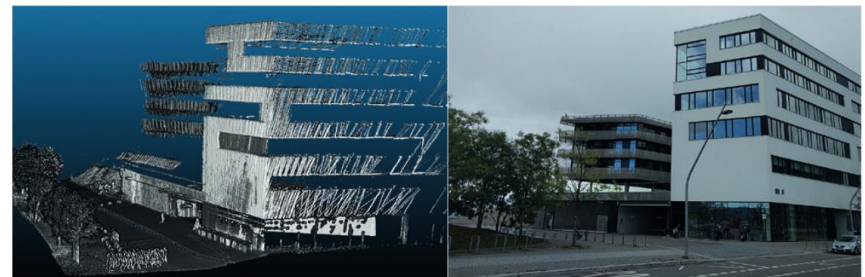
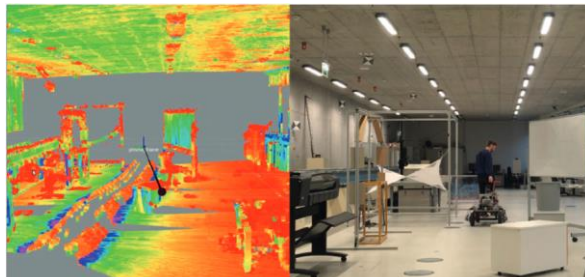
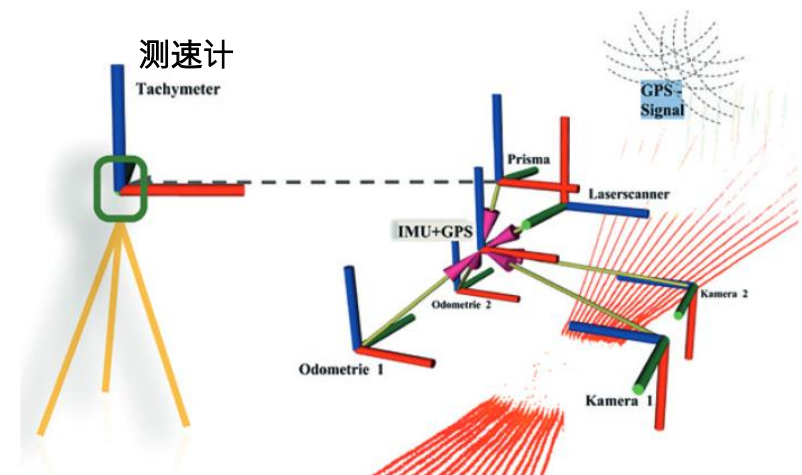
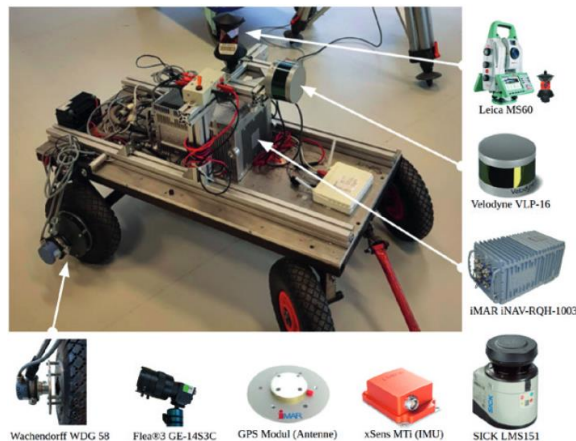
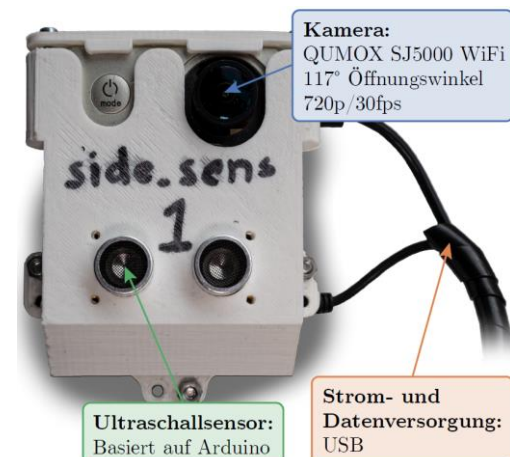
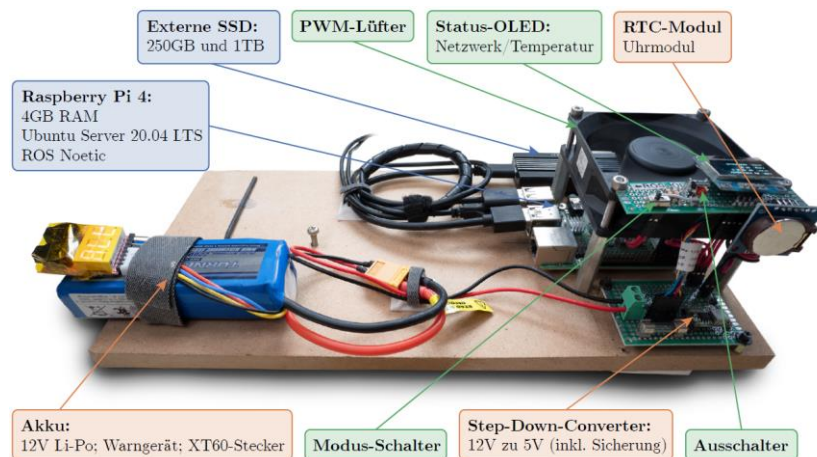
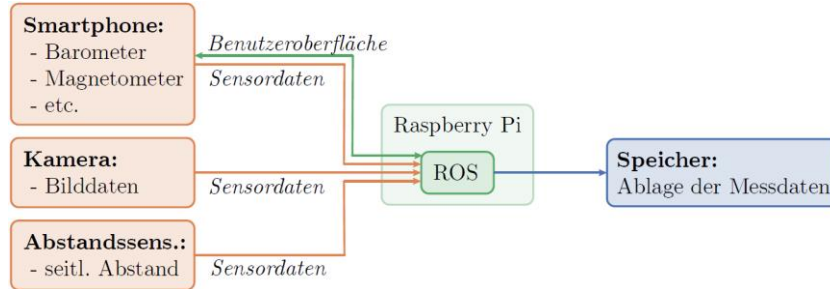


