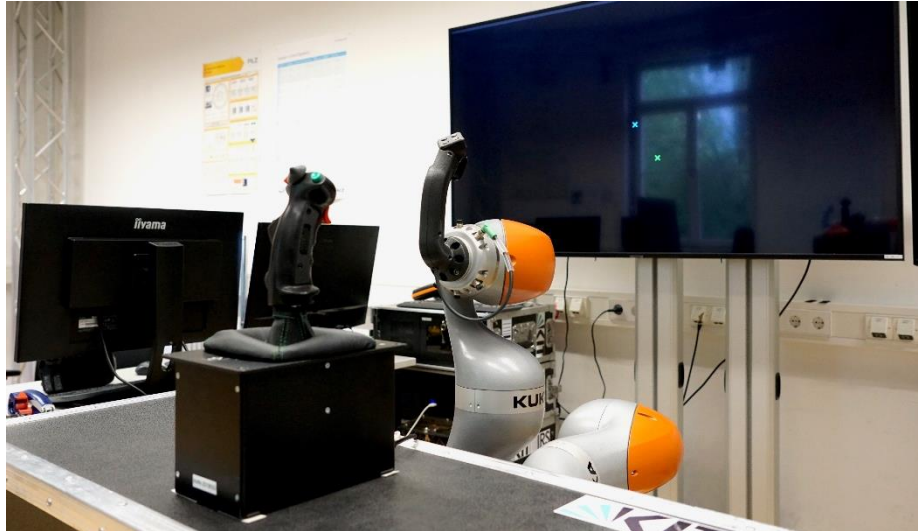


## ***Studentische Hilfskräfte Gesucht***



zur Entwicklung von Regelungskonzepten für kooperative Robotersysteme, wobei das Ziel ist, menschliche Operateure durch solche Systeme bestmöglich zu unterstützen.

### Aufgaben:

- Implementierung von Algorithmen
- Validierung von Modellen
- Integration der entwickelten Modelle und Konzepten in die vorhandene ROS-Struktur

### Anforderungen:

- Python oder Matlab/Simulink
- Erfahrung mit ROS / ROS 2

### Zeit:

- Ab sofort

**Bei Interesse wenden Sie sich bitte an**

Balint Varga, M.Sc.  
[balint.varga2@kit.edu](mailto:balint.varga2@kit.edu)