

Studentische Hilfskräfte Gesucht



zur Entwicklung von Regelungskonzepten für kooperative Operationssysteme, um die menschlichen Chirurgen bestmöglich zu unterstützen.

Aufgaben:

- Implementierung von kooperativen Regelungsalgorithmen
- Validierung von biomechanischen Modellen
- Implementierung und Integration von Modellen/Konzepten in die vorhandene ROS-Struktur

Anforderungen:

- Python oder C++
- Erfahrung mit ROS 2 ist vom Vorteil

Zeit:

- Ab sofort

Bei Interesse wenden Sie sich bitte an

Dr.-Ing. Balint Varga
balint.varga2@kit.edu