

Motivation

- Roboter, der über Freiburger Campus fahren soll
 - sinnvolle Navigation
 - beachten von Hindernissen wie Menschen oder Schlaglöchern
 - mögliches erkennen von Fehlern in anderen Bereichen (Roboter soll Bspw nicht simple gegen eine Wand fahren)
- Team Sensorik (TeSe) zuständig für möglichst akkurate Aufnahme, Verarbeitung und (durch Verarbeitung) sinnvolle Bereitstellung der Sensordaten zur optimalen Verarbeitung