- Anwendungsbeispiel: ROS zur Steuerung eines modularen Mobile-Mapping-Systems

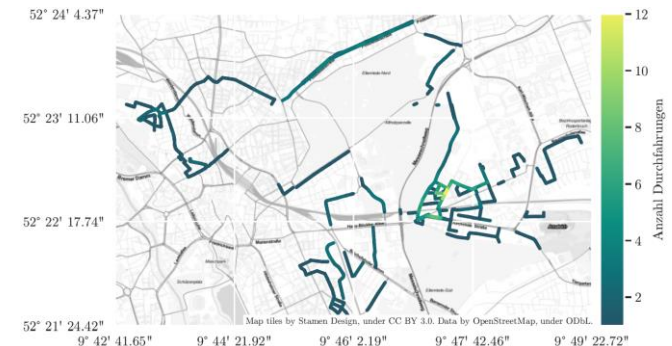
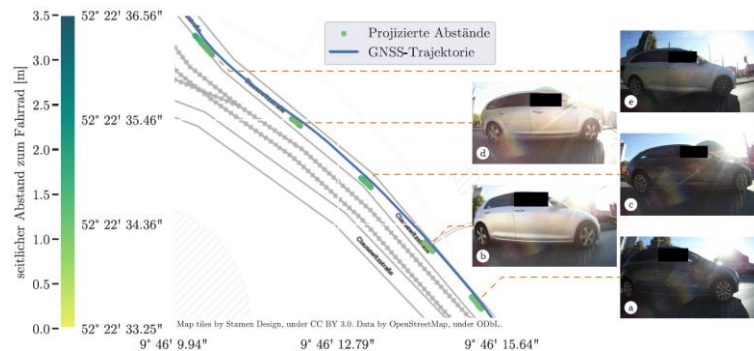
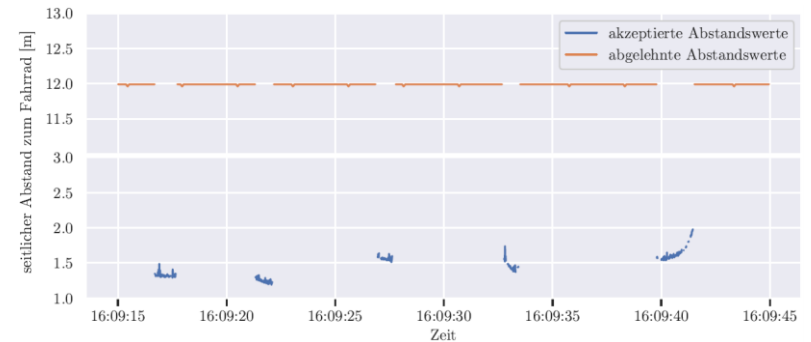


