



Abschlussarbeit oder Praktikum: Konzeption und Implementierung eines digitalen Zwillings für den Schunk EGU-Greifer in ROS

SCHUNK ist weltweit führend, wenn es um die Ausstattung von Robotern, Handlingsystemen und Werkzeugmaschinen geht. Über 3.500 Mitarbeitende in neun Werken und 34 Ländergesellschaften sorgen dafür, dass mit Greifsystemen, Spann- und Nutzentrennmaschinen von SCHUNK überall auf der Welt präziser, wirtschaftlicher und zuverlässiger produziert werden kann.

ROS (Robot Operating System) ist das am weitesten verbreitete Robotik-Framework in der Forschung und auch in der Industrie wächst das Interesse stetig. Diese Arbeit dreht sich um die Konzeption und Entwicklung eines ROS-basierten digitalen Zwillings für den EGU-Greifer, so dass dieser über einen ROS-fähigen Roboter in der Simulation angesteuert werden kann.

Du bist aktuell immatrikuliert und auf der Suche nach einem Unternehmen für deine anstehende Abschlussarbeit oder ein Praktikum? Wir bieten dir die Möglichkeit, dein theoretisches Wissen zum nächstmöglichen Zeitpunkt in der Abteilung Digitale Produkte and Services in die Praxis umzusetzen.

Dein Beitrag:

- Stand der Technik und Konzeptphase
- Implementierung der Steuerungsalgorithmen und Softwarearchitektur
- Prüfung und Validierung des entwickelten digitalen Zwillings

Deine Stärken:

- Studium der Fachrichtung Informatik, Robotik, Software-Engineering oder eine vergleichbare Qualifikation
- Programmiererfahrung in C++ und ROS
- Strukturierte und selbständige Arbeitsweise
- Teamfähigkeit

Auf Ihre Onlinebewerbung über unsere Homepage freut sich Frau Lara Schneider, die Ihnen für erste Informationen unter Tel. 07133-103-3384 zur Verfügung steht.

SCHUNK GmbH & Co. KG
Spann- und Greiftechnik
Frau Lara Schneider
Bahnhofstr. 106 – 134
D-74348 Lauffen/Neckar

Tel. +49-7133-103-3384
Fax +49-7133-103-943384
schunk.com

