

Entwicklung eines Systems zur Positions- und Orientierungsbestimmung bewegter Multisensorsysteme

- Klein / leicht (240g) zum Einsatz
- Genaue Positions- und Orientierungsinformationen in Echtzeit
- Eigene RTK GPS Auswertung mit schneller Fixierung der Mehrdeutigkeiten
- Genaue Orientierungsbestimmung durch Fusion von Inertialsensoren und GPS Beobachtungen einer kurzen lokalen Basislinie
- Einbindung zusätzlicher Sensoren möglich (z.B. Stereokameras)