■ Anwendungsbeispiel: Modulare Sensorplattform zur mobilen Erfassung von Fahrzeugbegegnungen

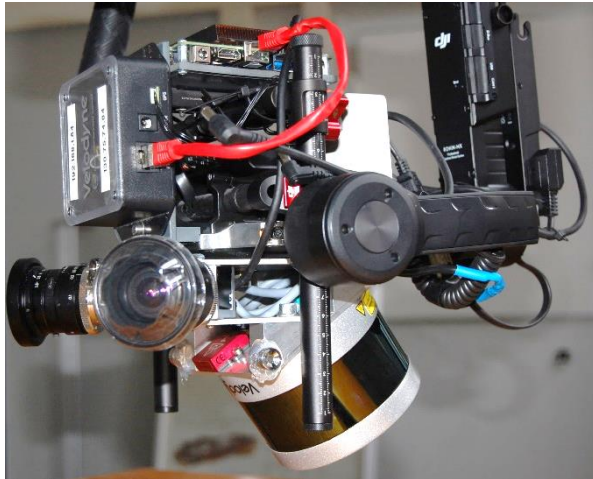


■ Anwendungsbeispiel: Modulare Sensorplattform zur mobilen Erfassung von Fahrzeugbegegnungen

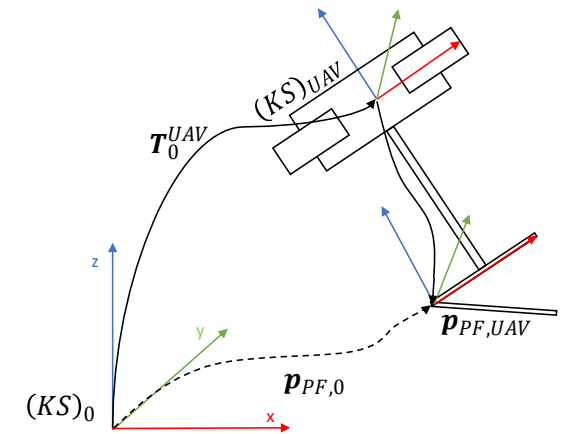
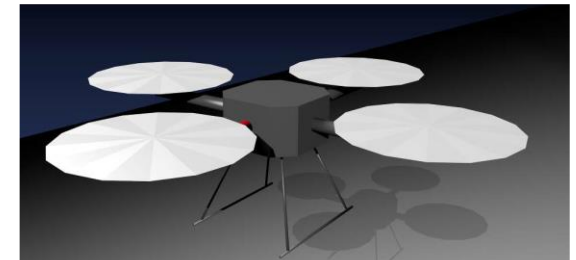
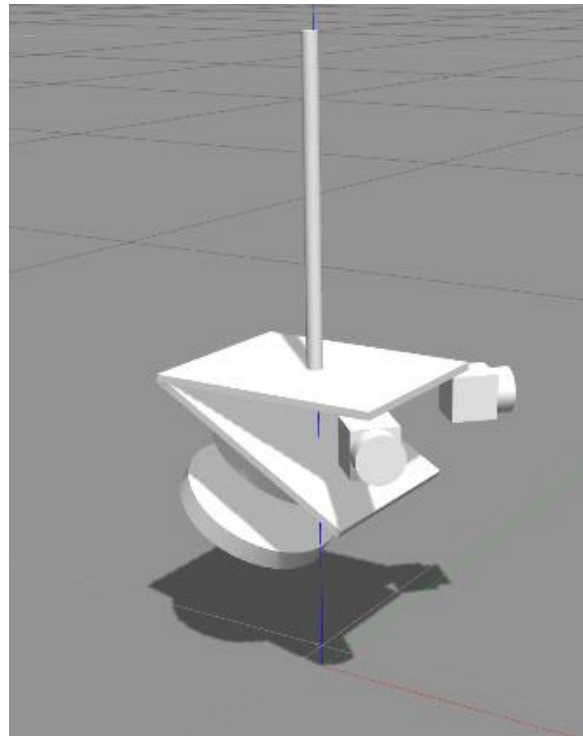
Paket-Name	Node-Name	Zweck und Quelle
usb_cam	/side_view	Ansteuerung USB-Kamera [Pitzer und Toris 2022]
rosterial_python	/side_distance	Ansteuerung Arduino [Ferguson, Stambler und Purvis 2022]
rosbridge_suite	/rosbridge_websocket, /rosapi	Node-Gruppe zur Kommunikation mit JavaScript [Alexander u.a. 2022]
remote_bagfile_logging	remote_bagfile_logging	Fernsteuerbare Aufzeichnung von rosbag-Dateien basierend auf [Panero, Rasch und Boda 2022]



