

# Projektarbeit

## Drohne 2

Positionsbestimmung von Objekten in einer definierten Umgebung



### Aufgabenstellung

In dieser Projektarbeit soll folgendes untersucht werden:

- Inbetriebnahme von NVIDIA Jetson Nano (Boardcomputer der Drohne)
- Anschluss an den Boardcomputer und Inbetriebnahme eines Kameramoduls
- Detektion von Objekten auf einem Feld
- Bestimmung der Objektpositionen (GPS Koordinaten)
- Kommunikation: Senden der Objektpositionen zur Bodenstation

### Ansprechpartner

Labor Systemanalyse und Optimierung

Prof. Dr.-Ing. Stephan Behr

Tel: 02551 9-62251

behr.stephan@fh-muenster.de

Matthias Nießing M.Sc.

Tel: 02551 9-62950

matthias.niessing@fh-muenster.de