

BGV SLAM

Hast du Lust zusammen mit anderen Studierenden dein ganzes theoretisches Wissen endlich mal anzuwenden und einen autonom fahrenden Rennwagen zu bauen? Dann komm zu FaSTTUBE, werde Teil des frisch gegründeten Driverless Team und beschäftige dich mit Simultaneous Localization and Mapping (SLAM).

Das bringst du mit:

- Erfahrung im Bereich Robotik
- Erfahrung mit ROS
- Programmierkenntnisse in Python, C++ oder C
- Selbständiges und gut organisiertes Arbeiten
- Die Eigenmotivation einen autonom fahrenden Rennwagen zu bauen

Das bieten wir dir:

- Deine eigene Programmierarbeit autonom fahren zu sehen!
- Endlich Praxis!
- Lernen von und mit Studierenden aus unterschiedlichsten Fachbereichen
- Die Möglichkeit an einem Verbrenner, E-Wagen und autonomen Rennwagen mitzuwirken
- Ein tolles Team und eine unvergessliche Zeit

Du denkst das passt perfekt? Dann bewirb dich jetzt. Komm ins Team!