

Forschungsprojekt PersonA-PP

Persönliche Assistenz für Patienten in der Pflege



Studienarbeit / Teamprojekt

Vergleich von Pfadplanungsalgorithmen unter ROS

Das Software-Framework ROS stellt mit dem Navigation-Stack ein Paket mit diversen Algorithmen zur Pfadplanung bereit. Diese sollen in einer Simulationsumgebung hinsichtlich ihrer Eigenschaften analysiert werden.

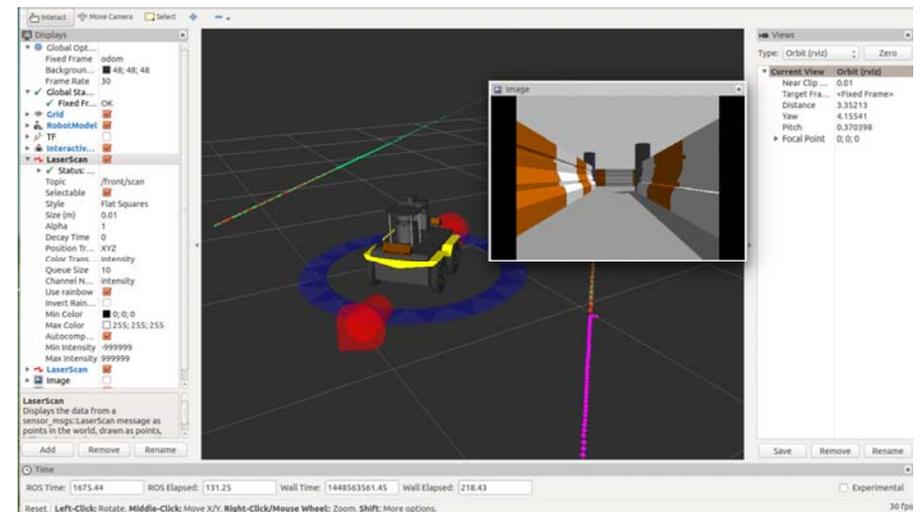
- Dokumentation der im Navigation-Stack bereitgestellten Algorithmen zur globalen und lokalen Pfadplanung
- Erprobung der Algorithmen in einer Simulationsumgebung, die einen real existierenden Raum nachbildet
- Auswahl eines geeigneten Algorithmus' für einen autonomen mobilen Roboter, der sich innerhalb dieses Raumes bewegen soll

Ansprechpartner:

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

Kai Kriegel (k.kriegel@ostfalia.de)

ROS



Bildquelle: <http://www.clearpathrobotics.com/assets/guides/ros/ROS%20Navigation%20Basics.html>