

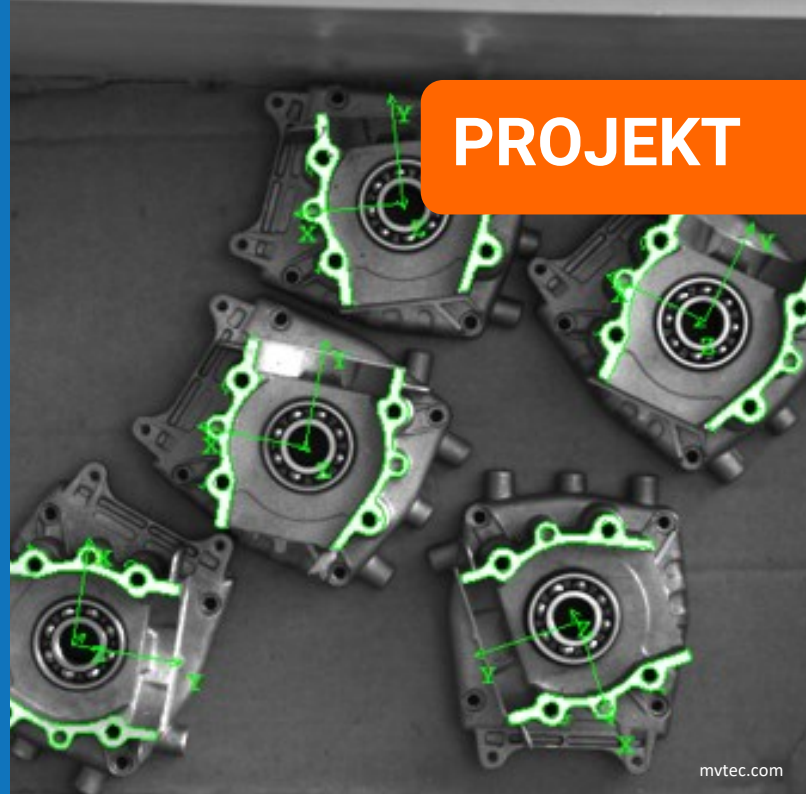
Hochpräzise 3D Lage- ermittlung beliebiger Objekt- und Oberflä- chenpositionen

Für die exakte Bestimmung der Pose beliebiger Punkte auf Objekten und Materialoberflächen im Raum, soll eine Lösung erarbeitet werden, welche robust, schnell und mit vertretbaren Hardwarekosten umsetzbar ist.

Bewerbung an
info@eberle.at

e

PROJEKT



Aufgabenbeschreibung

- Einarbeitung in das Thema 3D-Bilderfassung
- Evaluierung der Möglichkeiten.
Auswahl eines geeigneten Verfahrens und Kamerasystems
- Ausarbeitung eines Konzeptes
- „Proof of Concept“:
Aufbau einer Testumgebung und
Demonstration der Lösung mit einem Roboter