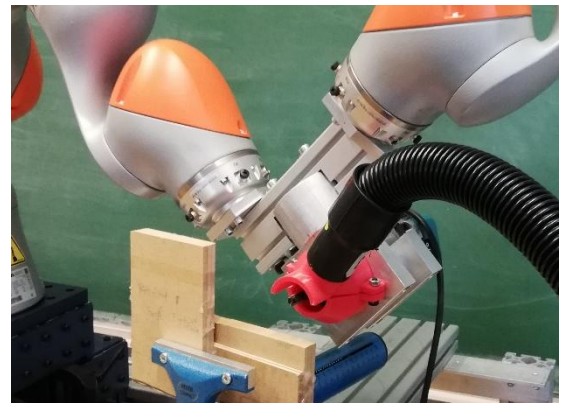


Studentische Hilfskraft gesucht für die Implementierung eines Demonstrators der kooperativen Manipulation mit zwei Roboterarmen

Der Trend zu individualisierten Produkten in kleiner Stückzahl erfordert die Wandlungsfähigkeit von Fertigungssystemen. Roboterarme haben wegen ihrer Bewegungsfreiheit und Vielseitigkeit das Potential, solche Systeme zu bilden und die konventionellen Werkzeugmaschinen zu ersetzen. Das Ziel der Hiwi-Tätigkeit ist es, die Idee der robotergetriebenen Fertigungssysteme durch einen Demonstrator zu verdeutlichen.

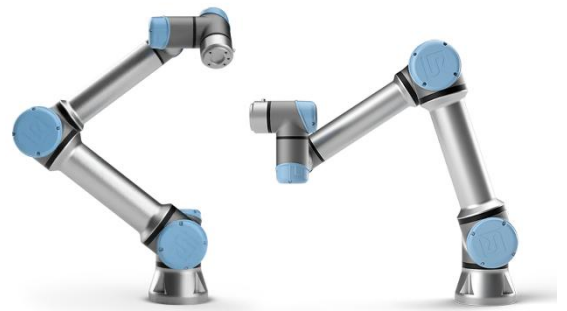
Aufgaben:

- Einarbeitung in die vorhandenen ROS2-Programme zur Steuerung zweier Roboter in Fertigungsszenarien.
- Entwurf und Implementierung eines Programms zur Demonstration der fortgeschrittenen Fähigkeiten durch die kooperative Manipulation.
- Testlauf mit den realen Robotern in Fertigungsprozessen.



Anforderungen:

- Kenntnisse in Python und C++
- Kenntnisse in Grundlage der Robotik
- Erfahrung mit ROS / ROS2 ist vom Vorteil



Rahmenbedingungen:

- Start: ab sofort
- Hiwi-Tätigkeit bis mindestens April 2026 erwünscht
- Einstellung als Hiwi am IRS-KIT

Ansprechpartner:

Xin Ye

xin.ye2@kit.edu

+49 721 9654-181

