

# Entwicklung eines Odometriesystems für einen autonomen mobilen Roboter

## Themenbeschreibung:

- Für das autonome Fahren müssen mobile Roboter ihre Eigenbewegung bestimmen
- Eigenbewegungsschätzung mittels verschiedenster Sensoren, z.B. GPS, IMU, Odometrie
- Odometrie mittels Inkrementalgebern an den Rädern

## Aufgabe:

- Auswahl eines geeigneten Inkrementalgeber-Systems und Montage an einem autonomen mobilen Outdoor-Roboter
- Softwareseitige Anbindung des Systems
- Entwicklung der Eigenbewegungsschätzung



?

Eigenbewegung

