

Team
robOTTO

Abgeschlossene Arbeiten

Autor	Thema	Typ	verteidigt am
Hauke Petersen	Selektionmechanismen für roboter- und szenarienspezifische Pfadplanung (› Read more)	Masterarbeit	
Hauke Petersen	Pfadplanung und Ausführung für einen mobilen Roboter im Kontext des RoboCup Wettbewerbs (› Read more)	Forschungsprojekt	02.12.2015
Magnus Hanses	Steuerungsarchitektur für die Bahnführung eines mobilen Roboters innerhalb eines Produktionssystems (› Read more)	Bachelorarbeit	12.07.2012
Erik Sommer	Erarbeitung und Implementierung eines globalen Orientierungsansatzes für eine autonome Roboterplattform in einer zweidimensionalen Umgebung (› Read more)	Bachelorarbeit	10.04.2012