



Universität Stuttgart

Institut für Steuerungstechnik
der Werkzeugmaschinen und
Fertigungseinrichtungen



**Studentische
Hilfskraft (m/w)**
**für die Weiterentwicklung
und Betreuung des
Roboterpraktikums**

03.04.2019

Am Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und Fertigungseinrichtungen kommen im Rahmen studentischer Laborpraktika zwei Industrieroboter zum Einsatz. Das Praktikum wird stetig weiterentwickelt und bedarf somit einer Anpassung der Lehrinhalte sowie dem funktionalen Aufbau der Roboter und deren Programmierung. Ihre Tätigkeit ist hierbei, neben der Betreuung des studentische Praktikums „Roboterprogrammierung“, die Weiterentwicklung und Anpassung der Industrieroboter und der Praktikumsinhalte. Ihre Ideen und Konzepte finden somit durch das Praktikum eine direkte Anwendung und können weiter verbessert werden.

Deine zukünftigen Themenschwerpunkte:

- Weiterentwicklung des Industrieroboterbaus
- Anpassung der Praktikumsinhalte
- Betreuung studentischer Praktika
- Programmierung der Industrieroboter

Dein Profil:

- Interesse am Themenfeld Robotik
- Selbstständiges und zuverlässiges Arbeiten
- Interesse an Lehre und Betreuung studentischer Praktika
- Sehr gute Deutschkenntnisse
- Abgeschlossenes Hauptstudium an der Universität Stuttgart an Fakultät 7 (Mechatronik, Technische Kybernetik, Maschinenbau, Technologiemanagement, o.ä.)

Wir bieten dir:

- Möglichkeit Kenntnisse im Bereich Robotik zu vertiefen
- Flexible Arbeitszeiten (30 – 40 Stunden/Woche)
- Freundliches Arbeitsklima
- Teilnahme an institutsinternen Veranstaltungen

Bewerbung per Post oder E-Mail an:

Thomas Reichenbach
Institut für Steuerungstechnik der Werkzeugmaschinen und
Fertigungseinrichtungen der Universität Stuttgart
Seidenstr. 36, 70174 Stuttgart

thomas.reichenbach@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.