

03/2022

Automatisierte Navigation robotischer, boroskopischer Messsysteme

Für ein industrienahes Forschungsprojekt wird Unterstützung im Rahmen einer HiWi Stelle gesucht. Inhalt des Projekts ist die Erforschung automatisierter Navigationslösungen für robotische, boroskopische Messsysteme. Untersucht werden sowohl algorithmische Zustandsschätzer wie Partikelfilter oder Unscented Kalman-Filter als Bildverarbeitungsalgorithmen wie Structure from Motion. Auch Hardwarebasierte System wie Inertiale Messeinheiten (IMU) sollen untersucht werden.

Je nach Fertigkeiten fallen Arbeiten im Bereich Programmierung (Python, C++), Versuchsdurchführung und elektrotechnische Arbeiten an.



Voraussetzungen:

- Kenntnisse im Umgang mit Mikrocontrollern
- Erfahrung im Aufbau elektronischer Schaltungen
- Fortgeschrittene Programmierkenntnisse in Python

Hilfreich:

- Erfahrung im Bereich Bildverarbeitung/Computer Vision
- Kenntnisse in CAD

M. Sc. Moritz von Wrangel

FMPT

+49 511 762 13355

wrangel@imr.uni-hannover.de