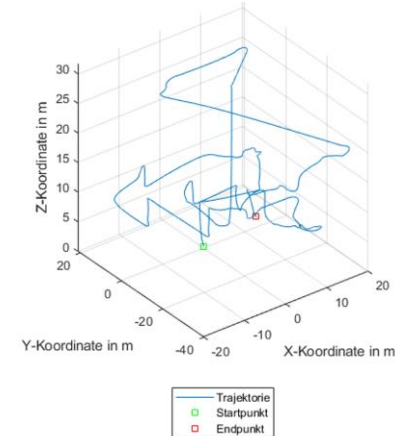
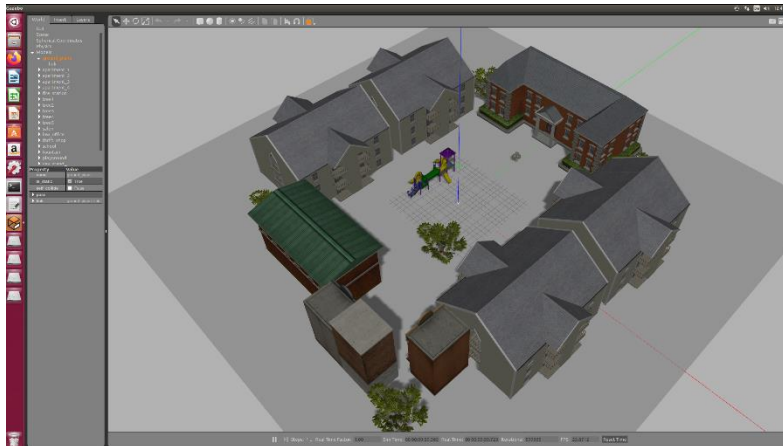
- Anwendungsbeispiel: Simulation eines UAV-basierten Multi-Sensor-Systems



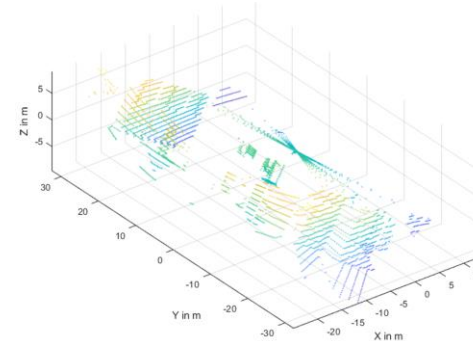
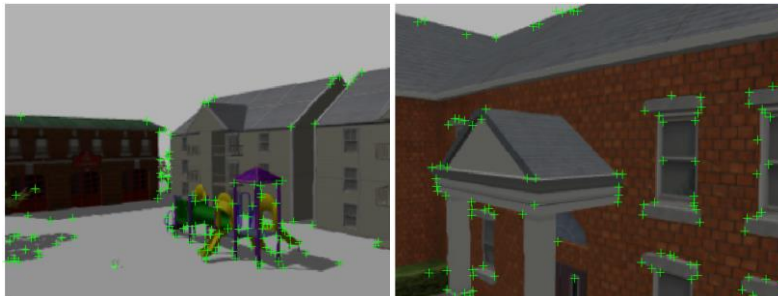
Mohammadi et al. (2021)



