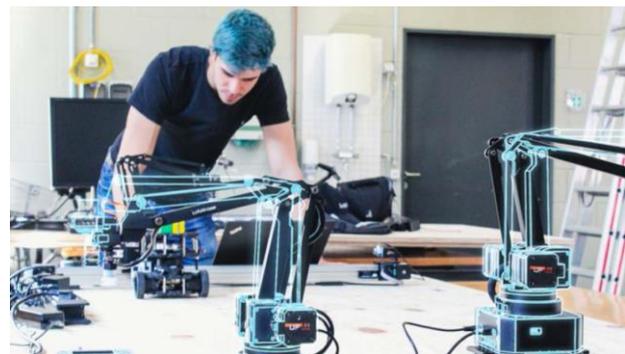


Hintergrund:

Die Lehrveranstaltung Seamless Engineering will Studierenden anhand eines praxisnahen Logistikproblems sowohl Kenntnisse in der Robotik Hardware (Greifroboter, AGVs), als auch die zugehörigen Softwaretools (Robot Operating System) nahebringen. Für diese Lehrveranstaltung werden motivierte Studierende gesucht, die uns bei der Weiterentwicklung und Betreuung unterstützen.



Die Aufgabenstellung beinhaltet folgende Themen in einem Umfang von 35h/Monat:

- Einarbeitung in vorhandenen Softwarestack
- Entwicklung von Python Code für ROS zur Ansteuerung der Robotik
- Praktisches Arbeiten an moderner industrienaher Robotik Hardware

Voraussetzungen

- Hohe Eigenmotivation, Programmierkenntnisse in Python, ROS Kenntnisse von Vorteil

Kontaktpersonen:

Marc Schindewolf
Maximilian Gilles

Mail: marc.schindewolf@kit.edu

Mail: maximilian.gilles@kit.edu