



UNIVERSITÄT ZU LÜBECK
INSTITUT FÜR ROBOTIK
UND KOGNITIVE SYSTEME

Hiwjob im Bereich Greifen und Manipulation mit humanoiden Roboterhänden

Das Institut für Robotik und Kognitive Systeme sucht zum nächstmöglichen Zeitpunkt eine studentische Hilfskraft (Hiwi) im Bereich Greifen und Manipulation mit humanoiden Roboterhänden.

Die Hiwitätigkeit umfasst die Mithilfe im laufenden Forschungsbetrieb des Instituts. Konkret soll zunächst die Integration und Steuerung einer humanoiden Roboterhand unterstützt werden. Dies umfasst vor allem die Implementierung einer Steuerung in Python und die Ausführung am realen Robotersystem. Daneben sind in kleinerem Umfang auch mechatronische Fragestellungen, etwa in der Anbindung der Roboterhand an einen Roboterarm zu bearbeiten.

Für diese Aufgaben wird Programmiererfahrung benötigt. Kenntnisse in der Hardwareentwicklung (CAD-Design oder Aufbau elektrischer Schaltungen) sind vorteilhaft, werden aber nicht unbedingt benötigt.

Die Hiwitätigkeit soll in etwa 25 Stunden pro Monat betragen, der genaue Stundenumfang ist verhandelbar.

Bei Interesse oder für Rückfragen melden Sie sich gerne bei Prof. Julia Starke (julia.starke@uni-luebeck.de).