

Diplom-/Masterarbeit, Studien-/Projektarbeit

Automatisierung der Einlagerung mithilfe eines autonomen Roboters

Im Rahmen einer Studien-, Projekt- oder Abschlussarbeit ist ein Knickarm-Roboter zu einem selbstständig agierenden System auszubauen. Hierbei sind Lagerrückläufer sowie deren Position mithilfe geeigneter Sensoren und Algorithmen zu erkennen und anschließend korrekt einzulagern. Realisiert werden soll das System in der Simulation sowie mithilfe realer Hardware.

Deine Aufgaben

- Einarbeitung in das Thema
- Auswahl geeigneter Lösungsansätze
- Umsetzung der gewählten Ansätze in einer Simulationsumgebung
- Übertragung des vielversprechenden Ansatzes auf einen realen Roboter
- Diskussion der entwickelten Lösung
- Dokumentation der Arbeit in geeigneter Form

Dein Profil

Du studierst Maschinenbau, Informatik oder etwas, das Berührungspunkte mit der Produktionstechnik hat.
Du hast Interesse dich mit Robotik und Bildverarbeitung auseinanderzusetzen.
Kenntnisse in der Programmierung und Simulation sowie gute Deutsch- und Englisch-Kenntnisse sind vorteilhaft.

Wir bieten

- eigenverantwortliches Arbeiten
- flexible Arbeitszeiten
- gut ausgestattete Arbeitsplätze
- Home-Office nach Absprache
- Versuchsdurchführung



Bitte sende deine aussagekräftige Bewerbung in einer einzigen PDF-Datei an jobs@iph-hannover.de.

Die Bewerbung muss Anschreiben, Lebenslauf sowie Prüfungsleistungen des Studiums / Zeugnisse enthalten.

Kontakt



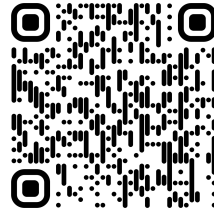
Sascha Eckardt
M. Eng.

+49 (0)511 279 76-344

IPH – Institut für Integrierte Produktion Hannover gGmbH
Hollerithallee 6
30419 Hannover

www.iph-hannover.de

Immer noch nicht überzeugt?



Besuche unsere Website oder
Social Media Kanäle und bekomme
einen ersten Eindruck von uns!

