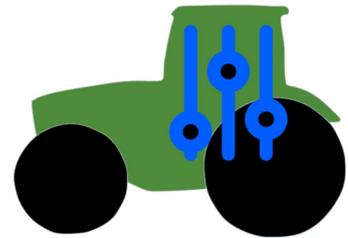


Studentische Hilfskraft

Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen

Für die Vorlesung "Steuerung mobiler Arbeitsmaschinen" soll eine bestehende Übung, die derzeit auf ROS1 und Gazebo Classic basiert, auf ROS2 und Gazebo Ignition übertragen werden. Ziel ist es, die Übung an die neuesten Technologien und Standards anzupassen, um den Studierenden eine moderne und praxisnahe Lernumgebung zu bieten.



Für die Arbeit sind folgende Arbeitsschritte vorgesehen:

- Recherche und Einarbeitung in das Thema
- Analyse der bestehenden Implementation
- Übertragung der Übung zu ROS2 und Gazebo Ignition
- Test und Validierung
- Dokumentation & Ergebnisdarstellung

Bei Interesse an dieser Arbeit kommen Sie gerne auf mich zu. Die Aufgabenstellung kann nach eigenen Stärken und Vorlieben erweitert bzw. angepasst werden.

Art der Arbeit:

- Schwerpunkt: Simulation, Steuerung
- Bereiche: Informatik, Steuerungstechnik

Beginn und Dauer:

- Ab sofort
- Dauer: 6 Monate

Voraussetzungen:

- Interesse an Steuerungstechniken und Simulation
- Hohe Eigenständigkeit und Motivation
- Gute Studienleistungen
- Sehr gute Deutsch- und Englischkenntnisse
- Vorkenntnisse im Bereich ROS und Gazebo hilfreich
- Programmierkenntnisse in Python und C++
- Studiengänge: Maschinenbau, Mechatronik, Informatik oder Ähnliches

Ansprechpartner: M.Sc. Patrick Häberle, ☎ +49 721 608-41824, ✉ patrick.haeberle@kit.edu