## Projektskizze

## **Bachelor Studiengang Elektrotechnik**

Titel (aussagekräftig und kurz!)	50. 3D Laserscanner für mobilen Roboter			
Dozent (falls bekannt)	Björn Jensen			
Industriepartner (falls bekannt) Firma	RUAG Schweiz AG			
Stichworte (max. 5)	mobile robotics, autonomy, image processing, motion control			
Fachliche Themenbereiche (in welchen Vertiefungsrichtungen das Projekt anrechenbar ist) (Alle Zutreffenden mit X ankreuzen)	<ul><li>X Signalverarbeitung &amp; Kommunikation</li><li>X Automation &amp; Embedded Systems</li><li> Energiesysteme &amp; Antriebstechnik</li></ul>			
Fachliche (Haupt-)Tätigkeiten (Alle Zutreffenden mit X ankreuzen)	X Hardware bauen analog Hardware bauen digital µController programmieren X PC Programmieren Modellieren / Simulieren Messen X Analyse, Recherche, Evaluation, Studie erstellen			

**Ausgangslage** (nur 2-3 kurze Sätze! Idealerweise Kontext und Gesamtziel angeben)

Roboter, wie der iRobot Packbot sind für Einsätze in schwierigem Gelände konzipiert. Für solche Einsätze ist es notwendig eine Karte, am besten als dreidimensionales Model der Umgebung zu erstellen. Im Rahmen dieser Arbeit, soll ein 3D Laser-Modul für einen mobilen Roboter entwickelt werden, welches es dem Roboter erlaubt die Umgebung während der Fahrt zu Vermessen.

Aufgabe (Beschreiben was zu tun ist und was abgeliefert werden soll! Bitte kurze und präzise Sätze verwenden)

Es soll ein 3D-Laser-Modul entwickelt werden, welches einen bestehenden 2D-Laser um eine Achse rotiert und so die Vermessung der Umgebung in 3D erlaubt. Die gemessenen Distanzen sollen von einem PC aufgenommen und dem mobilen Roboter einmal pro Umdrehung zur Verfügung gestellt werden.

Üblicherweise bewegt sich der Roboter während diesen Messungen. Im Idealfall wird die Bewegung des Roboters gemessen und die Messdaten entsprechend kompensiert.

Das entwickelte Laser-Modul soll im Rahmen der Arbeit auf dem Packbot-Roboter getestet werden.

Besonderes		