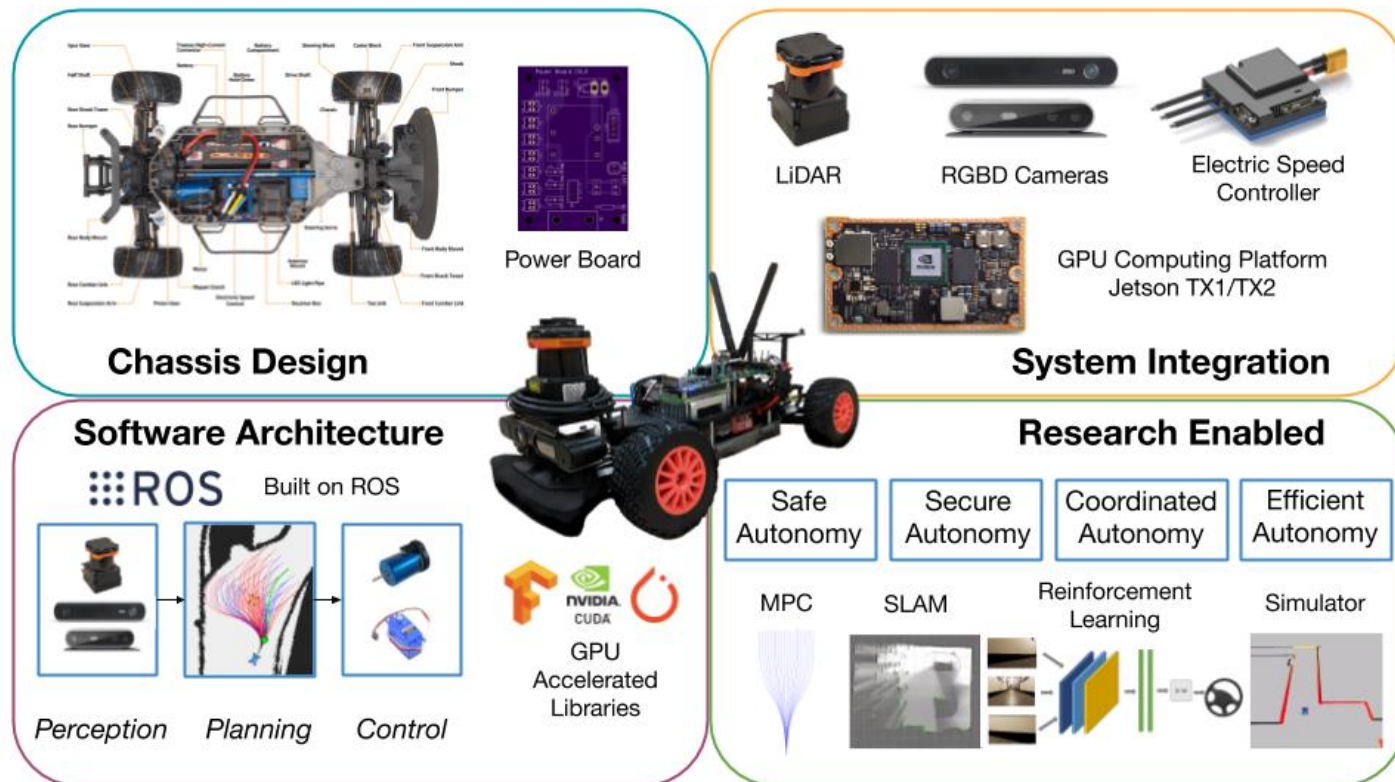
- Anwendungsbeispiel: Simulation eines UAV-basierten Multi-Sensor-Systems



Flugdauer	3:13.682 Minuten
Kamerabilder je Kamera	1941 ~ 10 Hz
Punktwolken	1931 ~ 10 Hz
GT	100Hz
ROSBag	1,05 GB

