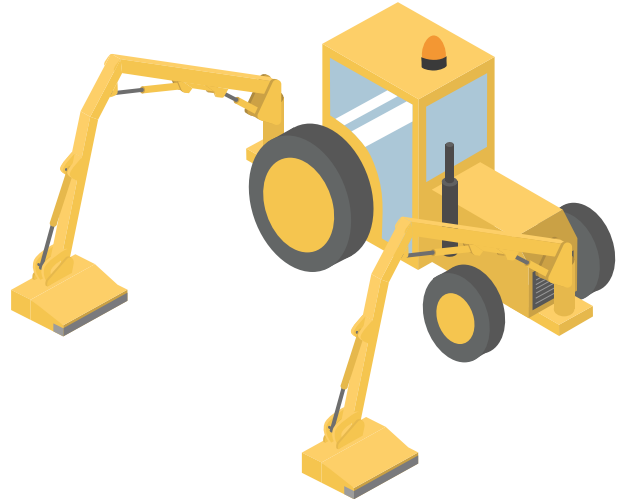


Shared-Control Simulator

Forschungsbereich Kooperative Systeme

Studentische Hilfskräfte gesucht



zur längerfristigen Unterstützung im Bereich Weiterentwicklung eines Arbeitsmaschinensimulators zur Erprobung von kooperativen Regelungsverfahren

Aufgaben:

- Erstellung von Gazebo-Modellen
- Erstellung von Gazebo-Plugins und weiteren ROS-Anbindungen
- Integration von Simulink-Modellen in die bestehende ROS-Struktur

Anforderungen:

- ROS, Python, C/C++
- Erfahrungen mit Matlab/Simulink und mit Gazebo vorteilhaft

Zeit:

- Ab sofort

Bei Interesse wenden Sie sich bitte an

Balint Varga, M.Sc.
balint.varga2@kit.edu