

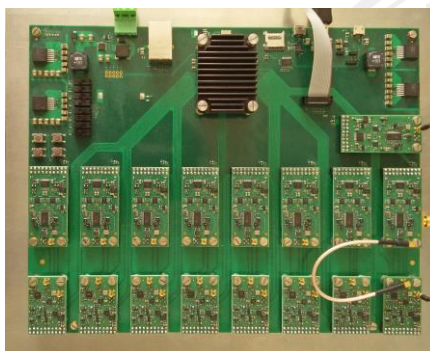
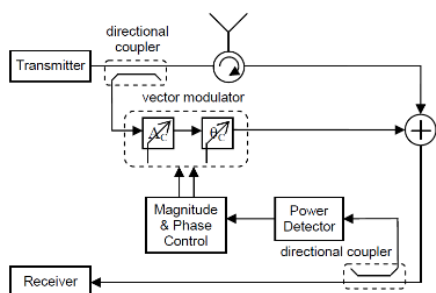
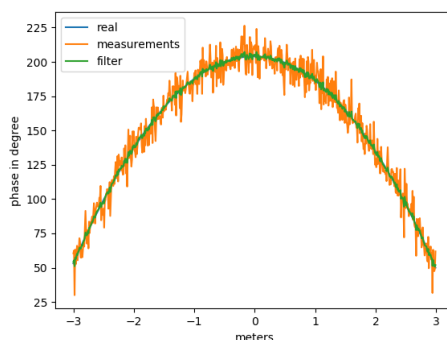
## HiWi: Roboteransteuerung, Hardwaredesign, Simulationen...

Thema: Ansteuerung von Robotern; Design und Aufbau von Hardware;  
Simulation von Radaralgorithmik im Bereich UHF-RFID

Am LHFT wird im Rahmen des Projektes AURIL eine autonome Roboterplattform mit einem UHF-RFID Lesegerät für die 3D-Ortung von Tags mittels SAR-Algorithmik aufgebaut. In der hier angebotenen HiWi-Stelle mit flexibler Stundenzahl sind viele Teilaspekte zu bearbeiten, wie zum Beispiel die Ansteuerung und der Test von Robotern, Aufbau diverser Hardwarearchitekturen, als auch Simulationen im Hinblick auf die 3D-Lokalisierung von Tags. Die Teilaspekte können einzeln vergeben werden.

Teilaspekte:

- Roboteransteuerung
- Hardwaredesign
- Simulationen
- Messungen



Betreuer : Matthias Gareis

Schwerpunkte: Python; Hardware; Algorithmik; Funkortung; Simulation; Messungen

Kontakt: matthias.m.gareis@fau.de