Dr. Raphael Voges

Persönliche Daten

8. November 1992

Deutsche Staatsangehörigkeit

@ raphael.voges@gmail.com

www.raphael-voges.de

Sprachen

Deutsch

Englisch

Spanisch

Kompetenzen

Teamfähigkeit & Kommunikation

Problemlösungskompetenz

Organisation & Planung

Software

C++, Python, Matlab, Git

LaTeX, Microsoft Office

ROS, OpenCV, PCL, Eigen

Referenzen

Prof. Dr.-Ing. Bernardo Wagner
Leibniz Universität Hannover
@ wagner@rts.uni-hannover.de

Prof. Dr. Luc Jaulin
ENSTA Bretagne, Brest, Frankreich
@ lucjaulin@gmail.com

Prof. Dr. Vladik Kreinovich
University of Texas at El Paso, USA
@ vladik@utep.edu

Berufserfahrung

seit 07.2020 Postdoc
Leibniz Universität Hannover

Zugehörigkeiten:
- DFG Graduiertenkolleg Integrität und Kollaboration in dynamischen Sensornetzen (i.c.sens): *verantwortlicher Postdoc für 9 Doktoranden*
- Fachgebiet Echtzeitsysteme (RTS) des Instituts für Systems Engineering

Forschungsthema: Robust Collaborative SLAM for Autonomous Driving
Lehre: Einführung in das Programmieren für Lehramt (Python)

05.2018 – 12.2019 Forschungsaufenthalte
ENSTA Bretagne, Brest, Frankreich

Zwei separate Forschungsaufenthalte bei Prof. Dr. Luc Jaulin:
- 14.05.2018 – 08.06.2018 (4 Wochen)
- 24.11.2019 – 07.12.2019 (2 Wochen)

12.2016 – 06.2020 Wissenschaftlicher Mitarbeiter
Leibniz Universität Hannover

Zugehörigkeiten:
- DFG Graduiertenkolleg Integrität und Kollaboration in dynamischen Sensornetzen (i.c.sens): *Sprecher der Doktoranden*
- Fachgebiet Echtzeitsysteme (RTS) des Instituts für Systems Engineering

Aufgabe (u.a.): Forschung im Rahmen von i.c.sens mit dem Ziel der Promotion

09.2014 – 10.2014 und 03.2015 – 04.2015 Praktikum
WABCO Development GmbH, Hannover (Bereich: Product Engineering)

Schulbildung und Studium

12.2016 – 06.2020 Promotion zum Dr.-Ing.
Leibniz Universität Hannover

Titel der Dissertation: Bounded-Error Visual-LiDAR Odometry on Mobile Robots Under Consideration of Spatiotemporal Uncertainties
Prüfer:
- Prof. Dr.-Ing. Bernardo Wagner
- Prof. Dr. Luc Jaulin (ENSTA Bretagne, Brest)

Abschlussnote: mit Auszeichnung (*summa cum laude*)

10.2011 – 10.2016 Informatik Studium (B. Sc. und M. Sc.)
Leibniz Universität Hannover

Titel der Masterarbeit: SLAM mit unterschiedlichen Tiefensensoren (Note: 1.0)
Abschlussnote: 1.1 (sehr gut)

1999 – 2011 Allgemeine Hochschulreife (Abitur)
Bischöfliches Gymnasium Josephinum, Hildesheim

Veröffentlichungen (Auswahl)

Interval-Based Visual-LiDAR Sensor Fusion
Raphael Voges und Bernardo Wagner
IEEE Robotics and Automation Letters (RA-L), 2021, accepted.

Set-Membership Extrinsic Calibration of a 3D LiDAR and a Camera
Raphael Voges und Bernardo Wagner
IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Oct. 2020.

Timestamp Offset Calibration for an IMU-Camera System Under Interval Uncertainty
Raphael Voges und Bernardo Wagner
IEEE/RSJ International Conference on Intelligent Robots and Systems (IROS), Oct. 2018.