

## Stellenausschreibung für eine Studentische Hilfskraft (w/m/d) zur Unterstützung des Forschungsprojektes „ROBDEKON“

Ziel des Projektes „Robotersysteme für die Dekontamination in menschenfeindlichen Umgebungen“ (ROBDEKON) ist die Schaffung eines Kompetenznetzwerkes, welches im thematischen Schwerpunkt der roboterbasierten Dekontamination die wissenschaftlichen und technologischen Kompetenzen der Bundesrepublik bündelt und schärft.

Am Institut für Technologie und Management im Baubetrieb („TMB“) liegt der Fokus auf der Entwicklung praxisnaher und prozesssicherer Roboterplattformen, die den Anwender optimal im Rückbauprozess unterstützen. Im Bereich kerntechnischer Anlagen können Menschen durch Robotersysteme bei der Ausübung ihrer Arbeiten effizient unterstützt und Fehler im Rückbauprozess reduziert werden. Daher wird am TMB an der Entwicklung automatisierter Lösungen für die Detektion radioaktiver Kontaminationen, für die Dekontamination sowie die daran anschließende Freimessung geforscht. Speziell für die Automatisierung der Freimessung wurde ein Array mit verschiedenen Sensoren entwickelt, die für die Steuerung des Prozesses in eine zentrale Software eingebunden werden.

Zur Unterstützung der wissenschaftlichen Mitarbeiter bei den im Projekt anfallenden Arbeiten wird eine Studentische Hilfskraft (w/m/d) gesucht.

### Aufgaben Hiwi:

- Integration der Sensorik in Matlab
- Einbindung von Python Code in Matlab
- Optional: Gestaltung einer nutzerfreundlichen Bedienoberfläche in Matlab

### Anforderungen:

- Eingeschriebene/r Student/in am KIT
- Hohe Eigenmotivation
- Selbstständiges und zuverlässiges Arbeiten
- Technisches Grundverständnis
- Kenntnisse in Matlab und Python

Die geplante monatliche Arbeitszeit beträgt zwischen 20 – 40 Stunden, je nach Vereinbarung. Bei Interesse oder Fragen melden Sie sich bitte bei Alena Wernke ([alena.wernke@kit.edu](mailto:alena.wernke@kit.edu), Tel: 0721 608-41577).