Teleoperation. Anschließend wird das Hardware-Kit an einem Modellfahrzeug evaluiert.

Deine Rolle

- Literaturrecherche zu Sensortechnik und Hardwareauslegung
- Auslegung und Konstruktion der Sensorplattform
- Umsetzung der softwareseitigen Schnittstelle
- Evaluierung der Sensorplattform an einem Modellfahrzeug

Was solltest du mitbringen?

- Hands-on-Mentalität
- Erfahrung in Elektrotechnik, Hardwaredesign, 3D-Druck und ROS 2
- Interesse an automatisiertem Fahren und Teleoperation

Bei Interesse, gerne einen **Leistungsnachweis mit Lebenslauf** an mich schicken!