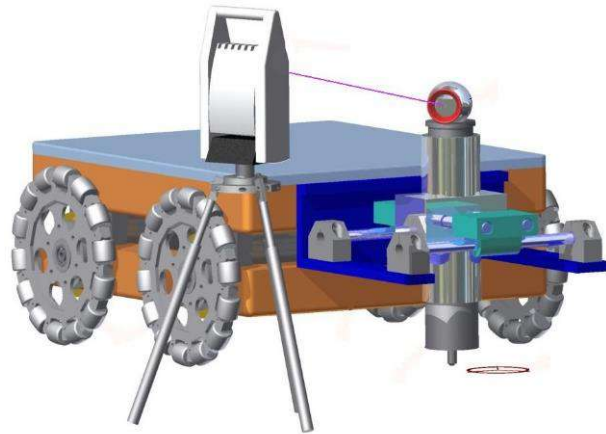


Mitarbeiter (m/w) in unserem Team für die Entwicklung eines Roboters mit Option zur Promotion

Wir entwickeln einen neuen Typ von mobilem Roboter, der in der Lage ist, räumlich hochgenaue Tätigkeiten (Sub-mm-Bereich) auszuführen.

Bei dem Industrieprojekt sind ein mittelständiges deutsches Unternehmen und ein europäischer Roboterhersteller beteiligt.

Unsere Aufgabe am geodätischen Institut ist es, das Lokalisierungssystem und für die erste Anwendung einen Höhenmesssensor als Plug-In zu entwickeln.



Mobiler Roboter und Messsystem

Stichworte zu den Themen und Werkzeugen sind:

Micro-Controller C/C++; (ARM, RISC, JTAG; I2C / URAT / ISP); embedded Linux (real-time-kernel); FPGA; Beagle-Board

Inhaltliche Stichworte:

Sensorfusion, kinematisches Messen, Echtzeit, Zeitreferenzierung

Aufgaben:

Entwicklung der SW, Aufbau der Elektronik, Test der Einheiten am Messstand und am Gerät im Piloteinsatz.

Vorraussetzungen für diese Stelle:

- Sehr gute Programmierkenntnisse, idealerweise C/C++
- Erfahrungen mit Micro-Controllern
- Elektrotechnisches Basiswissen (evtl. PCB-Design)
- Evtl. FPGA-Design

Was wir anbieten können – Optionen:

- Möglichkeit zur Promotion (E13) *oder*
- Projektstelle am KIT (E13) *aber auch*
- Abschlussarbeiten
- „Fernarbeit“ möglich
- Anstellung bei unseren Industriepartnern

Haben Sie Interesse an einer Mitarbeit oder wollen Sie mehr über das Projekt erfahren, kontaktieren Sie uns. Eintrittstermine: alle Stellen ab: 01.12.2017.

Ansprechpartner: Dipl.-Ing. Peter Runge | E-Mail: peter.runge@kit.edu | Telefon: 0721 608-42308