

HIWI-JOB/Abschlussarbeit: Softwareentwicklung für Multi-Robot Semantic SLAM

Rahmen: Das ARIBIC Projekt ist ein deutsch-kanadischen Kooperationsprojekt. Das Konsortium besteht aus dem STARS Lab der Universität Toronto, Leddartech, STILL und dem IFL am KIT. Ziel ist es, die Navigationssensorik auf fahrerlosen Transportfahrzeugen zur Informationsgewinnung über den Zustand eines Logistikzentrums zu verwenden. Am Ende soll ein lebendiger digitaler Zwilling des Logistikzentrums entstehen.



Deine **Aufgabe:** Während des Projektes werden vielfältige Softwareentwicklungsaufgaben anfallen – Fusion von 3D Punktwolken, Update von 3D Karten, Kartenaustausch zwischen Robotern, Updaten von Clouddatenbanken mit neuen Objektmodellen... uns wird sicher nicht langweilig. Entwickelt wird mit ROS und Python.

Voraussetzungen sind Grundkenntnisse der Softwareentwicklung, vorzugsweise Sprachkenntnisse in Python. Kenntnisse in ROS sind von Vorteil. Außerdem erwarten wir eine selbstständige Arbeitsweise mit einem Blick fürs Ganze.

Geboten werden flexible Arbeitszeiten und spannende Aufgaben mit Praxisbezug. Du bist Teil eines Teams aus Studierenden, wissenschaftlichen Mitarbeitern und Industriepartnern und leistest einen wichtigen Beitrag zum Projekt. Es wird eine langfristige Zusammenarbeit angestrebt.

Melde dich bitte per Mail mit kurzer Info zu deinen projektrelevanten Erfahrungen und Interessen und deinem Lebenslauf.

Falls du in diesem Thema eine Idee für eine Abschlussarbeit hast, kannst du dich auch gerne an uns wenden.

Ansprechpartner:

Hao Pang

hao.pang@kit.edu

Geb. 50.38, Raum 1.12

Studiengänge:

Maschinenbau, WiWi, Informatik, Physik, ...

Hauptsache du hast Spaß am Programmieren und Basteln.

Beginn: ab sofort

ab 35 h / Monat