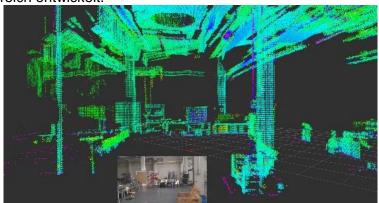




## Masterarbeit

## RGBD-Kartierung mit Hilfe von fusionierten Daten aus Laser und Kamera

**Rahmen**: Im Forschungsprojekt PostBot-E wird ein autonomes Outdoor-Fahrzeug für die Zustellung von Paketen im urbanen Bereich entwickelt.



**Problemstellung**: Für die 3D-Kartierung werden Tiefendaten von Laserscannern benutzt (Siehe Abbildung). Die zu Grunde liegenden Daten sind in Form von 3D-Punkten ohne Farbinformation. Für manche Aufgaben, wie z.B. Objekterkennung oder Feature-Extraktion, spielen Farbinformation eine wichtige Rolle. Deswegen ist das einfärben der Punktwolken aus Kamera-Bildern erwünscht. Dies erfordert eine Kalibrierung zwischen Kamera und Laserscanner.

**Aufgabe:** Im Rahmen dieser Arbeit soll ein Laserscanner-Kamera-System kalibriert werden um anschließend eine Punktwolle einzufärben und eine RGBD-Karte zu erstellen. Hierfür sollen zunächst verwendbare Methoden recherchiert werden, und anschließend eine konkrete Methode umgesetzt werden. Je nach Fortschritt kann das System um mehr Kameras oder Laserscanner erweitert werden.

## Voraussetzung:

Interesse an Robotik und Sensorik; Grundkenntnisse über Programmierung unter Linux, z.B. C/C++, Python; Grundkenntnisse über Bildverarbeitung

**Geboten** werden eine spannende Arbeit, im Bereich der Robotik, und eine intensive Betreuung. Du arbeitest in einem motivierten Team aus Studierenden und wissenschaftlichen Mitarbeitern.

| Robotik und interaktive Systeme  |
|--|
| Ausrichtung:  Experimentell  Theoretisch  Praktisch Simulation Konstruktion (CAD) Sicherheitstechnik Graphische Gestaltung |
| Studiengang:  Maschinenbau Physik Elektrotechnik Informatik  |

Forschungsbereich:

Ausschreibungsdatum:

Beginn: ab sofort

17.04.2018

Informationswirtschaft

Wirtschaftsingenieurwesen

Ansprechpartner im IFL: Geb. 50.38; Raum 2.11 Telefon: 0721 608 48630 dali.sun@kit.edu

Geb. 50.38; Raum 1.13 Telefon: 0721 608 48671 patric.hopfgarten@kit.edu