

# WIR SUCHEN DICH!

# Pathplanning



**Subteam:** Autonomous



## DEINE AUFGABEN

- Implementierung des Katnull-Rom-Algorithmus zur Pfadplanung
- Pfadplanung auf Basis einer Kostenfunktion
- Entwurf eines Fallback zur Pfadplanung (bspw. Dynamic Window Approach)
- Recherche und Vorentwicklung für eine vortgeschrittene Pfadplanung (Ideallinie)
- Test und Validierung der Ansätze in virtueller Umgebung und auf Testplattform

## DAS SOLLTEST DU MITBRINGEN

- Grundlegende Kenntnisse im Bereich autonomes Fahren
- starke Fähigkeiten in Mathematik
- Praktische Erfahrungen mit modernen Programmiersprachen und Git
- Studiengang: Informatik, Wirtschaftsinformatik oder Technik
- eigeninitiatives Arbeiten und einbringen von eigenen Ideen

## DEINE VORTEILE

- Du arbeitest subteamübergreifend mit Teammitgliedern zusammen
- Du bekommst vielfältige Einblicke und Kontakte
- Du wirst ein Teil eines hochmotivierten Studententeams
- Du nimmst an internationalen Formula Student Events teil

## UNSERE CURE-FAMILIE FREUT SICH IMMER ÜBER ZUWACHS!

Als studentisches Uniprojekt brauchen wir immer neue Man- und Woman-Power und freuen uns über jedes neue Gesicht im Team! Du hast Lust Teil eines einzigartigen Projektes zu werden, dein Wissen praxisnah anzuwenden und jeden Tag erneut über dich hinauszuwachsen? Dann melde dich bei **Birk Blumhoff** unter **[birk.blumhoff@curemannheim.de](mailto:birk.blumhoff@curemannheim.de)**