

Nous coopérons dans le projet de consortium STADT:up au sujet de la perception basée sur des méthodes d'AI pour les systèmes autonomes.

Les domaines d'intervention seront potentiellement :

- L4 Parking : Develop/code ROS nodes, support interfacing/data conversion, run and analyse existing Simulation in ROS environment, adapt Simulation set-up ;
- Perception/AI : Data preprocessing, model evaluation, AI model implementation.