



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 Anpassung von Simulationsmodellen

Projekt-Kurzbeschreibung

Im Projekt MODKOM (<https://robotik.dfki-bremen.de/de/forschung/projekte/modkom>) sollen Roboter modular aufgebaut werden. Dadurch 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 die Anpassung von Robotermodellen.

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
- Anpassung von Simulationsmodellen anhand von Parametern
- 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

- 42 Std./ Monat

Kontakt

Universität Bremen, Uni-AG Robotik, FB 03



Universität
Bremen

Henning Wiedemann
Robert-Hooke-Str. 1 (Gebäude DFKI)
28359 Bremen
Tel.: 0421 17845 – 6597
henning.wiedemann@uni-bremen.de

Wir freuen uns auf Deine Bewerbung!