

Roboternavigation

Für ältere Menschen wurde von unserem Institut in kooperativen Projekten eine Roboterplattform mitgestaltet und ist als Projekt-Prototyp verfügbar.

Teil der Funktionalität ist die mobile Interaktion mit Menschen in der Wohnumgebung.

Dabei gilt es, die Position der Plattform zu bestimmen und Hindernisse zu erkennen sowie Pfade zu planen.

Für diesen Zweck kommen Open Source Module aus ROS unter Ubuntu zur Anwendung wobei eine oder zwei Kinects als Distanzsensor dienen.

Ziel:

- Unter Verwendung der vorhandenen, im Prinzip funktionsfähigen aber kaum dokumentierten ROS Softwaremodule soll eine Konsolidierung/Ausdünnung der Software erfolgen, die autonome Navigation robuster gestaltet sowie getestet und dokumentiert werden. Es ist nicht notwendig, bereits Roboterkenntnisse zu haben.

Benötigte Kenntnisse:

- C++, Python, bash, Linux Grundkenntnisse
- Lesen der ROS Dokumentation

Getestet und gearbeitet werden soll unter Linux/Ubuntu am Robot.

Das Projekt kann **ab sofort** begonnen werden.

Wenn Sie Interesse an dieser Arbeit haben, bewerben Sie sich bitte möglichst rasch per e-mail bei Dipl.-Ing. Peter Mayer (mayer@fortec.tuwien.ac.at).

