

#### HTBLuVA Wiener Neustadt Höhere Lehranstalt für Informatik



#### DIPLOMARBEIT

#### Autonomous universal Mapping and Navigation

#### Ausgeführt im Schuljahr 2020/21 von:

Themengebiet 1	5BHIF
Lukas Leskovar	ПОО
Themengebiet 2	FDIHD
Fabian Kleinrad	5BHIF

Betreuer / Betreuerin:

MMag. Dr. Michael Stifter

Wiener Neustadt, am June 17, 2020/21

Abgabevermerk:

 $\ddot{\mathrm{U}}\mathrm{bernommen}$  von:

#### Eidestattliche Erklärung

Hiermit erkläre ich an Eides statt, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig und ohne fremde Hilfe verfasst und keine anderen als die im Literaturverzeichnis angegeben Quellen und Hilfsmittel verwendet habe. Insbesondere versichere ich, dass ich alle wörtlichen und sinngemäßen Übernahmen aus anderen Werken als solche kenntlich gemacht habe.

Wiener	Neustadt	am June	17.	2020	/21
--------	----------	---------	-----	------	-----

Verfasser / Verfasserinnen:

Lukas Leskovar

Fabian Kleinrad

### Contents

E	idestattliche Erklärung	i
A	cknowledgement	iii
K	urzfassung	iv
A	bstract	$\mathbf{v}$
1	Introduction1.1 The Evolution of Robotics1.2 Autonomous 3D Mapping1.3 Implementing open-source 3D Mapping1.4 Technical Objectives	1 1 1 1
2	Study of Literature	2
3	Methodology	3
4	Implementation	4
5	Experiment 1	5
6	Lessons learned	6
7	Experiment 2	7
8	Conclusion	8

# Acknowledgement

The authors would like to thank ...

## Kurzfassung

 $\operatorname{asdf}$ 

#### Abstract

asdf



#### Introduction

Author: Vor- und Nachname

- 1.1 The Evolution of Robotics
- 1.2 Autonomous 3D Mapping
- 1.3 Implementing open-source 3D Mapping
- 1.4 Technical Objectives

## Study of Literature

## ${\bf Methodology}$

## ${\bf Implementation}$

# Experiment 1

## Lessons learned

## Experiment 2

### Conclusion

### Index

#### Messbox zur Druckkontrolle

— Druckgröße kontrollieren! —

Breite = 100 mm
Höhe = 50 mm

— Diese Seite nach dem Druck entfernen! —