
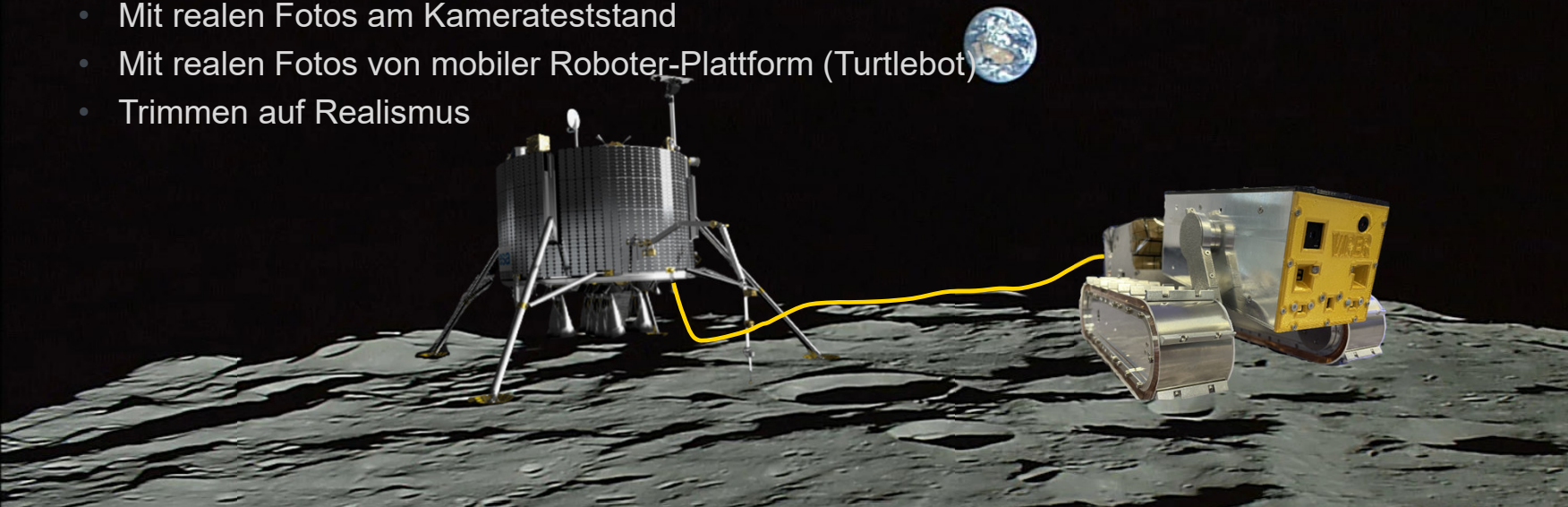


Bachelor- & Masterarbeiten zu vergeben: Micro-Rover Nanokhod

- Risikoanalyse:
 - Analyse visueller Daten bzgl. Hindernissen und unebenen Terrains (Fotos & Masken)
 - Bewertung der Umgebung (Krater, Steine) für den sicheren Betrieb des Rovers
- Reale Tests und Validierung der KI-Segmentierung:
 - Mit realen Fotos am Kamerteststand
 - Mit realen Fotos von mobiler Roboter-Plattform (Turtlebot) 
 - Trimmen auf Realismus



SCAN ME

Kontakt: winterhalderp@irs.uni-stuttgart.de