

STELLENAUSSCHREIBUNG

Hilfskraftstelle, Masterarbeit, Studentische Abschlussarbeit

ENTWICKLUNG EINES INTERAKTIVEN VERHALTENS FÜR PROAKTIVE ROBOTER

UMFELD

Die Abteilung für Interaktive Diagnose- und Servicesysteme (IDS) am FZI beschäftigt sich mit Anwendungen in der Servicerobotik. Im Rahmen eines Forschungsprojekts soll hierbei im Bereich der Mensch-Maschinen-Interaktion ein interaktives Roboterverhalten entwickelt werden, welches die Arbeitsabläufe in einer Küche der Zukunft für Personen mit leichten kognitiven Einschränkungen erleichtert. Wir suchen Unterstützung bei der Weiterentwicklung von Softwarelösungen rund um dieses innovative Roboterkonzept.

AUFGABEN

Bei der Erforschung dieser Technologien sind verschiedene Herausforderungen zu bewältigen, darunter:

- Recherche zum Stand der Technik und Wissenschaft
- Konzeption, Implementierung und Simulation eines interaktiven Verhaltens für proaktive Roboter
- Dokumentation des Projekts, um eine nachhaltige Weiterentwicklung zu ermöglichen

WIR BIETEN

- Ein interdisziplinäres Arbeitsumfeld mit Partnern aus Wissenschaft, Wirtschaft und Anwendern
- Eine wirtschafts- und industriennahe Arbeitsumgebung
- Eine angenehme Arbeitsatmosphäre in einem jungen und motivierten Team
- Konstruktive Zusammenarbeit
- Flexible Arbeitszeiten

WIR ERWARTEN

- Grundkenntnisse in objektorientierter Programmierung
- Grundkenntnisse mit Linux und ROS sind von Vorteil
- Selbstständiges Denken und Arbeiten
- Sehr gute Deutsch- oder Englischkenntnisse
- Motivation und Engagement
- Verantwortungsvoller Umgang mit Hardwarekomponenten

WEITERE INFORMATIONEN

- Start: ab sofort
- Vertrag: Ca. 20-50 Stunden im Monat
- Abschlussarbeiten möglich
- Studiengänge: Informatik, Elektrotechnik, Maschinenbau
- Bewerbung an weinland@fzi.de
- Themen-Schwerpunkt: Automation und Robotik, Service-Robotik und mobile Manipulation, Software-Entwicklung
- Studiengänge: Elektrotechnik, Informatik, Maschinenbau, Mechatronik
- Kontakt: [M.Sc. Jakob Weinland](#), weinland@fzi.de, Tel.: +49 721 9654-217