



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.

Wir suchen motivierte und zuverlässige Studierende, die Teil des Teams werden wollen, das sich den Herausforderungen dieses ambitionierten Robotikprojekts stellt. Wir bieten euch 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 darüber hinaus die Möglichkeit für Projekt- und Abschlussarbeiten.

Ziele und Aufgaben

Zur Unterstützung der anfallenden Softwareentwicklungs- und Implementierungsaufgaben suchen wir ab sofort eine studentische Hilfskraft. Deine Tätigkeitsfelder umfassen vor allem:

- Implementierungsaufgaben in C++ im Bereich, u.a.:
 - Kalibrierung der Kinematik des Roboters
 - Bewegungsplanung
 - Implementierung von Reglern
- Software Engineering

Die Arbeiten werden z.T. am realen Robotersystem im Labor durchgeführt, sobald dies im Rahmen der COVID-19-Pandemie wieder möglich ist.

Voraussetzungen:

Gute C++ Kenntnisse, Grundkenntnisse im Bereich Robotik

Hilfreiche Kenntnisse:

Software Entwicklung unter Linux, ROS, OpenCV, Casadi, Git, UML

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

Beginn: Ab sofort möglich

Kontakt: M. Sc. Felix Biemüller | biemueller@sim.tu-darmstadt.de | S2|02/E212