

Konstruktion, Auslegung und Fertigung eines Lasttragenden Laufroboters



TECHNISCHE
UNIVERSITÄT
DARMSTADT

HiWi-Stelle im Walkerchair-Projekt

Fachgebiet Simulation, Systemoptimierung und Robotik
<http://www.sim.informatik.tu-darmstadt.de>



Wir sind ein interdisziplinäres Entwicklerteam, das an einer neuartigen disruptiven Mobilitätshilfe für den Alltag arbeitet. Der innovative Walkerchair ist ein revolutionärer Rollstuhl mit elektrisch angetriebenen Beinen sowie künstlicher Intelligenz, der die Überwindung von Hindernissen wie Treppen sowie den Einstieg in Bus und Bahn eigenständig meistert. Dieses gesellschaftlich relevante und bereits mehrfach prämierte Konzept wird vom Hessischen Ministerium für digitale Strategie und Entwicklung gefördert und soll als Start-up ausgegründet werden.

Was bieten wir?

Werde Teil des Teams, das sich den Herausforderungen dieses ambitionierten Robotikprojekts stellt. Wir bieten Dir die außergewöhnliche Möglichkeit von Beginn an einen wesentlichen Beitrag bei der Entwicklung zu leisten und darüber hinaus eine langfristige Beschäftigungsperspektive parallel zum Studium. Es besteht außerdem die Möglichkeit für Projekt- und Abschlussarbeiten.

Ziele und Aufgaben

Zur Unterstützung der anfallenden Fertigungs-, Auslegungs- und Konstruktionsarbeiten suchen wir ab sofort eine studentische Hilfskraft. Deine Tätigkeitsfelder umfassen u.a.:

- Allgemeine Fertigungsarbeiten (u.a. Sägen, Feilen, Montieren, Löten, Kleben)
- Ggf. anfertigen von technischen Zeichnungen für die Fertigung
- Auslegung und Überprüfung bestehender Komponenten
- Auslegung und Konstruktion (in Autodesk Inventor) neuer Roboter Komponenten

Hilfreiche Qualifikationen:

Praktische Konstruktionserfahrung, Autodesk Inventor, Fertigungserfahrung (über das MB Praktikum hinaus), 3D-Druck, Löten, DMS-Kleben, Python

Anstellung: Freie Zeiteinteilung, max. 80h/Monat; bevorzugt langfristige Beschäftigung

Beginn: Ab sofort möglich

Kontakt: M. Sc. Johannes Geisler | geisler@sim.tu-darmstadt.de | E212