



TECHNISCHE UNIVERSITÄT CHEMNITZ

Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Professur Prozessautomatisierung

Bachelorarbeit

**kamerabasierte Navigation eines Modellfahrzeugs in einem
Straßenverkehrsszenario**

Daniel Käppler, Leopold Mauersberger

Chemnitz, den 23. Juli 2018

Prüfer: Prof. Dr.-Ing. Peter Protzel

Betreuer: Dr.-Ing. Sven Lange

Käppler, Daniel; Mauersberger, Leopold

kamerabasierte Navigation eines Modellfahrzeugs in einem Straßenverkehrsszenario

Bachelorarbeit, Fakultät für Elektrotechnik und Informationstechnik

Technische Universität Chemnitz, Juli 2018

Inhaltsverzeichnis

Abbildungsverzeichnis	ii
Tabellenverzeichnis	iii
1. Einleitung	1
1.1. Grundkonzept	2
2. Anforderungen und Hinweise der Professur	3
3. Beispiele	4
3.1. Einbindung eines Bildes	4
3.2. Einbindung einer Tabelle	5
3.3. Angabe einer Literatur-Quelle	5
Literatur	6
Anhang	7
A. Daten-CD	7
B. Ein weiterer Anhang	8

Abbildungsverzeichnis

3.1. Die beiden Roboter Phobos und Deimos	4
---	---

Tabellenverzeichnis

3.1. Eine Tabelle	5
-----------------------------	---

1. Einleitung

Diese Datei enthält die Anleitung zur Nutzung der Vorlage für verschiedene Typen von Arbeiten. Sie ist vorrangig für Studenten (und auch wissenschaftliche Mitarbeiter) gedacht, welche ihre Arbeiten bzw. Publikationen mit \LaTeX erstellen wollen. Dabei wurden auch die Richtlinien des Corporate Design der Technischen Universität Chemnitz berücksichtigt, soweit sie sich ohne größere Probleme in \LaTeX realisieren lassen.

Diese Vorlage ist für folgende Dokumente konzipiert, kann aber bei geringen Modifikationen auch darüber hinaus eingesetzt werden:

- Hausarbeiten
- Studienarbeiten
- Diplomarbeiten
- Praktikumsberichte
- Proseminare
- Oberseminare
- Hauptseminare
- sonstige Seminare
- Belege
- Studien

In den folgenden Kapiteln dieser Anleitung wird ein Überblick über die Verwendung der Vorlage, Zweck der Dateien und typische Anwendungsfälle gegeben.

Hinweis: Diese Anleitung ist **keine** Einführung in \LaTeX . Dazu sei auf das Kursangebot des URZ bzw. auf weiterführende Literatur verwiesen. Auch erhebt diese Vorlage **nicht** den Anspruch, daß jedes damit erstellte Dokument innerhalb der TU-Chemnitz grundsätzlich in Form, Umfang und Aufbau anerkannt wird. Studenten sollten dies grundsätzlich vor der Verwendung anhand der für sie gültigen Studien- und Prüfungsordnung prüfen und darüber hinaus mit dem für sie zuständigen Professor bzw. Betreuer klären.

1.1. Grundkonzept

Alle auf Basis dieser Vorlage erstellten Dokumente verwenden das sogenannte KOMA-SCRIPT-Paket. Dieses Paket wurde entwickelt um \LaTeX den europäischen Anforderungen (insbesondere Deutschland) anzupassen. Diese Anforderungen umfassen u.a.

- Papierformate
- verschiedene Sprachen
- verschiedene Datumsformate

Für weitere Details sei auf die Dokumentation zu KOMA-SCRIPT verwiesen.

2. Anforderungen und Hinweise der Professur

Allgemeine Hinweise zur Anfertigung einer wissenschaftlichen Arbeit an der Professur Prozessautomatisierung sind unter folgendem Link zu finden: https://www.tu-chemnitz.de/etit/proaut/lehrmaterial/allg/thesis_hints.pdf

Für die Anfertigung sämtlicher Arbeiten (auch Bachelor- und Masterarbeit) wird ein **zweiseitiges Layout** bevorzugt. Ein solches Layout liegt auch dieser Vorlage zugrunde. Um ein einseitiges Layout zu verwenden, muss in der Präambel (*DocumentClass*) die Einstellung *twoside* zu *oneside* geändert werden. Weiterhin wird als Bindungsart die **Ringbindung** bevorzugt, da dadurch Druckkosten gespart werden können und die Arbeit wesentlich besser zu lesen ist.

Für die Bearbeitung der L^AT_EX-Vorlage wird die Verwendung eines **L^AT_EX-Editors** empfohlen. Es gibt eine große Auswahl frei verfügbarer Editoren; weitergehende Informationen sind im Internet zu finden (z.B. <https://tex.stackexchange.com/questions/339/latex-editors-ides>). Weiterhin sind Grundkenntnisse in L^AT_EX erforderlich, da die Vorlage nicht selbsterklärend ist. Eine ganze Reihe verschiedener L^AT_EX-Tutorials sind im Internet zu finden.

3. Beispiele

3.1. Einbindung eines Bildes

Ein Bild kann wie folgt eingebunden werden und wird automatisch ins Abbildungsverzeichnis aufgenommen:



Abbildung 3.1.: Die beiden Roboter Phobos und Deimos

Eine Referenz auf ein Bild wird wie folgt erzeugt: In Abbildung 3.1 sind die beiden Roboter Phobos und Deimos dargestellt.

3.2. Einbindung einer Tabelle

Einbindung einer Tabelle:

Spalte 1	Spalte 2	Spalte 3
linksbündig	zentriert	rechtsbündig
1	2	3

Tabelle 3.1.: Eine Tabelle

Die Tabelle 3.1 ist nur ein minimales Beispiel.

3.3. Angabe einer Literatur-Quelle

Mehr Informationen über die Roboter der Professur Prozessautomatisierung können beispielsweise in (Lange u. a. 2016) gefunden werden. Dazu müssen die Informationen zur Quelle im Bibtex-Style in die Datei *literatur.bib* eingefügt werden.

Literatur

Lange, S. u. a. (2016). „Two Autonomous Robots for the DLR SpaceBot Cup - Lessons Learned from 60 Minutes on the Moon“. In: *Proceedings of ISR 2016: 47th International Symposium on Robotics*, S. 1–8.

Anhang A.

Daten-CD

A.1. Digitale Version der Arbeit (PDF-Format)

A.2. Quellcode

Beispiel Anhang. Hier die Funktionsweise des Quellcodes etc erklären.

Anhang B.

Ein weiterer Anhang

Selbstständigkeitserklärung

Hiermit erkläre ich, dass ich die vorliegende Arbeit selbstständig angefertigt, nicht anderweitig zu Prüfungszwecken vorgelegt und keine anderen als die angegebenen Hilfsmittel verwendet habe. Sämtliche wissentlich verwendete Textausschnitte, Zitate oder Inhalte anderer Verfasser wurden ausdrücklich als solche gekennzeichnet.

Chemnitz, den 23. Juli 2018

Daniel Käßler, Leopold Mauersberger