

Berichtsblatt

1. ISBN oder ISSN -	2. Berichtsart (Schlussbericht oder Veröffentlichung) Schlussbericht
3. Titel OKULAR - Optische KI-basierte Umfeldwahrnehmung und Lokalisierung für automatisierte Fahrzeuge: Individueller Schlussbericht der Universität Göttingen	
4. Autor(en) [Name(n), Vorname(n)] Kurda, Aaron Steuernagel, Simon	5. Abschlussdatum des Vorhabens 09,2025
	6. Veröffentlichungsdatum 01,2026
	7. Form der Publikation Online
8. Durchführende Institution(en) (Name, Adresse) Georg-August-Universität Göttingen Institut für Informatik Goldschmidtstraße 7 37077 Göttingen	9. Ber. Nr. Durchführende Institution
	10. Förderkennzeichen *) 19A22003D
	11. Seitenzahl 18
12. Fördernde Institution (Name, Adresse) Bundesministerium für Wirtschaft und Klimaschutz (BMWK) 53107 Bonn	13. Literaturangaben 33
	14. Tabellen 0
	15. Abbildungen 7
16. Zusätzliche Angaben	
17. Vorgelegt bei (Titel, Ort, Datum) Technische Informationsbibliothek (TIB), Deutsche Forschungsberichte, Postfach 6080, D-30060 Hannover, 15.01.2026 DOI: https://doi.org/10.34657/28049 Handle: https://oa.tib.eu/renate/handle/123456789/28980	
18. Kurzfassung Im Projekt OKULAR wurden von der Universität Göttingen vordergründig die Relativortung anhand von Laserscannerdaten und die Integration von Karten für die absolute Positionierung erforscht. Hierbei konnten neue Ergebnisse erzielt werden, die den Stand-der-Technik, insbesondere in Bezug auf die Fusion der beiden Datenquellen, vorantreiben. Ebenfalls konnten Daten der Öffentlichkeit bereitgestellt werden, die zukünftige Forschung in diesem Bereich maßgeblich unterstützen können.	
19. Schlagwörter Lidar-Odometrie, SLAM, Mapping, Karten,	
20. Verlag -	21. Preis -

*) Auf das Förderkennzeichen des BMFTR soll auch in der Veröffentlichung hingewiesen werden. **BMFTR-Vodr. 3831/07.25_0**