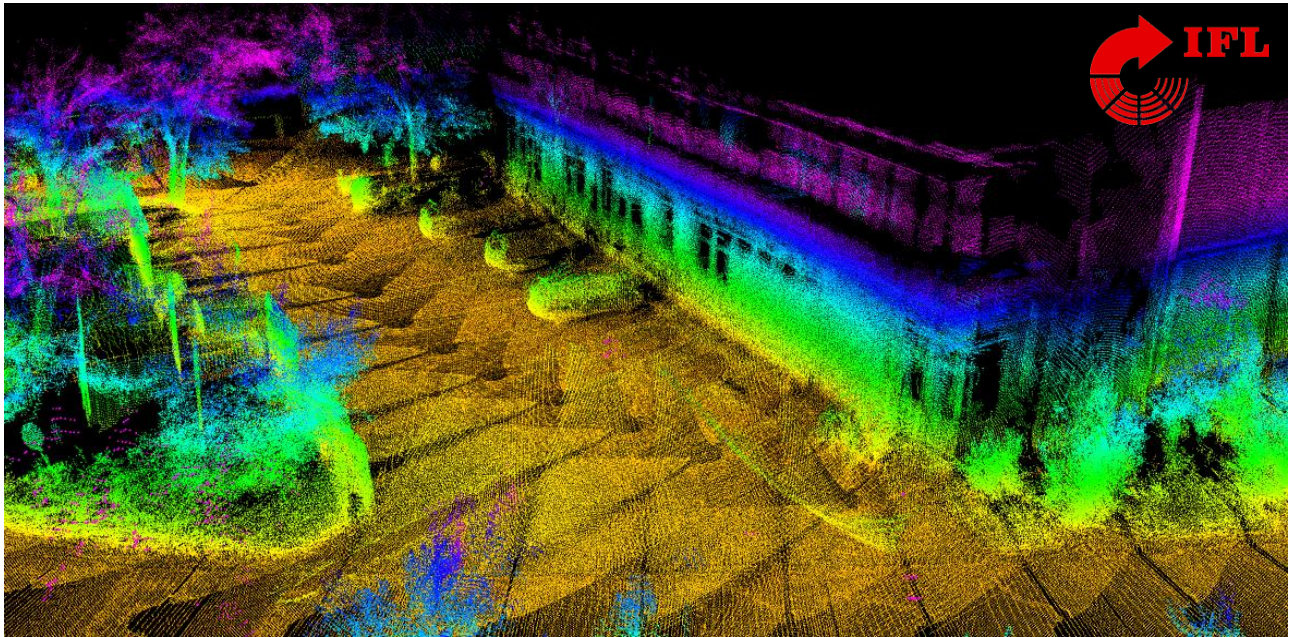


# HIWI-JOB: 3D-Kartierung und Lokalisierung für autonome Outdoor-Roboter



**Rahmen:** Das Forschungsprojekt efeuCampus beschäftigt sich mit der Entwicklung von autonomen Transportrobotern zur Paketauslieferung im urbanen Umfeld.

Deine **Aufgaben** sind Weiterentwicklung, Integration und Test von Verfahren zur Objekterkennung, Kartierung und Lokalisierung.

**Wir wünschen uns** grundlegende Kenntnisse im Bereich Lokalisierung oder Bildverarbeitung (z.B. SLAM, V-SLAM, Graph-Optimization, Object-Detection), Programmierung (C++) sowie Begeisterung für die Entwicklung von autonomen Robotern.

**Geboten** wird die Möglichkeit deine Kenntnisse im Bereich der 3D-Lokalisierung zu vertiefen und du erhältst einen tiefen Einblick in den Bereich der Transportrobotik. Deine Arbeit umfasst regelmäßige Treffen zum gegenseitigen Austausch. Du bist Teil eines Teams aus Studierenden, wissenschaftlichen Mitarbeitern und Industriepartnern und leistest einen wichtigen Beitrag zum Projekt. Wir freuen uns auf eine langfristige Zusammenarbeit!

**Melde dich** bitte per Mail mit kurzer Info zu deinen Erfahrungen und Interessen, tabellarischem Lebenslauf.

## **Ansprechpartner:**

Andreas Trenkle

[trenkle@kit.edu](mailto:trenkle@kit.edu)

0721 608-48625

Geb. 50.38, Raum 1.14

[#gernperDu](#)

Dali Sun

[dali.sun@kit.edu](mailto:dali.sun@kit.edu)

0721 608-48630

Geb. 50.38, Raum 2.13

[#gernperDu](#)

## **Studiengänge:**

Informatik, Mechatronik

Entgelt: 10,63 €/h bzw. 12,36 €/h

(ohne / mit Bachelorabschluss)

Umfang: **ab 35 h / Monat**