

Bachelor/Master-Thesis:

## Erweiterte Sensorfusion mit Kamerabildern und georeferenzierten Satellitenbildern

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.)
- attraktive Vergütung und flexible Zeiteinteilung
- einen Arbeitsplatz im Herzen Münchens (nähe TU München)

### Deine Aufgabe:

- Weiterentwicklung der Algorithmen zur Feature-Extraktion aus Bilddaten
- Integration der Algorithmen zur visuellen Navigation in die Sensorfusion
- Kopplung der Positionslösung aus GNSS/IMU/Odometrie mit visueller Navigation
- Portierung der Algorithmen auf ein echtzeitfähiges Betriebssystem

### Deine Qualifikation:

- Ein Studium der Elektrotechnik, Informatik oder eine vergleichbare Studienrichtung
- Sehr gute Kenntnisse in C/C++
- Kenntnisse in Bildverarbeitung bzw. visueller Navigation
- Erste Erfahrung im Design und in der Entwicklung von C/C++ Applikationen unter Linux

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](mailto:patrick.henkel@anavs.de)