

Die Arbeitsgruppe Robotik gehört zum Fachbereich 03 – Mathematik und Informatik - der Universität Bremen und wird seit 2002 geleitet von Prof. Dr. Dr. h. c. Frank Kirchner. In der AG arbeiten Wissenschaftler an der Entwicklung mobiler intelligenter Robotersysteme.

Die Universitätsarbeitsgruppe Robotik sucht ab sofort eine studentische Hilfskraft im Bereich:

Software & Simulation

– Unterstützung bei der Entwicklung des Open-Source-Tools PHOBOS

Projekt-Kurzbeschreibung

Im Projekt MODKOM (<https://robotik.dfki-bremen.de/de/forschung/projekte/modkom>) sollen Roboter modular aufgebaut werden. Dadurch wird können Systeme einfacher, nachhaltiger und vielfältiger genutzt werden. Um für den Nutzer das Erstellen möglichst einfach zu gestalten, entwickeln wir dazu eine Softwaretoolbox. Dazu zählt auch das Open-Source-Tool phobos, welches benutzt wird, um die robotische Hardware in der Software abzubilden und mit allen notwendigen Informationen zu annotieren.

Gesucht wird eine studentische Hilfskraft, die in verschiedenen Aspekten des Projektes, vor allem aber bei der Implementierung dieser Softwaretools unterstützen kann.

Aufgaben

- Dokumentation und Implementierung eines Blender-Addons
- Bearbeitung von Simulationsmodellen
- Schreiben von Test-Skripten für Unit-Tests

Kompetenzen

- Sehr gute Programmierkenntnisse in Python, gute Kenntnisse in C++
- Teamfähigkeit sowie eigenständige Arbeitsweise
- Bereitschaft sich in neue Aufgabengebiete einzuarbeiten
- Wünschenswert: Erfahrungen mit Git und Clean Code
- Blender-Kenntnisse von Vorteil aber nicht nötig

Ausgeschriebene Stundenzahl

- 43 Std./ Monat

Kontakt

Universität Bremen, Uni-AG Robotik, FB 03

Henning Wiedemann

Robert-Hooke-Str. 1 (Gebäude DFKI)

28359 Bremen

Tel.: 0421 17845 - 6597

henning.wiedemann@uni-bremen.de

www.informatik.uni-bremen.de/robotik