Institut für Werkzeugmaschinen und Betriebswissenschaften (*iwb*)
TUM School of Engineering and Design
Technische Universität München

HiWi-Stelle: Robotik-Implementierung

Ausgangssituation

Im Forschungsprojekt RoLei erforschen wir am *iwb*, wie Roboter deformierbare Leitungen wie Kabelbäume automatisiert verlegen können. Die Themen reichen von der *Objekterkennung* über die *Simulation von Kabeln* bis zur *taktilen Sensorik*.



Zielsetzung

Als HiWi hilfst du uns, unsere Forschung auf den realen Roboter zu bringen: Du implementierst neue Sensorik und Algorithmen und entwickelst bestehende Lösungen weiter. Ab und zu packst du auch am Versuchsstand mit an.

Anforderungsprofil

- Erfahrung mit ROS2 (Robot Operating System) und Linux
- Erste Erfahrungen in den genannten Themen von Vorteil
- Selbstständige, strukturierte und lösungsorientierte Arbeitsweise
- Sehr gute Deutsch- oder Englischkenntnisse

Kontakt

M. Sc. Florian Pachler
Abteilung
Montagetechnik und Robotik
florian.pachler@iwb.tum.de