

HiWi-Stelle – Programmierung von Robotikanwendungen

Ausgangssituation

Im Forschungsprojekt *RoLei* untersuchen wir am *iwb*, wie Robotersysteme für das Verlegen von deformierbaren Leitungen – z. B. Kabelbäumen – befähigt werden können. Das Projekt bietet ein breites Spektrum an spannenden Forschungsthemen, von *Greiferauslegung*, *Objekterkennung*, *Bahnplanung* bis hin zu *taktilem Sensorik*.

Zielsetzung

Im Rahmen deiner HiWi-Tätigkeit unterstützt du uns durch Programmierarbeiten in den genannten Themenfeldern. Zusätzlich wirst du beim Aufbau des Versuchsstands eingebunden, was auch praktische

Tätigkeiten umfasst. Dabei kannst du erste Einblicke in die Arbeit an spannenden Forschungsprojekten gewinnen.

Anforderungsprofil

- Erfahrung mit relevanter Programmiersprache (Python, C++, ...) und Linux
- Erste Berührungspunkte mit den genannten Forschungsthemen hilfreich
- Erfahrung mit ROS (Robot Operating System) von Vorteil, aber kein Muss
- Selbstständige, strukturierte und lösungsorientierte Arbeitsweise
- Sehr gute Deutsch- oder Englischkenntnisse

Kontakt

M. Sc. Celina Dettmering
Abteilung
Montagetechnik und Robotik
celina.dettmering@iwb.tum.de

