



Universität Stuttgart

Institut für Steuerungstechnik
der Werkzeugmaschinen und
Fertigungseinrichtungen

Studentische
Hilfskraft (m/w/d)

für die

**Dynamiksteigerung von
Industrierobotern**



Das ISW befasst sich unter anderem mit dem dynamischen Verhalten von Industrierobotern, um deren Eignung zur Durchführung von Bearbeitungsaufgaben zu verbessern. Zu diesem Zweck steht dem Institut ein Bearbeitungsroboter zur Verfügung, an welchem entsprechende Forschungsansätze untersucht werden. Zur Erreichung von Genauigkeits- und Dynamiksteigerungen sollen im Rahmen der Tätigkeit Untersuchungen durchgeführt werden.

Deine zukünftigen Themenschwerpunkte:

- Durchführung von simulativen und experimentellen Untersuchungen
- Programmierung von Auswertungsskripten
- Auswertung und Darstellung von Messergebnissen
- Dokumentation der Ergebnisse

Dein Profil:

- Laufendes Hauptstudium an der Universität Stuttgart
- Gutes Deutsch in Wort und Schrift
- Wünschenswerte Grundkenntnisse: Steuerungstechnik und Regelungstechnik
- Fundierte Kenntnisse in Matlab und/oder Simulink
- Interesse an Robotik und Maschinendynamik
- Hohes Engagement und Eigeninitiative

Wir bieten dir:

- Mitarbeit an aktuellen Forschungsprojekten mit Bezug zur industriellen Anwendung
- Abwechslungsreiche und interdisziplinäre Aufgabenstellungen
- Erwerb von industriell gefragten Fachkenntnissen
- Flexible Arbeitszeiten (30-40 Std./Monat)
- Attraktive studentische Arbeiten im Anschluss
- Teilnahme an ISW-internen Veranstaltungen
- Freundliches und kollegiales Arbeitsklima
- Kostenloser Kaffee und Tee

Bewerbung per Post oder E-Mail an:

Michael Neubauer, M.Sc.
Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen
der Universität Stuttgart
Seidenstr. 36, 70174 Stuttgart

michael.neubauer@isw.uni-stuttgart.de



Die Universität Stuttgart möchte den Anteil der Frauen im wissenschaftlichen Bereich erhöhen und ist daher an Bewerbungen von Frauen besonders interessiert. Schwerbehinderte werden bei gleicher Eignung vorrangig eingestellt.