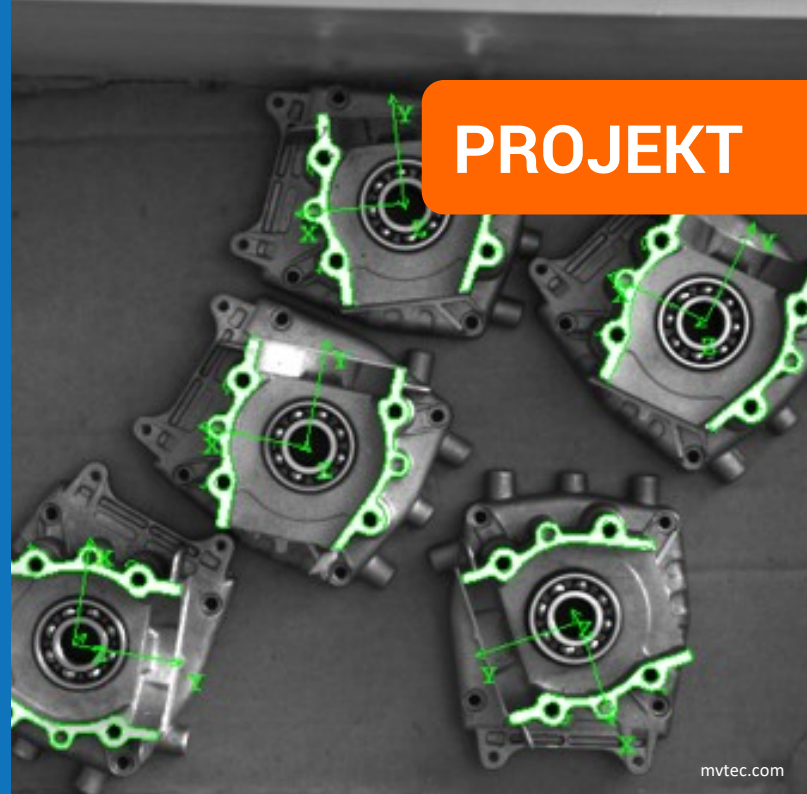


# 3D Lagebestimmung von beliebigen Objekten

Um eine möglichst genau Lagebestimmung von beliebigen Objekten im Raum zu ermöglichen, soll eine Lösung erarbeitet werden, welche einfach, robust, schnell und mit kostengünstiger Hardware umsetzbar ist.



Bewerbung an  
[info@eberle.at](mailto:info@eberle.at)

## Aufgabenbeschreibung

- Einarbeitung in das Thema 3D-Bilderfassung
- Evaluierung der Möglichkeiten. Auswahl eines geeigneten Kamerasystems und Manipulators (z.B. Roboter)
- Ausarbeitung eines Konzeptes
- „Proof of Concept“: Aufbau einer Testumgebung und Demonstration der Lösung

