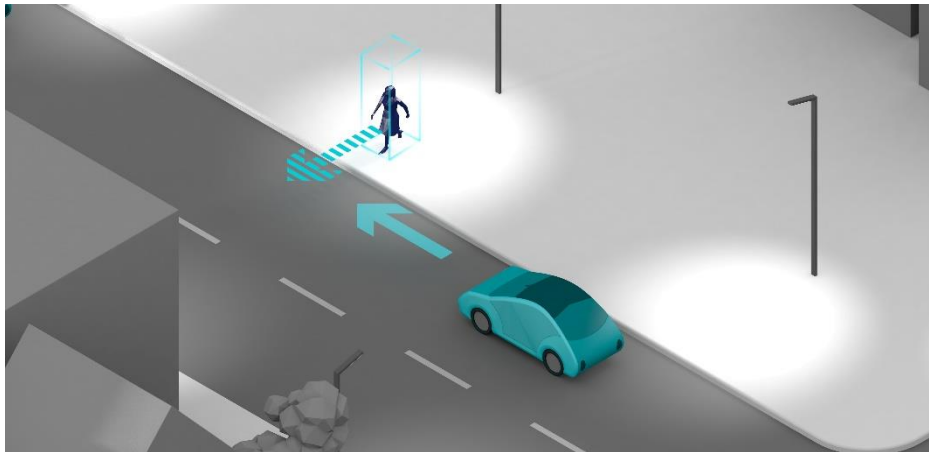


Kooperative Entscheidungsfindung

Forschungsbereich Kooperative Systeme

Studentische Hilfskräfte

Gesucht



zur Entwicklung von kooperativen Entscheidungsalgorithmen für ein autonomes Fahrzeug in gemischten Verkehrsszenarien.

Aufgaben:

- Implementierung von Algorithmen für eine kooperative Entscheidungsprozess
- Validierung von Modellen
- Durchführung von Probandenstudien
- Implementierung von Modellen/Konzepten in der vorhandenen ROS-Struktur

Anforderungen:

- Python oder Matlab/Simulink
- Erfahrung ROS / ROS 2 ist von Vorteil

Zeit:

- Ab sofort

Bei Interesse wenden Sie sich bitte an

Balint Varga, M.Sc.
balint.varga2@kit.edu