



# Autonome Balancefahrzeuge

## Interdisziplinärer Themenkomplex

Es geht um autonome Fahrzeuge mit einer Besonderheit:  
→ Ohne aktive Steuerung würden sie umkippen!

Das ergibt ein interessantes Themengebiet, mit Hard- und Softwareprogrammierung, Mechanik- und Reglerentwurf, und viel Gelegenheit zum Experimentieren.

In diesem Projekt sind **ab September 2020** Themen aller Art möglich:  
Master- und Bachelorarbeiten, Haupt-, Pro- und Projektseminare, und mehr.

Kontakt: **Bernd Däne**           ✉ [bernd.daene@tu-ilmenau.de](mailto:bernd.daene@tu-ilmenau.de)  
**Daniel Ziener**           ✉ [daniel.ziener@tu-ilmenau.de](mailto:daniel.ziener@tu-ilmenau.de)

Das Projekt wird unterstützt vom [Förderverein der Fakultät für Informatik und Automatisierung](#).  
Weitere Informationen: [tu-ilmenau.de/?52916](http://tu-ilmenau.de/?52916)

