

Forschungsprojekt PersonA-PP

Persönliche Assistenz für Patienten in der Pflege



Masterarbeit

Positionsbestimmung eines autonomen mobilen Roboters

Ein autonomer mobiler Roboter bewegt sich autonom in einem bekannten und kartierten geschlossenen Raum und muss hierzu jederzeit seine eigenen Position exakt kennen.

Folgende Sensoren und Verfahren könnten beispielsweise zum Einsatz kommen:

- Laserscanner
- Stereokamera
- Odometrie

Die Aufgabe besteht in der Konzeption und praktischen Erprobung eines kombinierten Verfahrens.

Ansprechpartner:

Prof. Dr. Dagmar Meyer (dagmar.meyer@ostfalia.de)

Kai Kriegel (k.kriegel@ostfalia.de)

