

## Implementierung einer kollektiven Fahrfunktion von zwei autonomen Funktionsträgern

Ziel ist es die autonomen Funktionsträger Fredy und Aurna durch Nutzung verschiedener Sensoren und Kommunikationstechnologien in einem kooperativen Fahrmanöver zu vereinen



- Einarbeitung in Hardware-, Kommunikations- und Sensortechnologie
- Konzeption der benötigten Sensoren
- Aufbau einer Kommunikationsinfrastruktur
- Konzept und Entwurf eines kooperativen Fahrmanövers
- Dokumentation