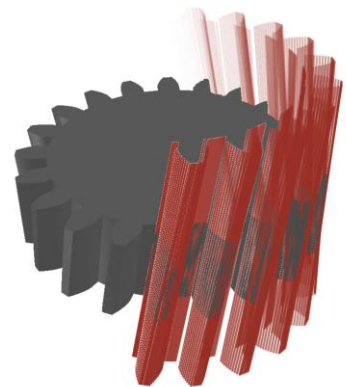
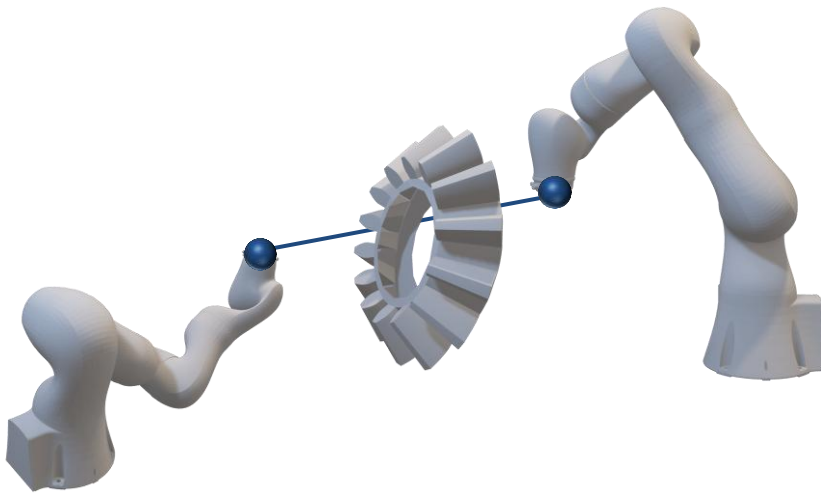


# SEMINARARBEIT ANSTEUERUNG ZWEIER ROBOTER MITTELS ROS 2



© wbk Institut für Produktionstechnik

## BESCHREIBUNG

Die immer größer werdende Variantenvielfalt technischer Produkte erfordert flexiblere Produktionssysteme. Das Projekt zielt darauf ab, ein Multi-Roboter-Produktionssystem zu entwickeln, das durch den Einsatz von Electrical Discharge Machining (EDM) die autonome und flexible Herstellung kundenspezifischer Getriebe ermöglicht.

Das konkrete Ziel dieser Arbeit ist es, einen Anlagen-Demonstrator mit einer ROS 2-Schnittstelle zu verbinden, sodass die Bahnen der Roboter aus einer Simulation live übertragen werden können.

Habe ich dein Interesse geweckt? Schick mir gern ein kurzes Motivationsschreiben, deinen Notenspiegel und deinen Lebenslauf. Ich freue mich sehr auf ein persönliches Gespräch.

## AUFGABEN

- Implementierung einer Schnittstelle, um zwischen Simulation und Demonstrator zu kommunizieren (ROS 2)
- Validierung am echten Demonstrator

## BEWERBERPROFIL

- Selbstständigkeit und Eigeninitiative
- Erfahrung mit ROS 2

## WEITERE INFORMATIONEN

- Beginn & Dauer: nach Absprache
- Fachrichtung: Wirtschaftsingenieurwesen, Mechatronik, Maschinenbau o.Ä.

## KONTAKT

Tim Klein, M.Sc.  
Geb. 70.16, Raum 025  
Tel.: +49 1523 950 2588  
E-Mail: tim.klein@kit.edu

