

Im Institut für Montagetechnik der Leibniz Universität Hannover ist eine Stelle als

Wissenschaftliche/r Mitarbeiter/in (Doktorand/in, m/w/d) im Bereich der Fertigungsautomatisierung mit mobilen und kollaborativen Robotersystemen (EntgGr. 13 TV-L, 100 %)

zum nächstmöglichen Zeitpunkt zu besetzen. Die Stelle ist zunächst auf drei Jahre befristet, mit der Möglichkeit auf Verlängerung.

Das Institut für Montagetechnik (match) forscht auf höchstem Niveau auf dem Feld der Automatisierung von Montageprozessen. Das Institut beschäftigt sich mit Themen wie der robotergestützten Montage, Maschinenkonzepten und Systemintegration für Montageprozesse, der Entwicklung und Optimierung von Handhabungs- und Montageprozessen und intelligenten Maschinenkomponenten auf Basis von Smart Materials.

Aufgaben

In den letzten Jahren sind durch Fortschritte in der Industrie- und mobilen Robotik und einen anhaltenden Wandel hin zu flexibler Fertigung und Produktion die Bedeutung von robotergestützten Fertigungs- und Handhabungsprozessen massiv gestiegen. In diesem Zusammenhang steigt auch die Bedeutung des Einsatzes von mobilen Robotersystemen an, die Vorteile sowohl hinsichtlich des Einsatzortes und der Größe der zu fertigenden Bauteile als auch der Möglichkeit des kollaborierenden Einsatzes im Multiroboterverbund aufweisen.

Das Institut für Montagetechnik erforscht sowohl im Rahmen des Forschungsbaus „Skalierbare Produktionssysteme der Zukunft (SCALE)“ als auch im „TRR 277 Additive Manufacturing in Construction“ innovative robotergestützte Handhabungs- und Fertigungsprozesse, welche die theoretischen Fortschritte in der mobilen Robotik in eine praxisnahe Anwendung überführen sollen.

Ihre zukünftige Aufgabe liegt in der Auswahl, Anwendung und Weiterentwicklung von Methoden und Algorithmen zur Modellierung, Navigation, Pfad- und Aufgabenplanung sowie Prozessregelung für kollaborative mobile Robotersysteme bzw. mobile Multirobotersysteme. Weiterhin bringen Sie sich selbstständig mit neuen Forschungsideen ein, entwickeln Methoden zur Lösung identifizierter Forschungs Herausforderungen und verknüpfen diese zu zukünftigen Themenstellungen und Projekten innerhalb der robotergestützten Handhabung und Fertigung.

Unser Angebot

Im Rahmen Ihrer Forschungstätigkeit erhalten Sie die Möglichkeit, Ihre Ergebnisse im Umfeld von nationalen und internationalen Konferenzen vorzustellen und mit Expertinnen und Experten aus Forschung und Industrie zu diskutieren. Des Weiteren besteht die Möglichkeit zur Promotion in den Ingenieurwissenschaften (Dr.-Ing.).

Auf Ihrem Weg zur Promotion bieten wir Ihnen interessante Forschungs Herausforderungen und die Möglichkeit, Führungserfahrungen zu sammeln, eigenständig Projektverantwortung zu übernehmen und ihr Wissen im universitären und internationalem Umfeld weiterzugeben. Darüber hinaus können Sie durch eine aktive Mitgestaltung der Lehr- und Organisationsaufgaben des Instituts Ihre Soft Skills weiter ausbauen.

Sie profitieren von unserer internationalen Vernetzung, einer offenen, interdisziplinären Atmosphäre und können auf eine exzellente Infrastruktur zugreifen. Sie erwartet ein sehr gut ausgestatteter Arbeitsplatz in einer dynamischen und offenen Arbeitsgruppe mit positivem Arbeitsklima.

Einstellungsvoraussetzungen

Voraussetzung für die Einstellung ist ein abgeschlossenes wissenschaftliches Hochschulstudium im Bereich Maschinenbau, Mechatronik, Elektrotechnik und (angewandte) Informatik.

Zur Durchführung dieser Tätigkeiten sollten Sie über grundlegende theoretische und experimentelle Kenntnisse in der Robotik und Mess- und Regelungstechnik verfügen, Programmiererfahrungen mit verschiedenen Programmiersprachen (idealerweise Python und C++) besitzen und bereits im Umgang mit dem Robot Operating System (ROS) vertraut sein. Praktische Erfahrungen im Umgang mit mechatronischen und elektronischen Komponenten sind hilfreich.

Sie zeichnen sich durch eigenverantwortliches Handeln, kreative und engagierte, aber lösungsorientierte Vorgehensweise aus und haben Spaß, in einem jungen Institut mit Ihren Kolleginnen und Kollegen teamorientiert zusammenzuarbeiten. Erwünscht sind darüber hinaus ein gutes Ausdrucksvermögen sowie sehr gute Deutsch- und Englischkenntnisse in Wort und Schrift. Ausgeprägte organisatorische und kommunikative Fähigkeiten sowie solide EDV-Kenntnisse werden erwartet.

Die Leibniz Universität versteht sich als familienfreundliche Hochschule und fördert deshalb die Vereinbarkeit von Beruf und Familie. Der Arbeitsplatz ist für eine Besetzung mit Teilzeitkräften geeignet, sofern dieser dadurch insgesamt in vollem Umfang abgedeckt werden kann.

Die Universität hat es sich zum Ziel gesetzt, die berufliche Gleichberechtigung von Frauen und Männern besonders zu fördern. Hierzu strebt sie an, in Bereichen, in denen ein Geschlecht unterrepräsentiert ist, diese Unterrepräsentanz abzubauen. In der Entgeltgruppe der ausgeschriebenen Stelle sind Frauen unterrepräsentiert. Qualifizierte Frauen werden deshalb gebeten, sich zu bewerben. Bewerbungen von qualifizierten Männern sind ebenfalls erwünscht. Schwerbehinderte Menschen werden bei gleicher Qualifikation bevorzugt.

Für inhaltliche und formale Auskünfte steht Ihnen Herr Tobias Recker (Tel.: 0511 762-18246, E-Mail: recker@match.uni-hannover.de) gerne zur Verfügung.

Bitte richten Sie Ihre Bewerbung mit den üblichen Unterlagen bis zum 31.10.2022 unter Angabe des **Stichworts „Mobile Robotersysteme“** in elektronischer Form an E-Mail: matchbox@match.uni-hannover.de

oder postalisch an:

Gottfried Wilhelm Leibniz Universität Hannover

Institut für Montagetechnik (match)

Prof. Dr.-Ing. Annika Raatz

An der Universität 2, 30823 Garbsen

<http://www.uni-hannover.de/jobs>

Informationen nach Artikel 13 DSGVO zur Erhebung personenbezogener Daten finden Sie unter <https://www.uni-hannover.de/de/datenschutzhinweis-bewerbungen/>.