



Universität Stuttgart

Institut für Steuerungstechnik
der Werkzeugmaschinen und
Fertigungseinrichtungen

Studentische
Hilfskraft (m/w/d)

für die

**Modellierung von
Robotikanwendungen**



Im Rahmen dieser HiWi Stelle soll eine neuartige, modulare, 150% Übungslinie für die modellgetriebene Entwicklung von (zunächst Pick&Place) Robotikapplikationen auf Basis des Turtlebot3 Waffle inkl. Arm entstehen, welche das Lehren von Methoden, Techniken, und Werkzeugen maßgeschneidert für verschiedene Übungsformate ermöglicht und damit das vorhandene Übungsportfolio erweitert. Damit können Studierende aus verschiedenen Studiengängen sich dem Thema in verschiedenen Stufen von Umfang und Komplexität annähern.

Deine zukünftigen Themenschwerpunkte:

- Entwicklung einer Robotikanwendung für Pick & Place Aufgaben
- Konzeption von Übungsformaten mit verschiedenen Komplexitätsstufen im Rahmen dieser Anwendung

Dein Profil:

- Ein laufendes Studium an der Universität Stuttgart (Informatik, Softwaretechnik, Kybernetik, Mechatronik, o.ä.)
- Bereits erste Erfahrungen mit ROS und Objekt-orientierten Programmiersprachen
- Gute Kenntnisse in Deutsch und Englisch
- Du hast technisches Interesse
- Du hast ein hohes Maß an Eigeninitiative, Einsatzbereitschaft und Organisationsfähigkeiten

Wir bieten dir:

- Abwechslungsreiche und interessante Tätigkeiten
- Flexible Arbeitszeiten
- Freundliches Arbeitsklima
- Teilnahme an ISW internen Veranstaltungen
- Kostenloser Kaffee und Tee

Bewerbung per Post oder E-Mail an:

Jerome Pfeiffer, M.Sc.
Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen
der Universität Stuttgart
Seidenstr. 36, 70174 Stuttgart

jerome.pfeiffer@isw.uni-stuttgart.de



Die Universität Stuttgart möchte den Anteil der Frauen im wissenschaftlichen Bereich erhöhen und ist daher an Bewerbungen von Frauen besonders interessiert. Schwerbehinderte werden bei gleicher Eignung vorrangig eingestellt.