



DRIVERLESS

"The past is combustion. The present is electric. The future is autonomous."

DEINE MÖGLICHEN SOFTWARE-SPEZIALISIERUNGEN:

- ✓ Perception: Kamera- und LiDAR-basierte Objekterkennung mit neuronalen Netzen
- ✓ State Estimation: Zustandsschätzung des Fahrzeuges mit Dual-Antenna-RTK-GNSS (Anwendung bei SpaceX) und optischem Geschwindigkeitssensor (Anwendung in Formel 1)
- ✓ Localization: Fusionierung von Perception und State Estimation; Lokalisiere Fahrzeug auf Strecke
- ✓ Planning & Control: Planung & Regelung der Trajektorie des Fahrzeuges
- ✓ [Weitere Details](#)

DEIN PROFIL:

- ✓ Mathematiker, Physiker, Informatiker (B.Sc. oder M.Sc.)
- ✓ Vorkenntnisse/ Interesse am Programmieren
- ✓ Neugierde & Vorliebe sich in neue Themen einzuarbeiten z.B. ROS, SLAM, Model Predictive Control & Sensorik

DEINE MEHRWERTE:

- ✓ **Praktische Erfahrungen** in einem der größten Softwareprojekte der Universität Bayreuth
- ✓ Vielfältige **Lernmöglichkeiten** im Umgang z.B. mit State-of-the-art Sensorik
- ✓ Intensiver Kontakt zu **Studierenden** weltweit im Rahmen der Formula Student Community, oder im Driverless Kooperationsprojekt mit der University of Pennsylvania
- ✓ Intensiver Kontakt zu **Sponsoren** als künftiger Arbeitgeber als Praktikant, Werkstudent oder Festeinstieg

NEXT STEPS

- ✓ [Whatsapp chat](#) (+49 174 6896944) mit Sebastian für den persönlichen Austausch
- ✓ Alternativ Sebastian per [email](mailto:sebastian.sartor@elefantracing.de) (sebastian.sartor@elefantracing.de) kontaktieren