

# IT-Projekt: OHMetaRunner



# IT-Projekt: OHMetaRunner

Aufbau eines weiteren Modellautos mit vorhandenem Bausatz

Mögliche Erweiterungen:

- Ansteuerungsmodul und/oder Portieren von ROS1 auf ROS2
- Ansteuerung LiDAR Sensors und Kartierung mit Scan-Matching Algorithmus
- Geschwindigkeitsabschätzung und Orientierungsschätzung mittels Sensorfusion der IMU- und Encoder-Daten
- Implementierung von SLAM (Simultaneous Localization and Mapping)