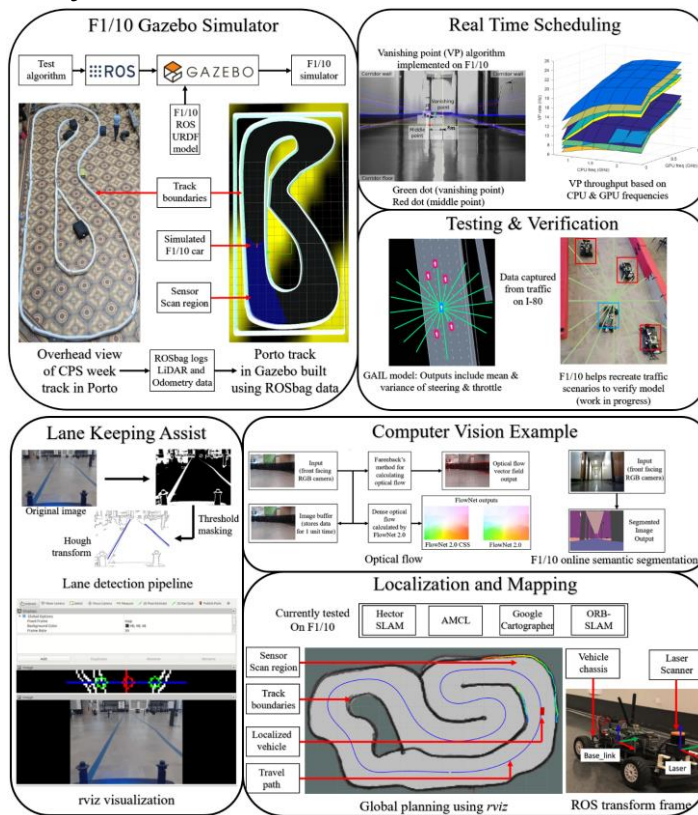


- Anwendungsbeispiel: F1/10: An Open-Source Autonomous Cyber-Physical Platform



<https://f1tenth-coursekit.readthedocs.io/en/latest/>

- Anwendungsbeispiel: F1/10: An Open-Source Autonomous Cyber-Physical Platform



O'Kelly et al. (2019)

- Linzer, F.; Schild, N.-M. und Paffenholz J.-A. (2022): ROS im Multisensorsystem – Am Beispiel von geodätischen Anwendungen. In: DVW – Gesellschaft für Geodäsie, Geoinformation und Landmanagement e.V. (Hg.): MST 2022 – Multisensortechnologie: Von (A)nwendungen bis (Z)ukunftstechnologien: Wißner-Verlag (Schriftenreihe des DVW, 92), S. 9–23.
- Linzer, F.; Barnefske, E.; Sternberg, H. (2019): Robot Operating System zur Steuerung eines modularen Mobile-Mapping-Systems – Aufbau, Validierung und Anwendungen. In: AVN (Allgemeine Vermessungs-Nachrichten) 126 (1-2), S. 21–30.
- Schimansky, T. P. J. (2022): Entwicklung einer modularen Sensorplattform zur mobilen Erfassung von Fahrzeugbegegnungen. Masterarbeit @ IKG, unveröffentlicht.
- Haack, J. (2022): Simulation eines UAV-basierten Multi-Sensor-Systems. Studienarbeit @ GIH, unveröffentlicht.
- O'Kelly, M., Sukhil, V., Abbas, H., Harkins, J., Kao, C., Pant, Y. V., ... & Bertogna, M. (2019). F1/10: An open-source autonomous cyber-physical platform. arXiv preprint arXiv:1901.08567.
- Mohammadi, M., Khami, A., Rottensteiner, F., Neumann, I., & Heipke, C. (2021). MOUNTING CALIBRATION OF A MULTI-VIEW CAMERA SYSTEM ON A UAV PLATFORM. ISPRS Annals of the Photogrammetry, Remote Sensing and Spatial Information Sciences, 5(1), 97–104.
- <https://www.youtube.com/watch?v=0BxVPCInS3M>
- <https://www.ros.org/>
- docs.ros.org
- <https://osrf.github.io/ros2multirobotbook/>
- <https://de.mathworks.com/help/ros/>