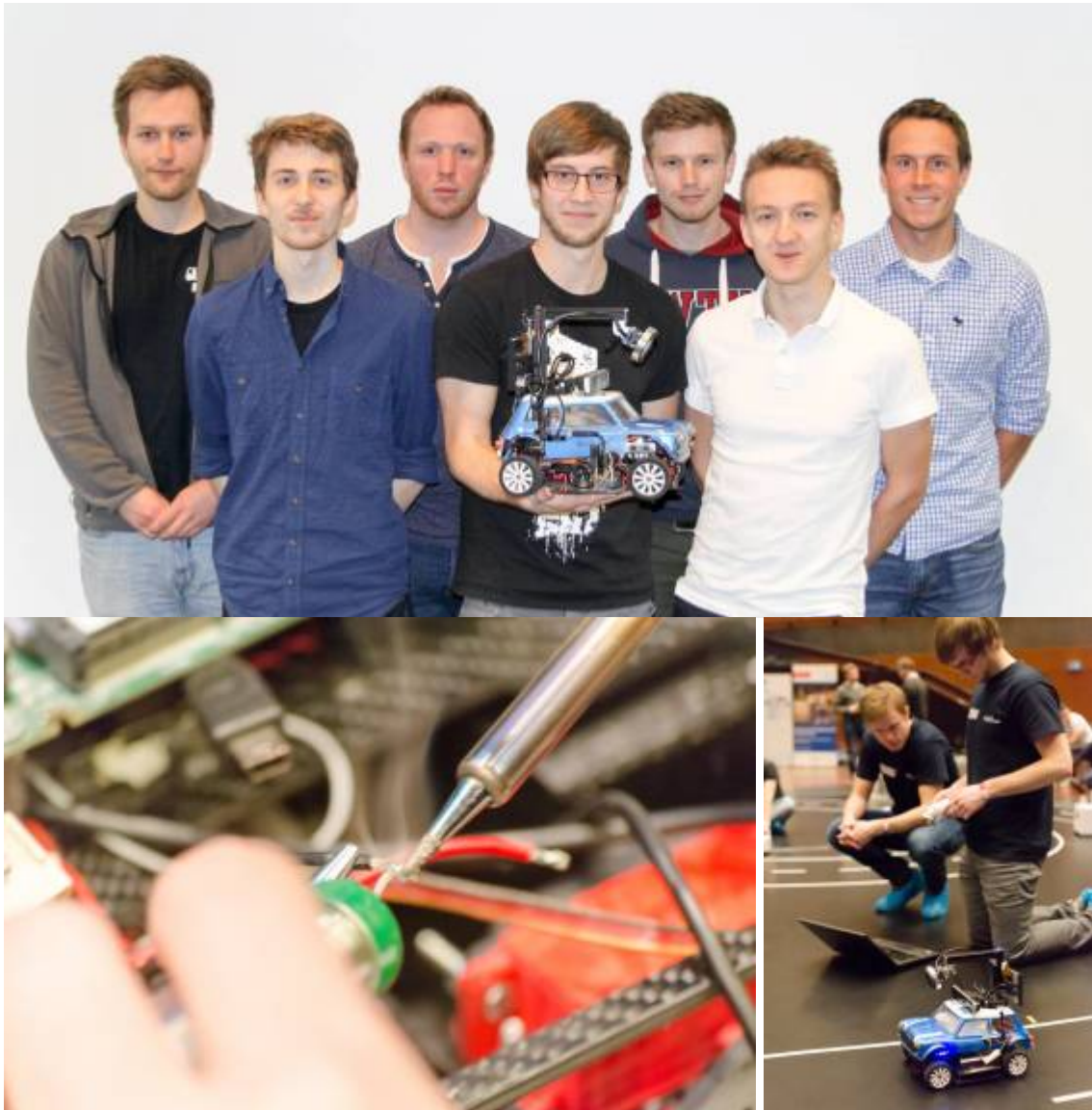


Carolo-Cup 2017



Beim diesjährigen Carolo-Cup, einem studentischen Wettbewerb für autonom fahrende Autos, trat unser studentisches Team GalaXIs wieder gegen 16 andere Teams in Braunschweig an. Dieser Wettbewerb wurde zum zehnten Mal von der TU Braunschweig in der dortigen Stadthalle ausgetragen und fordert internationale, studentische Teams in Disziplinen wie autonomem Einparken und autonomem Abfahren eines Rundkurses. Neu in diesem Jahr war der erweiterte Wettbewerb, bei dem Überholverbote, Geschwindigkeitsbegrenzungen und Zebrastreifen beachtet werden mussten. Unser Team war eines von vieren, das durch den zweiten Platz im letzten Jahr dafür bereits qualifiziert war.

Die Hardware für das autonome Auto wurde aus Zeitgründen und dem soliden Ergebnis aus dem letzten Jahr übernommen. Neu war hingegen das Team und eine modularere Software, um auf die Anforderungen des erweiterten Wettbewerbs reagieren zu können. Die Vorbereitungen liefen gut, allerdings wollte sich das Auto nach einem Akku-Kurzschluss wenige Stunden vor Abnahme des Fahrzeuges nicht recht erholen. Das Einparken funktionierte danach nicht mehr und auch bei den anderen Disziplinen kam es immer wieder zu Fehlfunktionen. Letztlich landete das Team damit nur im

Mittelfeld bzw. im erweiterten Wettbewerb auf dem vierten Platz. Den zehnten Carolo-Cup gewann erneut das Team CDLC aus Braunschweig.

Wir gratulieren allen Teilnehmern, besonders aber natürlich unserem Team bestehend aus Markus Kohout, Marco Grochowski, Daniel Gotzen, Bastian Lampe, Andreas Wüstenberg und Jonas Hein recht herzlich. Für das nächste Jahr ist das Team enorm motiviert und kann sich schon jetzt über Zuwachs durch Dominik Stösser freuen. Das Team sucht noch weitere Unterstützer – Mehr Informationen auf <http://galaxis.rwth-aachen.de>.

From:
<https://www.embedded.rwth-aachen.de/> - **Informatik 11 - Embedded Software**

Permanent link:
https://www.embedded.rwth-aachen.de/doku.php?id=lehrstuhl:neuigkeiten:carolo-cup_2017

Last update: **2017/02/14 15:35**

