

HIWI GESUCHT (m/w/d):

Studentische Hilfskraft für den Aufbau und die Durchführung von Cobot-Experimenten



Rahmen:

Im Rahmen des COVER-Projekts SToC (Safe Teleoperation of Cobots) wird, wie der Name schon verrät, ein Konzept für die sichere Teleoperation von Cobots erstellt. Als ein Sicherheitsfaktor wurde die Latenz im Teleoperationssystem identifiziert.

Zur Messung dieser Latenzen sollen zwei Versuchsreihen durchgeführt werden, in denen die Verzögerungen zwischen Teleoperator und Roboter ermittelt werden. Auf Basis der Versuchsergebnisse soll ein dynamisches Sicherheitssystem eingerichtet werden, das den Sicherheitsbereich entsprechend aktueller Latenzen anpasst.



Aufgabe:

- Aufbau der zwei Versuchsreihen
- Durchführung der Versuchsreihen und Dokumentation der Ergebnisse
- Auswahl und Umsetzung der Sicherheitstechnik für das dynamische Sicherheitssystem
- Weitere spannende Themen im Bereich Robotik sind nach Absprache möglich

Anforderungen:

- Eigenständiges Arbeiten
- Gute Deutsch- und Englischkenntnisse in Wort und Schrift.

Forschungsbereich:

Robotik und interaktive Systeme

Ausrichtung:

- Experimentell
- Theoretisch
- Praktisch
- Simulation

Studiengang:

- Maschinenbau
- Elektrotechnik
- Informatik
- Informationswirtschaft
- Wirtschaftsingenieurwesen

Beginn: ab sofort

Kontakt:

Constantin Enke
Gotthard-Franz-Str. 8
Geb. 50.38; Raum 2.12
Telefon: +49 721 608-48632
constantin.enke@kit.edu

