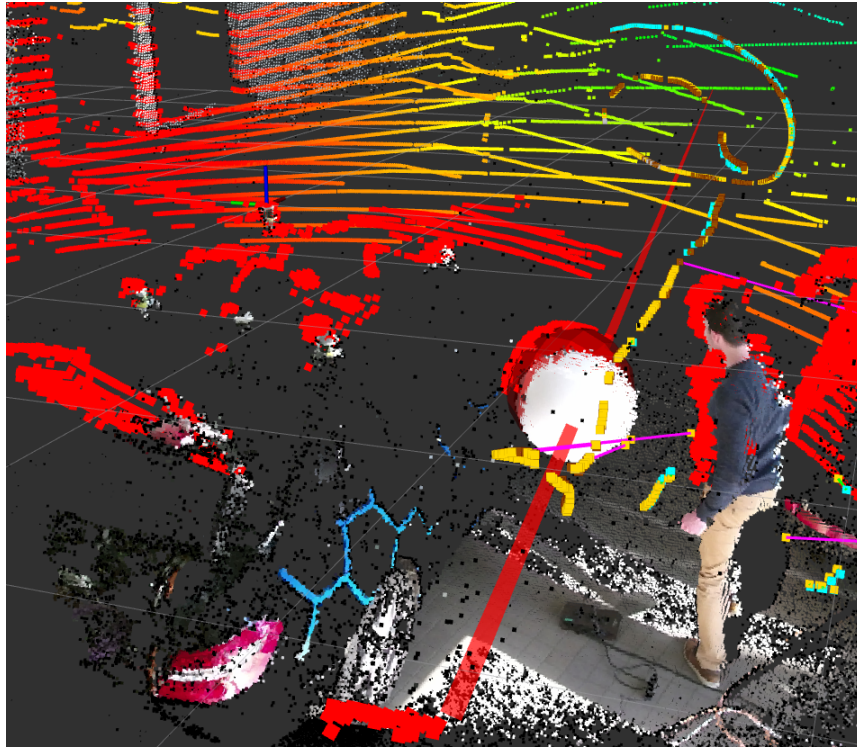


Hilfswissenschaftler für Weiterentwicklung eines neuartigen Multisensor-Kalibrierframeworks



Die meisten hochentwickelten autonomen Systeme nutzen eine Vielfalt an Sensoren. Die Fusion der unterschiedlichen Daten ist essentiell für wichtige Aufgaben wie Objekterkennung, 3D-Rekonstruktion und vieles mehr. Um solch eine Datenfusion zu ermöglichen muss das Sensorsetup kalibriert sein. In der Literatur sind bereits einige Kalibrierframeworks vorgestellt, die meist jedoch sehr aufwendig, ungenau oder sensorspezifisch sind. Wir sind gerade dabei ein neuartiges, schnelles und modulares Kalibrierframework aufzubauen, das bereits erste vielversprechende Ergebnisse liefert. Es gilt nun das Framework auszubauen, neue Anwendungen zu testen, neue Ideen einzubringen und schließlich ein simples aber solides Gesamtpaket zu kreieren. Deine Aufgabe ist daher nicht beschränkt auf die Programmierung von Tooling, vielmehr ist dir auch die Möglichkeit gegeben deine eigenen Ideen für Erweiterungen und Verbesserungen der Verfahren mit einzubringen.

Gerne beantworten wir dir unverbindlich Fragen zur Thematik, Referenzliteratur oder sonstigen Themen. Melde dich dazu einfach direkt bei untenstehendem Betreuer.

Voraussetzung: Sehr gute Kenntnisse in C++
Strukturiertes, gewissenhaftes und eigenständiges Arbeiten

Betreuer: M.Sc. Julius Kümmerle
Institut für Mess- und Regelungstechnik (MRT)
Email: julius.kuemmerle@kit.edu

Beginn: Ab sofort