

Masterarbeit

Thema

Entwicklung eines Modells zur
Fahrbahnpositionsbestimmung basierend auf
Trajektoriendaten für autonom fahrende Fahrzeuge

Ansprechpartner

[Tom Schumann](#)

[Moritz Berghaus](#)

Inhalt

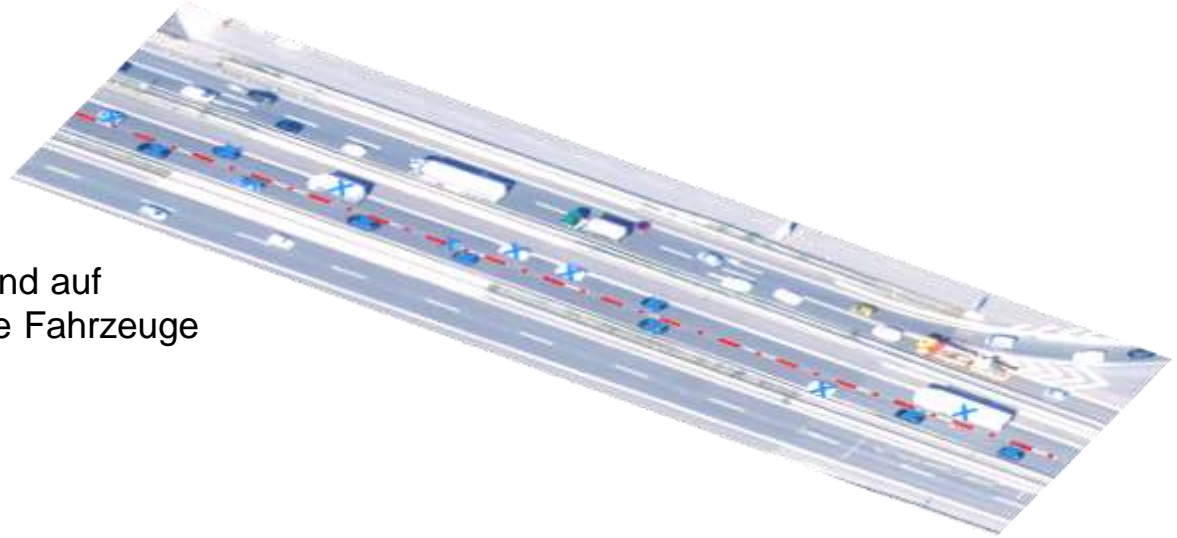
Schlecht oder unzureichend markierte Straßenabschnitte stellen ein bedeutendes Hindernis für autonom fahrende Fahrzeuge dar. Im Rahmen dieser Masterarbeit soll eine Methodik entwickelt werden, um mithilfe von Trajektoriendaten aller Fahrzeuge präzise Informationen über die Fahrspuren abzuleiten. Hierfür wird die Verwendung einer Support-Vektor-Maschine zur Vorhersage der Fahrbahnmarkierungen in unterschiedlichen Orten angestrebt.

Methoden

Python, Machine Learning (SciKit-Learn), Support-Vektor-Maschinen

Möglicher Bearbeitungsbeginn:

Ab sofort



Master Thesis

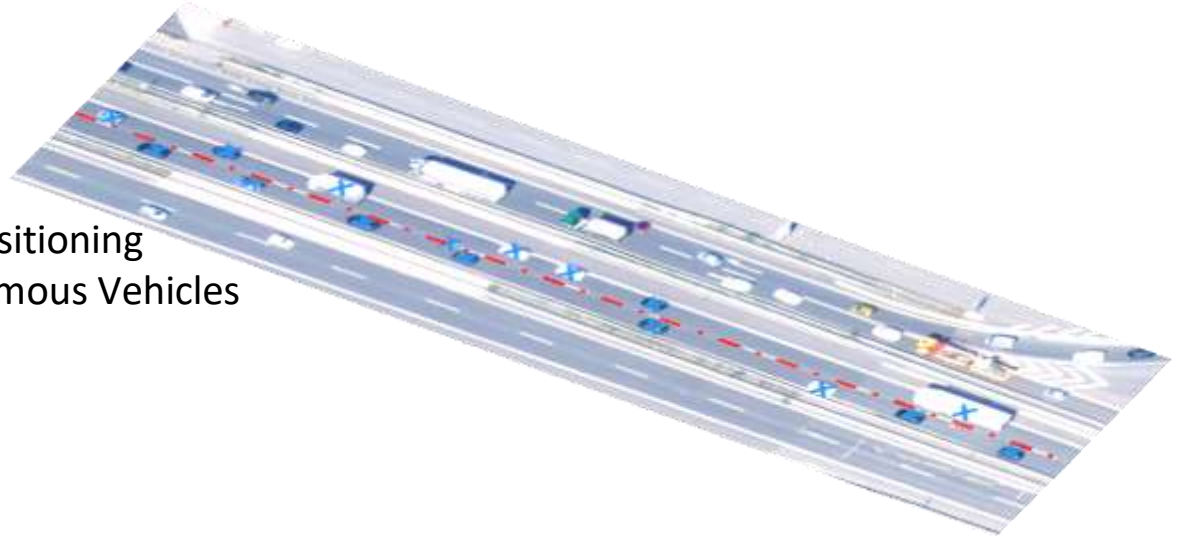
Topic

Development of a Model for Lane Positioning
based on Trajectory Data for Autonomous Vehicles

Contact

[Tom Schumann](#)

[Moritz Berghaus](#)



Content of the Thesis

Poorly or inadequately marked road sections present significant challenges for autonomous vehicles. In the context of this master's thesis, a methodology will be developed to derive precise lane information from trajectory data of all vehicles. To achieve this, the use of a Support Vector Machine (SVM) will be employed to predict lane markings in different locations.

Methods

Python, Machine Learning (SciKit-Learn), Support-Vector-Machines

Possible start date

As of now

