

Bachelor/Master-Thesis:

Entwicklung eines erweiterten Kalman Filters (EKF) für eine gemeinsame Positions- und Lagebestimmung

Die **ANavS GmbH** entwickelt Systeme zur **zentimeter-genauen Positions- und Lagebestimmung** für autonome Fahrzeuge und Roboter, unbemannte Flugzeuge (UAVs), die Schifffahrt und die Vermessung. Die Integration und Fusionierung von GPS, Galileo, GLONASS, Inertialsensoren, Odometrie und Kameras ermöglicht die herausragende Performance der ANavS-Systeme.

Was wir bieten:

- junges, inhabergeführtes Startup mit familiärem Betriebsklima und flachen Strukturen
- großer Gestaltungsspielraum & jede Menge zu tun
- Startup-Atmosphäre (Hüttenabende, gemeinsamer Sport usw.)
- flexible Zeiteinteilung
- einen Arbeitsplatz im Herzen Münchens (nahe TU München)

Deine Aufgabe:

- Weiterentwicklung eines EKFs für eine gemeinsame Positions- und Lagebestimmung mit eng gekoppelter GNSS/INS-Sensordatenfusion
- Ausführliche Code-Analyse im Post-Processing und Real-Time (Forschungsfahrzeug)
- Auswertung der Performance gegenüber einer entkoppelten Positions- und Lagebestimmung
- Implementierung neuer Sensorik in unsere Sensorfusion

Deine Qualifikation:

- Ein Studium der Elektrotechnik, Informatik oder eine vergleichbare Studienrichtung
- Sehr gute Kenntnisse in Matlab und C/C++
- Kenntnisse im Bereich der Navigation
- Interesse an der Entwicklung von Algorithmen mit komplexen Nebenbedingungen
- Selbstständige Arbeitsweise und schnelle Einarbeitung in neue Themengebiete

Möchtest du in einem technologisch-wissenschaftlichen Umfeld mitwirken und eigene Akzente setzen, dann schicke uns deine vollständige Bewerbung an:

Dr.-Ing. Patrick Henkel | Tel.: +49(0) 89 89056721 | Email: patrick.henkel@anavs.de